Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 製品マニュアル

AG6273-C03D0
AG6223-C01D0
AG6213-C02D0
AG6273-C03Z
AG6263-C01Z
AG6223-C01Z
AG6273-C03Z
AG6213-C02Z
AG6203-C00Z

Version 2.13.0
2024/08/28

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

Armadillo サイト [https://armadillo.atmark-techno.com]

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 製品マニュアル

株式会社アットマークテクノ

Version 2.13.0
2024/08/28

目次

図目次

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 製品マニュアル

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 製品マニュアル

表目次

1. はじめに

このたびは Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 をご利用いただき、ありがとうございます。

Armadillo-IoT ゲートウェイシリーズ は、各種センサーとネットワークとの接続を中継する IoT 向けゲートウェイの開発プラットフォームです。ハードウェアやソフトウェアをカスタマイズして、オリジナルのゲートウェイを素早く、簡単に開発することができます。

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 は、標準インターフェースとして RS485、接点入力 10ch、接点出力 2ch、アナログ入力 4ch、Ethernet、USB を搭載。様々なセンサー・デバイスを接続することができます。特に、同シリーズでは標準搭載されていなかったアナログ入力を標準搭載し、接点入力数も拡張しています。アナログ入力は、センサー・計測器のアナログ出力として多く採用されている 1-5V/4-20mA 出力に対応しており、より幅広い IoT システムを構築可能です。

Armadillo-IoT ゲートウェイシリーズの中でも、省電力や間欠動作機能に特化した IoT ゲートウェイです。自立型のシステムを構築する際には、ソーラーパネルや蓄電池をより小さなものにでき、システム全体のコストを大幅に低減することができます。 ゲートウェイを間欠動作させることで、さらに細かな節電が可能です。スリープ時はほとんど電力を消費せず、その状態からすぐに高速起動することができます。必要なときだけゲートウェイを起動しクラウドと通信し、データ送信後は再スリープといった運用を実現します。

用途に合わせて複数のモデルを用意しています。超低消費電力でクラウドと通信できるセルラー LPWA LTE-M(Cat.M1) モジュールを搭載した「Cat.M1 モデル」、より高速な通信を必要とする用途向けに LTE(Cat.1)を搭載した「Cat.1 モデル」、既設の LAN/無線 LAN を利用する安価な「WLAN モデル」「LAN モデル」の 4 モデルが選択可能です。

Linux ベースのディストリビューションとして専用設計の Armadillo Base OS を 搭載しています。Armadillo Base OS はユーザーアプリケーションをコンテナとして管理する機能、Armadillo Base OS 自体とコンテナの両方を安全にリモートアップデートする機能、ネットワークや HW セキュリティに関する機能を集約したコンパクトな Armadillo 専用 OS です。

Armadillo Base OS とユーザーアプリケーションを含むコンテナはどちらも、Armadillo Base OS の リモートアップデート機能で安全にアップデートすることができます。Armadillo Base OS はアップデートの状態を二面化しているので電源やネットワークの遮断によって中断してもアップデート前の状態に復旧します。

ユーザーアプリケーションをコンテナとして管理できる機能を利用し、各種クラウド IoT サービス (Azure IoT や AWS IoT Core) に対応したゲートウェイコンテナを用意しました。これまでの Armadillo-IoT ゲートウェイシリーズでは、ユーザー自身が開発するアプリケーションソフトウェアで、センサーからのデータ取得、クラウドへのアップロード等のゲートウェイとしての機能の他、通信障害時の対応、セキュリティ対応、間欠動作時の挙動などの難しい課題を自ら解決する必要がありました。あらかじめ用意されたゲートウェイコンテナを活用することで、これらの課題に対処することができ、短期間に IoT システムを構築可能です。

以降、本書では他の Armadillo ブランド製品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. 本書について

1.1.1. 本書で扱うこと

本書では、Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 の使い方、製品仕様(ソフトウェアおよびハードウェア)、オリジナルの製品を開発するために必要となる情報、その他注意事項について記載しています。Linux あるいは組み込み機器に不慣れな方でも読み進められるよう、コマンドの実行例なども記載しています。

また、本書では、アットマークテクノが運営する Armadillo サイトをはじめ、開発に有用な情報を得る方法についても、随時説明しています。

1.1.2. 本書で扱わないこと

本書では、一般的な Linux のプログラミング、デバッグ方法やツールの扱い方、各種モジュールの詳細仕様など、一般的な情報や、他に詳しい情報があるものは扱いません。また、(Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 を使用した)最終製品あるいはサービスに固有な情報や知識も含まれていません。

1.1.3. 本書で必要となる知識と想定する読者

本書は、読者として Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 を使ってオリジナルの機器を開発するエンジニアを想定して書かれています。また、「Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 を使うと、どのようなことが実現可能なのか」を知りたいと考えている設計者・企画者も対象としています。Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 は組込みプラットフォームとして実績のある Armadillo をベースとしているため、標準で有効になっている機能以外にも様々な機能を実現することができます。

ソフトウェアエンジニア	端末からのコマンドの実行方法など、基本的な Linux の扱い方を知っているエンジニアを対象読者として想定しています。プログラミング言語として C/C++を扱えることは必ずしも必要ではありませんが、基礎的な知識がある方が理解しやすい部分もあります。
ハードウェアエンジニア	電子工学の基礎知識を有したエンジニアを対象読者として想定しています。回路図や部品表を読み、理解できる必要があります。

1.1.4. 本書の構成

本書には、Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 をベースに、オリジナルの製品を開発するために必要となる情報を記載しています。また、取扱いに注意が必要な事柄についても説明しています。

本書の章構成は「図 1.1. 製品化までのロードマップ」に示す流れを想定したものとなっています。

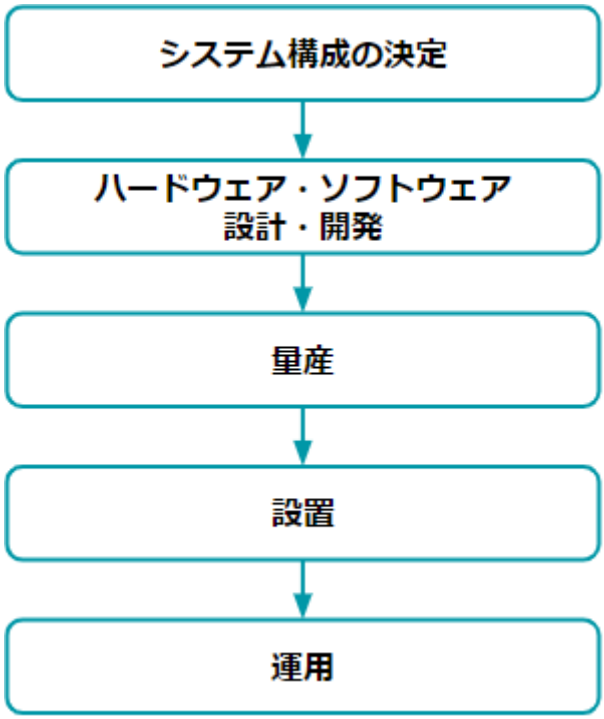


図 1.1 製品化までのロードマップ

- **「システム構成の決定」、「ハードウェア・ソフトウェア設計・開発」**

  システムが必要とする要件から使用するクラウド、デバイス、ソフトウェア仕様を決定および、ハードウェア・ソフトウェアの開発時に必要な情報について、「3. 開発編」で紹介します。

- **「量産」**

  開発完了後の製品を量産する方法について、「4. 量産編」で紹介します。

- **「設置」、「運用」**

  設置時の勘所や、量産した Armadillo を含めたハードウェアを設置し、運用する際に利用できる情報について、「5. 運用編」で紹介します。

また、本書についての概要を「1. はじめに」に、Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 についての概要を「2. 製品概要」に、開発～運用までの一連の流れの中で説明しきれなかった機能についてを、「6. 応用編」で紹介します。

1.1.5. 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

1.1.6. 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 の root ユーザで実行
[PC /]$	作業用 PC の一般ユーザで実行
[ATDE ~/]#	ATDE 上の root ユーザで実行
[ATDE ~/]$	ATDE 上の一般ユーザで実行
[armadillo /]#	Armadillo 上 Linux の root ユーザで実行
[armadillo /]$	Armadillo 上 Linux の一般ユーザで実行
[container /]#	Podman コンテナ内で実行
⇒	Armadillo 上 U-Boot 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。適宜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

1.1.7. 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。

用語の説明や補足的な説明を記載します。

1.1.8. ユーザー限定コンテンツ

アットマークテクノ Armadillo サイトで購入製品登録を行うと、製品をご購入いただいたユーザーに限定して公開している限定コンテンツにアクセスできるようになります。主な限定コンテンツには、下記のものがあります。

・ 各種信頼性試験データ・納入仕様書等製造関連情報

限定コンテンツを取得するには、「3.1.8. ユーザー登録」を参照してください。

1.1.9. 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。本書を読み始める前に、Armadillo サイトで最新版の情報をご確認ください。

Armadillo サイト - Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E ドキュメントダウンロード

https://armadillo.atmark-techno.com/armadillo-iot-a6e/resources/documents

Armadillo サイト - Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E ソフトウェアダウンロード

https://armadillo.atmark-techno.com/armadillo-iot-a6e/resources/software

1.2. 注意事項

1.2.1. 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。
- 電池をご使用の際は、極性(プラスとマイナス)を逆にして装着しないでください。また、電池の使用推奨期限を過ぎた場合や RTC の時刻を保持できなくなった場合には、直ちに電池を交換してください。そのまま使用すると、電池が漏液、発熱、破裂したり、ケガや製品の故障の原因となります。万一、漏れた液が身体に付着した場合は多量の水で洗い流してください。
- 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。

1.2.2. 取扱い上の注意事項

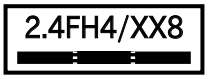
本製品に恒久的なダメージをあたえないよう、取扱い時には以下のような点にご注意ください。

破損しやすい箇所	microSD コネクタおよびそのカバーやフラットケーブルコネクタは、破損しやすい部品になっています。無理に力を加えて破損することのないよう十分注意してください。
本製品の改造	本製品に改造[1]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[2]を行う場合は、作業前に必ず動作確認を行ってください。
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) [3]以外へのコネクタ着脱は、絶対に行わないでください。

[1]本書を含めた関連マニュアルで改造方法を記載している箇所および、コネクタ非搭載箇所へのコネクタ等の増設は除く。
[2]改造や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。
[3]別途、活線挿抜を禁止している場合を除く

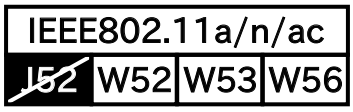
静電気	本製品には CMOS デバイスを使用しており、静電気により破壊されるおそれがあります。本製品を開封するときは、低湿度状態にならないよう注意し、静電防止用マットの使用、導電靴や人体アースなどによる作業者の帯電防止対策、備品の放電対策、静電気対策を施された環境下で行ってください。また、本製品を保管する際は、静電気を帯びやすいビニール袋やプラスチック容器などは避け、導電袋や導電性の容器・ラックなどに収納してください。
ラッチアップ	電源および入出力からの過大なノイズやサージ、電源電圧の急激な変動等により、使用している CMOS デバイスがラッチアップを起こす可能性があります。いったんラッチアップ状態となると、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ことがあります。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。
使用場所の制限	無線機能を搭載した製品は、テレビ・ラジオに近接する場所で使用すると、受信障害を招く恐れがあります。
振動	振動が発生する環境では、Armadillo が動かないよう固定して使用してください。
電池の取り扱い	電池の使用推奨期限を過ぎる前に電池の交換をしてください。使用推奨期限を超えて使用すると、電池の性能が充分に発揮できない場合や、電池を漏液させたり、製品を破損させるおそれがあります。
電波に関する注意事項(2.4GHz 帯無線)	2.4GHz 帯の電波を使用する機能(無線 LAN 等)は、自動ドアなどの自動制御電子機器に影響が出る場合、すぐに使用を中止してください。

この無線機(Sterling LWB5+)は 2.4GHz 帯を使用します。全帯域を使用し、かつ移動体識別装置の帯域が回避可能です。変調方式として DS-SS および OFDM 方式を採用し、想定される与干渉距離は 40m 以下です。



この無線機(Sterling LWB5+)は 2.4GHz 帯を使用します。全帯域を使用し、かつ移動体識別装置の帯域が回避不可です。変調方式として FH-SS 方式を採用し、想定される与干渉距離は 40m 以下です。

電波に関する注意事項(5GHz 帯無線)	この無線機(Sterling LWB5+)は 5GHz 帯を使用します。



W52、W53 の屋外での利用は電波法により禁じられています。W53、W56 での AP モードは、現在工事設計認証を受けていないため使用しないでください。

電波に関する注意事項(LTE)	この無線機(ELS31-J/EMS31-J)は LTE 通信を行います。LTE 通信機能は、 心臓ペースメーカーや除細動器等の植込み型医療機器の近く(15cm 程度以内)で使用しないでください。
電気通信事業法に関する注意事項について	本製品の有線 LAN を、 電気通信事業者の通信回線(インターネットサービスプロバイダーが提供している通信網サービス等)に直接接続することはできません。 接続する場合は、 必ず電気通信事業法の認定を受けた端末設備(ルーター等)を経由して接続してください。

1.2.3. 製品の保管について

- 製品を在庫として保管するときは、高温・多湿、埃の多い環境、水濡れの可能性のある場所、直射日光のあたる場所、有毒ガス (特に腐食性ガス)の発生する場所を避け、精密機器の保管に適した状態で保管してください。
- 保管環境として推奨する温度・湿度条件は以下のとおりです。

表 1.4 推奨温湿度環境について

推奨温湿度環境	5～35°C/70%RH 以下[a] [b]

[a]半田付け作業を考慮した保管温度範囲となっております。半田付けを行わない、または、すべての半田付けが完了している場合の推奨温度・湿度条件は、製品の動作温度・湿度範囲となります。
[b]温度変化の少ない場所に保管してください。保管時の急激な温度変化は結露が生じ、金属部の酸化、腐食などが発生し、はんだ濡れ性に影響が出る場合があります。

- 製品を包装から取り出した後に再び保管する場合は、帯電防止処理された収納容器を使用してください。

1.2.4. ソフトウェア使用に関しての注意事項

本製品に含まれるソフトウェアについて

本製品の標準出荷状態でプリインストールされている Linux 対応ソフトウェアは、個別に明示されている（書面、電子データでの通知、口頭での通知を含む）場合を除き、オープンソースとしてソースコードが提供されています。再配布等の権利については、各ソースコードに記載のライセンス形態にしたがって、お客様の責任において行使してください。また、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む）は、現状有姿（AS IS）にて提供します。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。アットマークテクノは、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、お客様に対し何らの保証も行いません。

パートナー等の協力により Armadillo ブランド製品向けに提供されているミドルウェア、その他各種ソフトウェアソリューションは、ソフトウェア毎にライセンスが規定されています。再頒布権等については、各ソフトウェアに付属する readme ファイル等をご参照ください。その他のバンドルソフトウェアについては、各提供元にお問い合わせください。

以下のソフトウェアは、オープンソースソフトウェアではありません。

ボード情報取得ツール(get-board-info)

1.2.5. 電波障害について

この装置は、クラス B 情報技術装置です。 この装置は、 住宅環境で使用することを目的としていますが、 この装置がラジオやテレビジョン受信機に近接して使用されると 、 受信障害を引き起こすことがあります。取扱説明書に従って正しい取り扱いをして下さい。VCCI-B

1.2.6. 無線モジュールの安全規制について

本製品に搭載されている LTE モジュール は、 電気通信事業法に基づく設計認証を受けています。

また、本製品に搭載されている LTE モジュール ELS31-J/EMS31-J 、WLAN+BT コンボモジュール Sterling LWB5+ は、 電波法に基づく工事設計認証を受けています。

これらの無線モジュールを国内で使用するときに無線局の免許は必要ありません。

以下の事項を行うと法律により罰せられることがあります。

- 無線モジュールやアンテナを分解/改造すること。
- 無線モジュールや筐体、基板等に直接印刷されている証明マーク・証明番号、または貼られている証明ラベルをはがす、消す、上からラベルを貼るなどし、見えない状態にすること。

認証番号は次のとおりです。

表 1.5 LTE モジュール:ELS31-J 適合証明情報

項目	内容
型式又は名称	ELS31-J
電波法に基づく工事設計認証における認証番号	003-150276
電気通信事業法に基づく設計認証における認証番号	D150192003

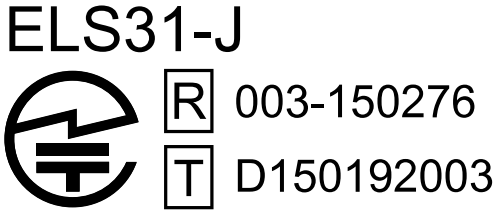


図 1.2 LTE モジュール:ELS31-J 認証マーク

表 1.6 LTE モジュール:EMS31-J 適合証明情報

項目	内容
型式又は名称	EMS31-J
電波法に基づく工事設計認証における認証番号	003-180278
電気通信事業法に基づく設計認証における認証番号	D180162003

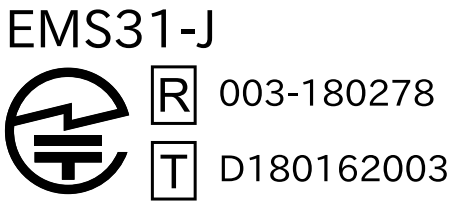


図 1.3 LTE モジュール:EMS31-J 認証マーク

表 1.7 WLAN+BT コンボモジュール:Sterling LWB5+ 適合証明情報

項目	内容
型式又は名称	Sterling LWB5+
電波法に基づく工事設計認証における認証番号	201-200402

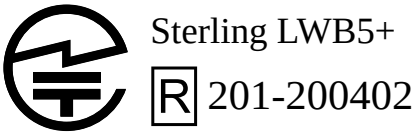


図 1.4 WLAN+BT コンボモジュール:Sterling LWB5+ 認証マーク

1.2.7. LED について

本製品に搭載されている LED は部品の特性上、LED ごとに色味や輝度の差が発生する場合がありますので、あらかじめご了承ください。

1.2.8. 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、ご購入から標準で 1 年間の交換保証を行っております。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。

また、製品を安心して長い期間ご利用いただくために、保証期間を 2 年または 3 年間に延長できる「延長保証サービス」をオプションで提供しています。詳細は「製品保証サービス」を参照ください。

製品保証サービス https://armadillo.atmark-techno.com/support/warranty

製品保証規定 https://armadillo.atmark-techno.com/support/warranty/policy

1.2.9. 輸出について

- 当社製品は、原則として日本国内での使用を想定して開発・製造されています。
- 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。

- 当社製品を輸出するときは、輸出者の責任において、日本国および関係する諸外国の輸出関連法令に従い、必要な手続を行っていただきますようお願いいたします。
- 日本国およびその他関係諸国による制裁または通商停止を受けている国家、組織、法人または個人に対し、当社製品を輸出、販売等することはできません。
- 当社製品および関連技術は、大量破壊兵器の開発等の軍事目的、その他国内外の法令により製造・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。

1.2.10. 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、SDXC、microSD、microSDHC、microSDXC、SDIO ロゴは SD-3C, LLC の商標です。

1.3. 謝辞

Armadillo で使用しているソフトウェアの多くは 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りたっています。この場を借りて感謝の意を表します。

2. 製品概要

2.1. 製品の特長

2.1.1. Armadillo とは

「Armadillo(アルマジロ)」は、Arm コアプロセッサ搭載・Linux 対応の組み込みプラットフォームのブランドです。Armadillo ブランド製品には以下の特長があります。

- Arm プロセッサ搭載・省電力設計

  Arm コアプロセッサを搭載しています。1〜数ワット程度で動作する省電力設計で、発熱が少なくファンを必要としません。

- 小型・手のひらサイズ

  CPU ボードは名刺サイズ程度の手のひらサイズが主流です。名刺の 1/3 程度の小さな CPU モジュールや無線 LAN モジュール等、超小型のモジュールもラインアップしています。

- 標準 OS として Linux をプリインストール

  標準 OS に Linux を採用しており、豊富なソフトウェア資産と実績のある安定性を提供します。ソースコードをオープンソースとして公開しています。

- 開発環境

  Armadillo の開発環境として、「Atmark Techno Development Environment (ATDE)」を無償で提供しています。ATDE は、VMware など仮想マシン向けのデータイメージです。このイメージには、Linux デスクトップ環境をベースに GNU クロス開発ツールやその他の必要なツールが事前にインストールされています。ATDE を使うことで、開発用 PC の用意やツールのインストールなどといった開発環境を整える手間を軽減することができます。

2.1.2. Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 とは

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 は、下図に示す様に Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E に+Di8+Ai4 拡張基板を追加することでアナログ入力 4ch を追加、接点入力も 2ch から 10ch に拡張した省電力で動作する IoT ゲートウェイです。

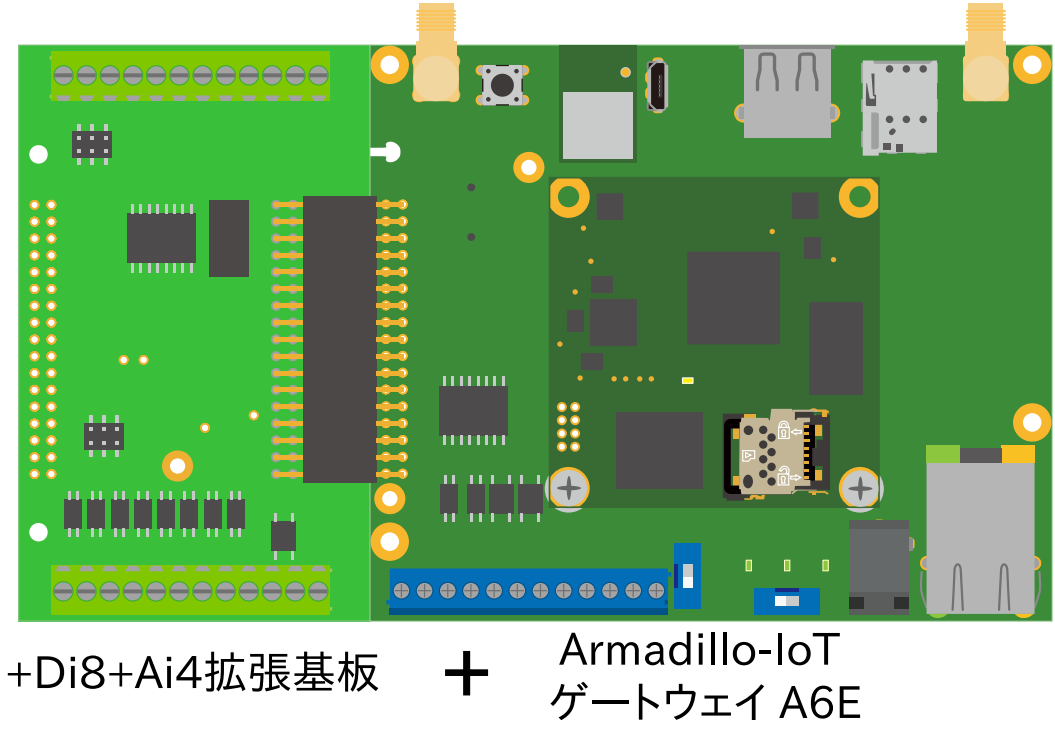


図 2.1 Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 とは

ベースとなる Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E は、低価格な省電力機器でありながら、汎用的で使いやすいインターフェース(RS485、接点入力 2ch、接点出力 2ch)を持つ IoT ゲートウェイとしてラインアップしておりますが、遠隔地にある機器や各種センサーの情報をクラウドに集約するという点においては、出力機能以上に、入力機能の拡充を求める声が数多くありました。こういった市場からの要求に応えるべく、アナログ入力 4ch(分解能 12bit、1-5V 電圧入力/4-20mA 電流入力に対応)に対応、接点入力も 8ch を追加して計 10ch と拡張し、より多くのデバイスと接続が可能になっています。また、従来どおり間欠動作にも対応しており、ハード・ソフトの両面で優れた省電力性能を有しています。

搭載する通信モジュールごとに各モデルが用意されています。

「Cat.1 モデル」は幅広い用途で採用いただける最もスタンダードなモデルで、店舗・工場の設備や家庭用 IoT ゲートウェイとして利用するのに最適です。

「Cat.M1 モデル」は超低消費電力でクラウドと通信できるセルラー LPWA(LTE-M)モジュールを搭載しているため、電源環境が難しい場所への設置に最適です。自立型のシステムを構築する場合、より小さな容量の太陽光パネルや蓄電池が選択可能になるため、システム全体のコストを大幅に低減することができます。

高い自由度と、開発のしやすさ、組み込み機器としての堅牢性をバランスよく兼ね備えており、オリジナルの商用 IoT ゲートウェイを市場のニーズに合わせてタイムリーに開発したい方に好適です。

図 2.2 Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 シリーズラインナップ

- 省電力モード搭載・バッテリー駆動の機器に最適

  省電力モードを搭載し、「アプリケーションから Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 本体の電源を OFF にする」「RTC(リアルタイムクロック)のアラームで決まった時間に本体の電源を ON にする」「省電力モードで動作させ、SMS の受信で復帰する (Cat.M1 モデルのみ対応)」といった細かな電源制御、間欠動作が可能です。

  必要な時だけ本体を起動するといった間欠動作運用が可能なので、バッテリーで稼動させるような機器に適しています。

- RS485 や接点入出力、アナログ入力を標準搭載

  LAN、USB2.0 のインターフェースに加えて、多くの事例で利用されている RS485 シリアル通信 (半二重)、接点入力 10ch、接点出力 2ch、アナログ入力 4ch を標準搭載しました。多数の接点出力を持つ機器や、1-5V 電圧出力、4-20mA 電流出力のセンサーなど様々なデバイスと接続することができます。

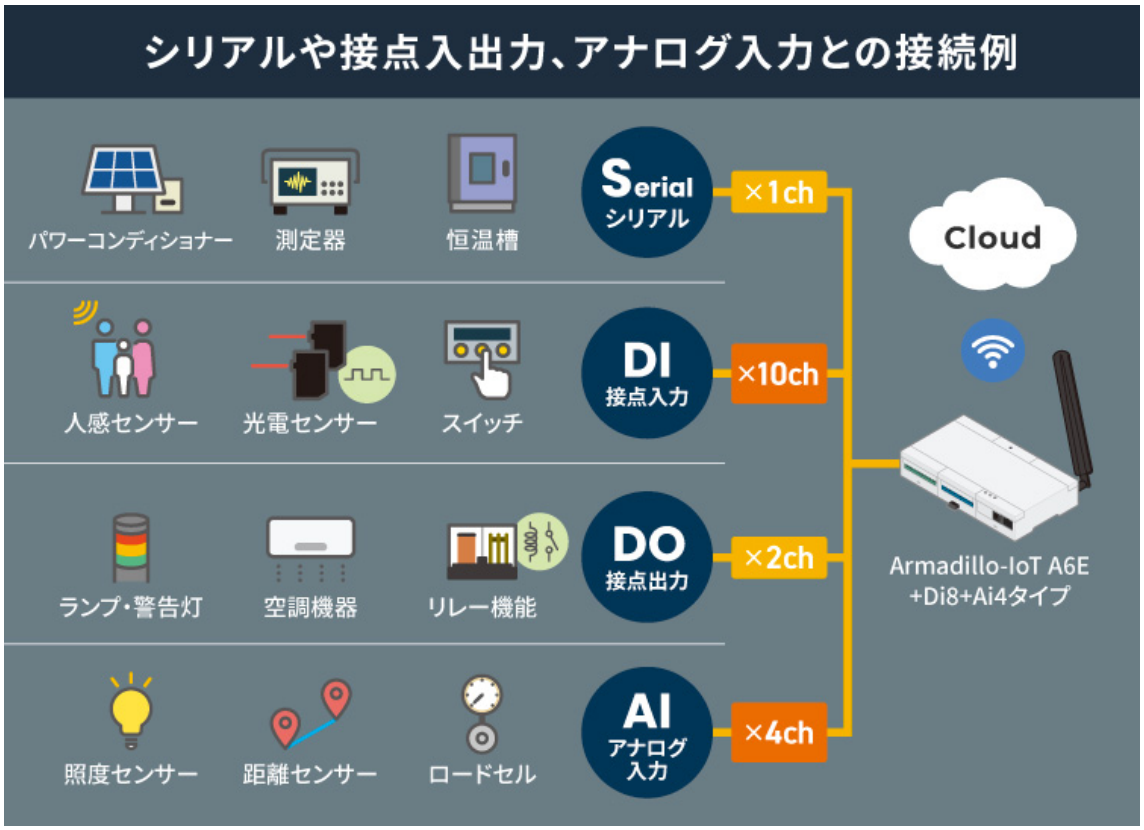


図 2.3 様々なデバイスとの接続例

- コンテナ型の Armadillo Base OS を搭載し、差分アップデートにも対応

  Linux をベースとした Armadillo Base OS は、コンパクトでセキュリティリスクが抑えられたコンテナアーキテクチャーの OS であり、標準でソフトウェアアップデート機能を有しています。アプリケーションソフトウェアはコンテナ上で動作し、コンテナのアップデートで新機能の追加やセキュリティ更新をすることができます。また差分アップデート機能にも対応しているため、アップデート時の通信容量を抑えることができ、通信速度が限られている LTE-M 回線でも運用しやすくなっています。

- 各種クラウド IoT サービスに対応したゲートウェイコンテナを提供

  各種クラウド IoT サービス(Azure IoT や AWS IoT Core)に対応したゲートウェイコンテナを用意しました。従来のモデルでは、ユーザー自身が開発するアプリケーションソフトウェア上で、ゲートウェイとしての機能の他、通信障害時の対応、セキュリティ対応、間欠動作時の挙動などの難しい課題を自ら解決する必要がありました。

  あらかじめ用意されたゲートウェイコンテナを活用することで、これらの課題に対処することができ、短期間に IoT システムを構築可能です。

- 用途に合わせて複数のラインアップを用意

  Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E は、高速通信が可能な「Cat.1 モデル」、LTE-M 通信モジュール搭載の「Cat.M1 モデル」、モバイル通信モジュール非搭載の「WLAN モデル」、モバイル通信モジュールと WLAN どちらも非搭載で、最もシンプルな「LAN モデル」をラインアップしています。

設置環境や用途に合わせて製品を選ぶことができます。

2.1.3. Armadillo Base OS とは

Armadillo Base OS は、アットマークテクノが提供する専用ディストリビューションです。Linux5.10 をベースに、コンテナ管理機能、ソフトウェアアップデート機能、ネットワークマネージャーなどに対応。機能を限定したコンパクトな OS で、安全性の高い運用を実現します。

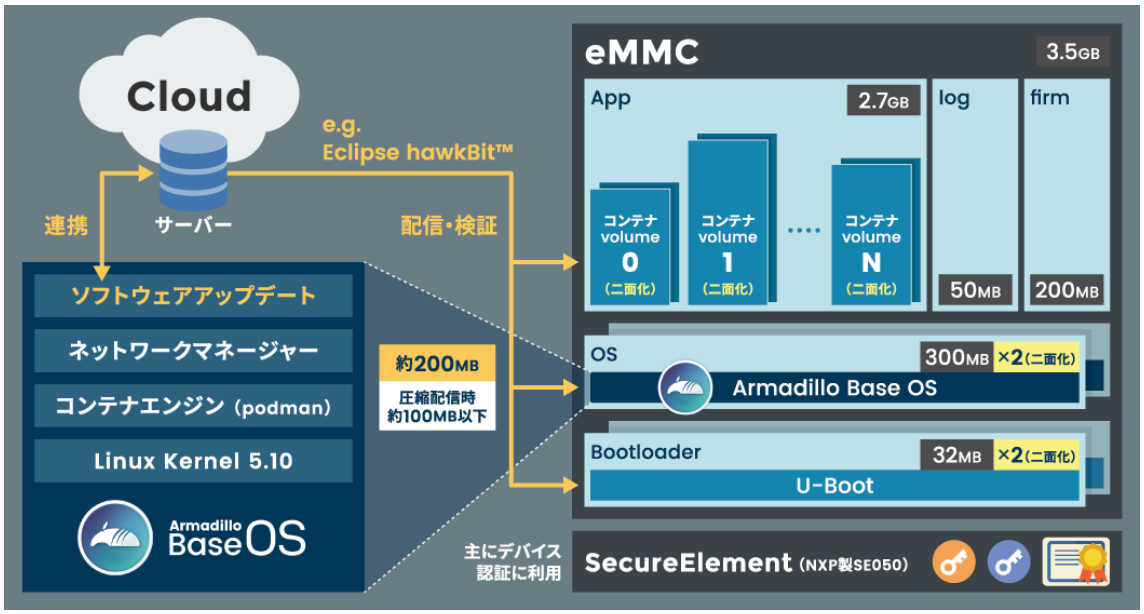


図 2.4 Armadillo Base OS とは

- OS のコンパクト化

  OS 基盤の機能を最小限にしたことで、セキュリティリスクを低減しています。アットマークテクノが継続的にアップデートを提供するため、高セキュリティな IoT 機器として長期間に渡り運用することができます。

- コンテナによるアプリケーション運用

  アプリケーションを「コンテナ」単位で OS から分離して管理できるため、コンテナごとのアップデートが可能です。サンドボックス化されることにより、悪意あるソフトウェアからの攻撃に対する機器全体の保護に有効性を発揮します。

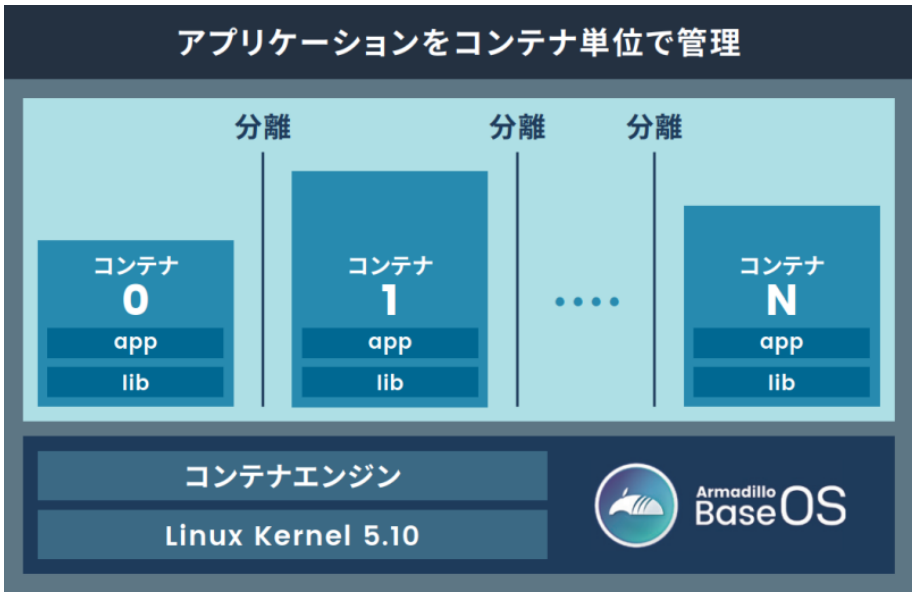


図 2.5 コンテナによるアプリケーションの運用

- アップデート機能を標準搭載

  ネットワークや USB メモリ、microSD カード、Armadillo Twin によるアップデート機能を標準搭載しています。正しく署名されたソフトウェアのみアップデートできる仕組みや、差分アップデート機能も用意されています。OS・ブートローダー・コンテナ部分は、安全性を担保するため二面化し、リカバリー機能を備えています。万が一アップデートに失敗した場合でも、作業前の状態にロールバックすることができます。

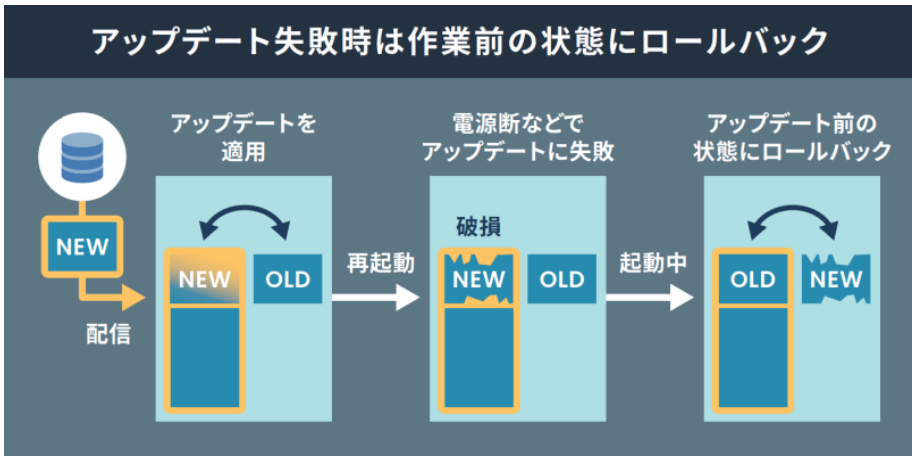


図 2.6 ロールバックの仕組み

- 堅牢性の向上

  安定性の高いファイルシステムで、ストレージへの書込みを減らして消耗を抑制するなど、高い堅牢性を有します。運用ログの記録機能も標準搭載しています。

- セキュリティ機能の向上

  コンテナにアクセス権限を設けて管理することができます。デバイス証明に利用できるセキュアエレメントを搭載するほか、セキュア環境「OP-TEE」を利用可能な状態で提供しています。

2.1.4. Armadillo Base OS のメンテナンスポリシーとアップデートの推奨

Armadillo Base OS はアットマークテクノがセキュリティアップデートの提供、既存機能のバグ修正、今はない便利な機能の追加を継続的に行い、ユーザービリティの向上に努めます。緊急時を除き月末に "製品アップデート" としてこれらをリリースをし、Armadillo サイトから通知、変更内容の公開を行います。ユーザー登録を行うことで通知をメールで受け取ることもできます。

Armadillo を IoT 機器としてネットワークに接続し長期に運用を行う場合、継続的に最新バージョンを使用することを強く推奨いたします。

Armadillo サイト 製品アップデート

https://armadillo.atmark-techno.com/news/software-updates

2.1.4.1. 後方互換性について

Armadillo Base OS は、原則、abos-ctrl コマンド等の各種機能や、sysfs ノード、コンテナ制御をするための podman コマンド等の API 後方互換を維持します。また、Armadillo Base OS とコンテナ間でサンドボックス化されていることもあり、互いの libc 等のライブラリや、各種パッケージなどの組み合わせによって互換性の問題は発生しません。このため、Armadillo Base OS をアップデートしても、これまで利用していたアプリケーションコンテナは原則的にそのまま起動・動作させることができます。

しかし、Armadillo Base OS 内の Linux-Kernel や alpine パッケージ変更によって、細かな動作タイミングが変更になる場合があるため、タイミングに大きく依存するようなアプリケーションをコンテナ内部に組み込んでいた場合に、動作に影響を与える可能性があります。まずは、テスト環境で Armadillo Base OS 更新を行い、アプリケーションコンテナと組み合わせた評価を行った後、市場で動作している Armadillo に対してアップデートを行うことを推奨します。

製品開発を開始するにあたり、Armadillo Base OS に関してより詳細な情報が必要な場合は、「3.3. 開発前に知っておくべき Armadillo Base OS の機能・特徴」 を参照してください。

2.1.5. Armadillo Twin とは

Armadillo Twin は、アットマークテクノが提供する Armadillo Base OS 搭載のデバイスをリモートから運用管理することができるクラウドサービスです。様々なタスクをリモートから実行できるようになり、 OS アップデートもサービス画面からの操作で行えるため、稼働中のデバイスは常に最新の状態を維持することができます。また、バグ修正やセキュリティ対策などのメンテナンスのほか、機能追加や設定変更、アプリケーションのアップデートなども行えるため、デバイスの設置現場に出向くことなく、計画的で効率的な DevOps を実現することができます。

本書では、開発・量産・運用の各フェーズにおける Armadillo Twin の利用について記載しています。

図 2.7 Armadillo Twin　とは

2.1.5.1. サービスの特徴

・ソフトウェアアップデート (OTA)

遠隔からデバイスのソフトウェアアップデートをすることで、長期的にセキュリティ性の高いシステムを保つと共に、新たな機能を提供することも可能です。本サービスで管理するデバイスに搭載されている Armadillo Base OS は、不正なソフトウェアへのアップデートを行わせない署名検証機能や、アップデートが失敗した際に自動で元の状態に戻るロールバック機能を備えています。そのため、安心してソフトウェアアップデートを利用することができます。

・遠隔稼働監視

登録されたデバイスの死活監視をはじめ、CPU の使用率や温度、メモリの使用量、モバイル回線の電波状況、ストレージの空き容量や寿命を監視することができます。各値にはアラートの設定を行うことができ、異常を検知した場合はアラートメールを管理者に送信します。メールを受けた管理者は本サービスの遠隔操作機能を利用し、即座に対応を行うことができるため、システムの安定運用を行うことができます。そのほか、本サービスに登録したデバイスは、自由にラベル名を付けたりグループを作成して管理することができるため、どのデバイスをどの場所に設置したか画面上で把握することが容易になります。また、デバイス本体に搭載されているセキュアエレメントを利用した個体認証により、不正なデバイスの登録を防ぎます。

・遠隔操作

画面上で入力した任意のコマンドをデバイス上で実行することができます。本サービスは遠隔操作で一般的に使われる SSH(Secure Shell) のように固定グローバル IP アドレスの設定は不要です。そのため、通信回線の契約料金を安くできるだけではなく、インターネット上からのサイバー攻撃のリスクを抑制する効果も期待できます。任意のコマンドは単一のデバイスだけではなく、グループ単位、また複数のデバイスを選択して一括して実行したり、時刻を指定するスケジュール実行にも対応しています。

2.1.5.2. 提供する機能一覧

Armadillo Twin は、下記の機能を提供します。

遠隔稼働監視	死活監視、アプリケーションコンテナ稼働状況、 CPU 使用率・温度/メモリ使用率、ストレージ寿命、モバイル回線電波強度、モバイル回線基地局の位置情報[a]、アラートメール
遠隔操作	ソフトウェアアップデート(OTA)、任意コマンド実行、ソフトウェアバージョン確認、設定変更、グループ一括実行、スケジュール実行[a]
個体管理	デバイス登録(デバイス証明書を利用)、ラベル付け、デバイスグループ化機能
ユーザ管理	ユーザーの追加/削除、ユーザー権限の設定
お知らせ	セキュリティアップデート、システム障害通知

[a]サービス開始時には非対応の機能です。今後のアップデートで対応予定です。

Armadillo Twin

サービス利用料金など、その他詳細については下記概要ページをご覧ください。

https://armadillo.atmark-techno.com/guide/armadillo-twin

2.2. 製品ラインアップ

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 の製品ラインアップは次のとおりです。

表 2.1 Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 ラインアップ

名称	型番
Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E Cat.1 モデル +Di8+Ai4 開発セット	AG6273-C03D0
Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E Cat.M1 モデル +Di8+Ai4 開発セット	AG6223-C01D0
Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E WLAN モデル +Di8+Ai4 開発セット	AG6213-C02D0
Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E Cat.1 モデル +Di8+Ai4 量産用 (LTE アンテナセット付属、WLAN コンボ搭載、WLAN 基板アンテナ付属)	AG6273-C03Z
Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E Cat.1 モデル +Di8+Ai4 量産用 (LTE アンテナセット付属、WLAN コンボ非搭載)	AG6263-C01Z
Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E Cat.M1 モデル +Di8+Ai4 量産用 (LTE アンテナセット付属)	AG6223-C01Z
Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E WLAN モデル +Di8+Ai4 量産用 (WLAN コンボ搭載、WLAN 基板アンテナ付属)	AG6213-C02Z
Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E LAN モデル +Di8+Ai4 量産用	AG6203-C00Z

2.2.1. Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E Cat.1 モデル +Di8+Ai4 開発セット

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E Cat.1 モデル +Di8+Ai4 開発セット(型番:AG6273-C03D0)は、開発がすぐに開始できるように、AC アダプタや USB ケーブルといった開発に必要なものを一式含んだセットです。LTE Cat.1 通信モジュール、WLAN+BT コンボモジュールが利用可能です。

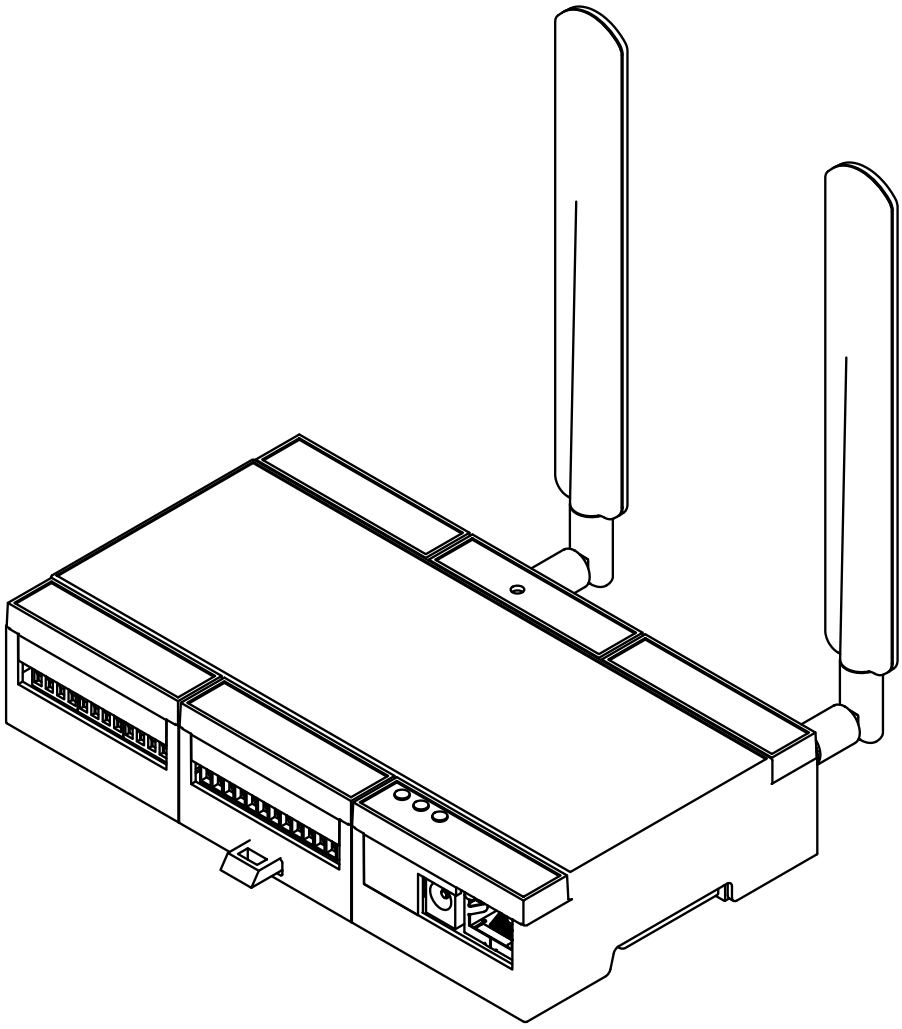


図 2.8 Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E Cat.1 モデル +Di8+Ai4

- Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E Cat.1 モデル +Di8+Ai4 本体
- LTE 用外付けアンテナ x2
- USB(A オス-microB)ケーブル
- AC アダプタ(12V/2.0A)

2.2.2. Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E Cat.M1 モデル +Di8+Ai4 開発セット

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E Cat.M1 モデル +Di8+Ai4 開発セット(型番:AG6223-C01D0)は、開発がすぐに開始できるように、AC アダプタや USB ケーブルといった開発に必要なものを一式含んだセットです。LTE Cat.M1 通信モジュールが利用可能です。WLAN + BT コンボモジュールは利用できません。

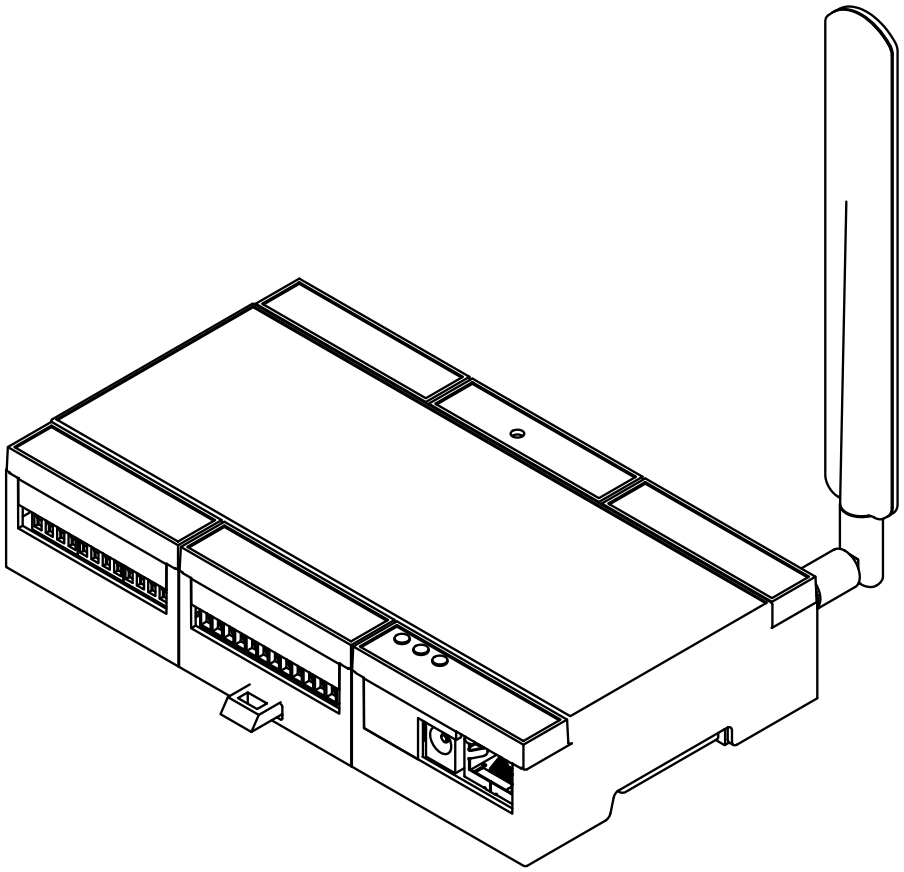


図 2.9 Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E Cat.M1 モデル +Di8+Ai4

- Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E Cat.M1 モデル +Di8+Ai4 本体
- LTE 用外付けアンテナ
- USB(A オス-microB)ケーブル
- AC アダプタ(12V/2.0A)

2.2.3. Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E WLAN モデル +Di8+Ai4 開発セット

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E WLAN モデル +Di8+Ai4 開発セット(型番:AG6213-C02C0)は、開発がすぐに開始できるように、AC アダプタや USB ケーブルといった開発に必要なものを一式含んだセットです。WLAN + BT コンボモジュールが利用可能です。LTE 通信モジュールは利用できません。

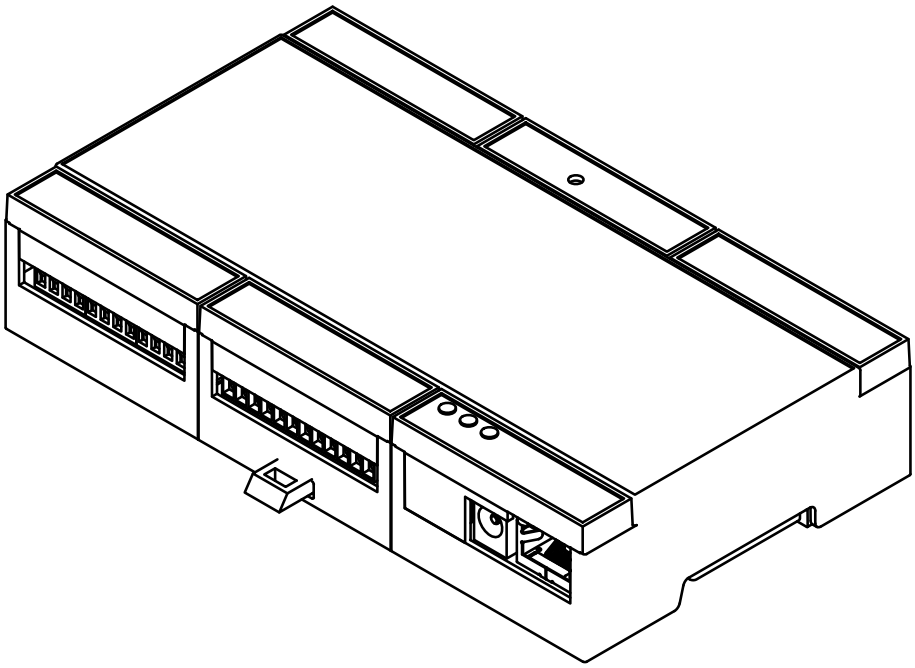


図 2.10 Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E WLAN モデル +Di8+Ai4

- Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E WLAN モデル +Di8+Ai4 本体
- USB(A オス-microB)ケーブル
- AC アダプタ(12V/2.0A)

2.2.4. Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 量産用

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 量産用は、Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 開発セットのセット内容を必要最小限に絞った量産向けのラインアップです。

表 2.2 Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 量産用一覧

名称	型番
Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E Cat.1 モデル +Di8+Ai4 量産用 (LTE アンテナセット付属、WLAN コンボ搭載、WLAN 基板アンテナ付属)	AG6273-C03Z
Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E Cat.1 モデル +Di8+Ai4 量産用 (LTE アンテナセット付属、WLAN コンボ非搭載)	AG6263-C01Z
Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E Cat.M1 モデル +Di8+Ai4 量産用 (LTE アンテナセット付属)	AG6223-C01Z
Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E WLAN モデル +Di8+Ai4 量産用 (WLAN コンボ搭載、WLAN 基板アンテナ付属)	AG6213-C02Z
Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E LAN モデル +Di8+Ai4 量産用	AG6203-C00Z

2.3. 仕様

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 の主な仕様を 「表 2.3. 仕様(Cat.1 モデル、Cat.M1 モデル)」 と 「表 2.4. 仕様 (WLAN モデル、LAN モデル)」 に示します。

表 2.3 仕様(Cat.1 モデル、Cat.M1 モデル)

型番	AG6273-C03D0, AG6273-C03Z	AG6263-C01Z	AG6223-C01D0, AG6223-C01Z
プロセッサ	NXP Semiconductors i.MX6ULL		
	ARM Cortex-A7 x 1 ・命令/データキャッシュ 32KByte/32KByte ・L2 キャッシュ 128KByte ・内部 SRAM 128KByte ・メディアプロセッシングエンジン(NEON)搭載 ・Thumb code(16bit 命令セット)サポート		
システムクロック	CPU コアクロック(ARM Cortex-A7): 528MHz DDR クロック: 396MHz 源発振クロック: 32.768kHz, 24MHz		
RAM	DDR3L: 512MByte バス幅: 16bit		
ROM	eMMC: 3.5GB [a]		
LAN(Ethernet)	100BASE-TX/10BASE-T x 1 AUTO-MDIX 対応		
無線 LAN/BT	WLAN+BT コンボモジュール Ezurio 製 Sterling LWB5+ 搭載 IEEE 802.11a/b/g/n/ac and BT [b] [c]	非搭載	
モバイル通信	LTE Cat.1 (Telit 製 ELS31-J 搭載) [d] [e]		LTE CAT-M1 (Telit 製 EMS31-J 搭載) [d] [f] SIM スロット: nanoSIM 対応
USB	USB 2.0 Host x 1 (High Speed)		
SD	microSD スロット x 1 [b] [g]		
入出力インターフェース	接点入力(電流シンク出力タイプに接続可能) x 10 [h] 接点出力(無極性) x 2 アナログ入力(分解能 12bit, 4-20mA/1-5V 入力に対応) x 4 [i] 外部電源制御出力 x 1 [j] [k]		
シリアル(RS485)	2 線式(Data+, Data-, GND) x 1 最大データ転送レート: 5Mbps 終端抵抗 120Ω 内蔵 [l]		
カレンダ時計	リアルタイムクロック搭載 外部バックアップ用電源入力対応 平均月差: 8 秒(周囲温度-20℃～60℃における参考値)		
スイッチ	ユーザースイッチ x 1 設定用スイッチ x 2		
LED	SYS(Green) x 1 APP(Green) x 1 WWAN(Green) x 1		
メンテナンスポート	USB micro B シリアルコンソール		
セキュアエレメント	NXP Semiconductors SE050		
入力電源	DC 8～26.4V		
監視機能	入力電圧監視		
消費電力(参考値)[m]	約 4mW : シャットダウン時 約 190mW : スリープ時 約 1,650mW : アクティブ時 約 3,250mW : 最大消費電力	約 3mW : シャットダウン時 約 180mW : スリープ時 約 1,450mW : アクティブ時 約 2,850mW : 最大消費電力	約 3mW : シャットダウン時 約 170mW : スリープ時 約 250mW : スリープ時 (SMS 起床可能) 約 1,550mW : アクティブ時 約 2,350mW : 最大消費電力
動作温度範囲	-20～+60℃ (結露なきこと)		
外形サイズ(基板)	156 x 87 mm (突起部、アンテナを除く)		

型番	AG6273-C03D0, AG6273-C03Z	AG6263-C01Z	AG6223-C01D0, AG6223-C01Z
外形サイズ(ケース)	159.9 x 90 x 32.2 mm (突起部、アンテナを除く)		

[a]pSLC での数値です。出荷時 pSLC に設定しています。

[b]WLAN+BT コンボモジュール搭載モデルは、インストールディスク以外での SD 利用ができません。

[c]BT の最大接続台数は Classic が 7 台、BLE が 16 台です。

[d]モバイル通信を利用する時は、外付けアンテナを接続する必要があります。

[e]認証取得済みキャリア: docomo、対応バンド: (1/19)、下り 10.3Mbit/s、上り 5.2Mbit/s

[f]認証取得済みキャリア: docomo/Softbank/KDDI、対応バンド: (1/8/18/19/26)、下り 300kbit/s、上り 375kbit/s※Softbank をご利用予定の場合はお問い合わせください。※KDDI は料金プランが LPWA (LTE-M) の SIM のみ動作いたします。LTE Cat 1 などの料金プランでは動作しません。

[g]ケースに入れた状態で操作することはできません。

[h]+Di8+Ai4 拡張基板をカスケード接続することで最大 34 ポートまで増設が可能

[i]+Di8+Ai4 拡張基板をカスケード接続することで最大 16 ポートまで増設が可能

[j]デフォルトではシャットダウン時 OFF になり、アクティブ、スリープ時に ON になる無電圧接点出力です。

[k]+Di8+Ai4 拡張基板をカスケード接続することで最大 4 ポートまで増設が可能

[l]ディップスイッチの操作で抵抗の切り離しが可能です。

[m]LTE の signal quality が 80%かつ周辺機器が未接続の時の参考値となります。電波環境や接続するデバイスにより消費電力は変化します。

表 2.4 仕様 (WLAN モデル、LAN モデル)

型番	AG6213-C02D0, AG6213-C02Z	AG6203-C00Z
プロセッサ	NXP Semiconductors i.MX6ULL	
	ARM Cortex-A7 x 1 ・命令/データキャッシュ 32KByte/32KByte ・L2 キャッシュ 128KByte ・内部 SRAM 128KByte ・メディアプロセッシングエンジン(NEON)搭載 ・Thumb code(16bit 命令セット)サポート	
システムクロック	CPU コアクロック(ARM Cortex-A7): 528MHz DDR クロック: 396MHz 源発振クロック: 32.768kHz, 24MHz	
RAM	DDR3L: 512MByte バス幅: 16bit	
ROM	eMMC: 3.5GB [a]	
LAN(Ethernet)	100BASE-TX/10BASE-T x 1 AUTO-MDIX 対応	
無線 LAN/BT	WLAN+BT コンボモジュール Ezurio 製 Sterling LWB5+ 搭載 IEEE 802.11a/b/g/n/ac and BT [b]	非搭載
モバイル通信	非搭載	
USB	USB 2.0 Host x 1 (High Speed)	
SD	microSD スロット x 1 [b] [c]	
入出力インターフェース	接点入力(電流シンク出力タイプに接続可能) x 10 [d] 接点出力(無極性) x 2 アナログ入力(分解能 12bit, 4-20mA/1-5V 入力に対応) x 4 [e] 外部電源制御出力 x 1 [j] [f]	
シリアル(RS485)	2 線式(Data+, Data-, GND) x 1 最大データ転送レート: 5Mbps 終端抵抗 120Ω 内蔵 [g]	
カレンダ時計	リアルタイムクロック搭載 外部バックアップ用電源入力対応 平均月差: 8 秒(周囲温度-20℃〜60℃における参考値)	
スイッチ	ユーザースイッチ x 1 設定用スイッチ x 2	

型番	AG6213-C02D0, AG6213-C02Z	AG6203-C00Z
LED	SYS(Green) x 1 APP(Green) x 1 WWAN(Green) x 1 [h]	
メンテナンスポート	USB micro B シリアルコンソール	
セキュアエレメント	NXP Semiconductors SE050	
入力電源	DC 8～26.4V	
監視機能	入力電圧監視	
消費電力(参考値)[i]	約 3mW : シャットダウン時 約 180mW : スリープ時 約 1,200mW : アクティブ時 約 2,150mW : 最大消費電力	約 3mW : シャットダウン時 約 180mW : スリープ時 約 950mW : アクティブ時 約 1,550mW : 最大消費電力
動作温度範囲	-20～+60℃ (結露なきこと)	
外形サイズ(基板)	156 x 87 mm (突起部、アンテナを除く)	
外形サイズ(ケース)	159.9 x 90 x 32.2 mm (突起部、アンテナを除く)	

[a]pSLC での数値です。出荷時 pSLC に設定しています。
[b]WLAN+BT コンボモジュール搭載モデルは、インストールディスク以外での SD 利用ができません。
[c]ケースに入れた状態で操作することはできません。
[d]+Di8+Ai4 拡張基板をカスケード接続することで最大 34 ポートまで増設が可能
[e]+Di8+Ai4 拡張基板をカスケード接続することで最大 16 ポートまで増設が可能
[f]+Di8+Ai4 拡張基板をカスケード接続することで最大 4 ポートまで増設が可能
[g]ディップスイッチの操作で抵抗の切り離しが可能です。
[h]WLAN モデルと LAN モデルは WWAN LED をユーザーが自由に使用することができます。
[i]周辺機器が未接続の時の参考値となります。電波環境や接続するデバイスにより消費電力は変化します。

2.4. インターフェースレイアウト

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 のインターフェースレイアウトです。一部のインターフェースを使用する際には、ケースを開ける必要があります。

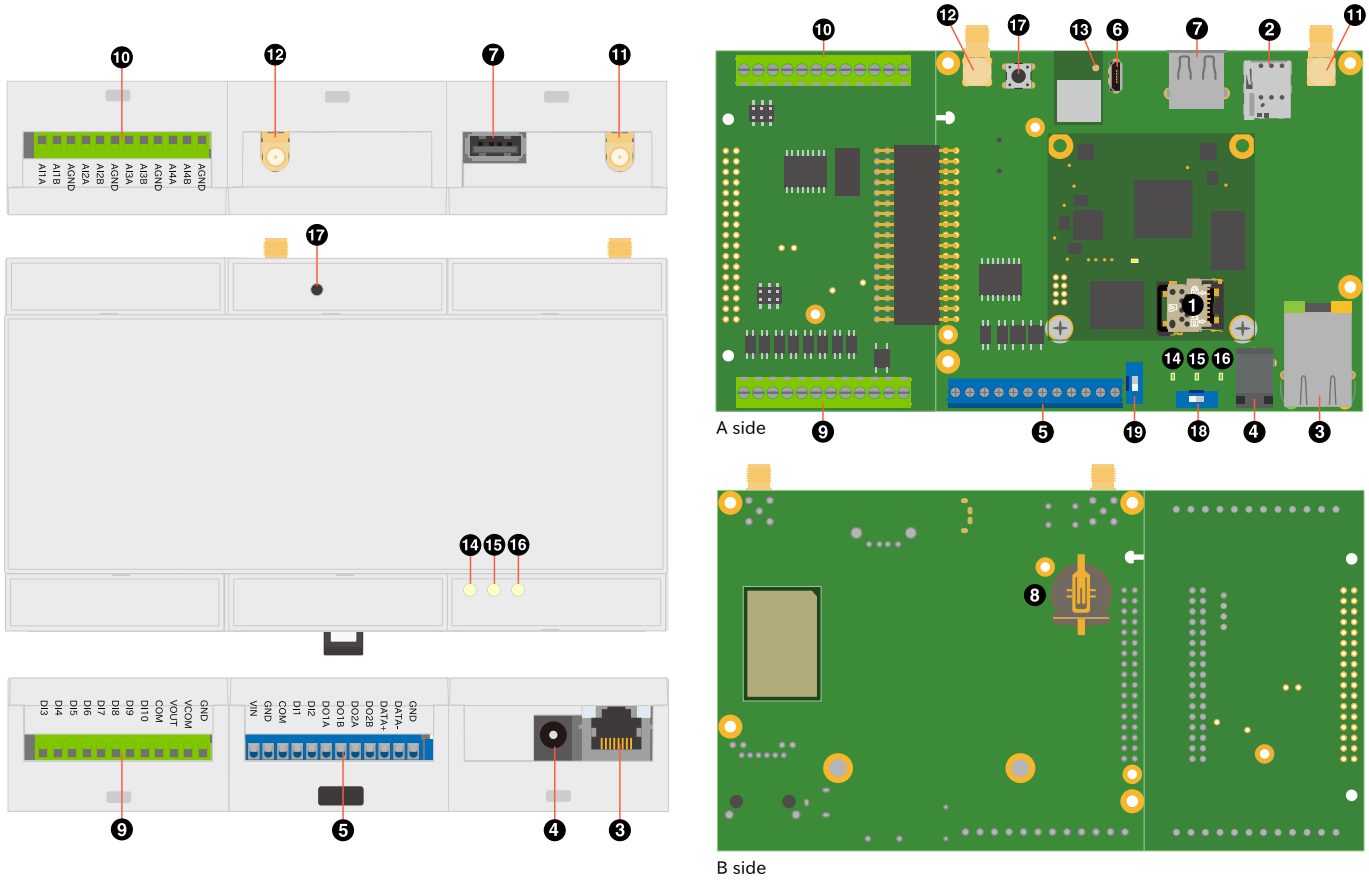


図 2.11 Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 の外観

表 2.5 各部名称と機能

番号	名称	形状	説明
1	SD インターフェース	microSD スロット	外部ストレージが必要な場合[a]や、ブートローダーを破壊してしまった時の復旧等で使用します。microSD カードを挿入します。
2	nanoSIM インターフェース	nanoSIM スロット	LTE データ通信を利用する場合に使用します。nanoSIM カードを挿入します。
3	LAN インターフェース	RJ-45 コネクタ	有線 LAN を利用する場合に使用します。LAN ケーブルを接続します。
4	電源入力インターフェース	DC ジャック	Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E への電源供給で使用します[b]。付属の AC アダプタ (12V/2A)を接続します。
5	入出力インターフェース 1	端子台	絶縁入出力、RS485 通信する場合に使用します。Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 への電源供給も可能です[b]。
6	USB コンソールインターフェース	USB micro B コネクタ	コンソール入出力を利用する場合に使用します。USB micro B ケーブルを接続します。
7	USB インターフェース	USB 2.0 Type-A コネクタ	外部ストレージが必要な場合等に使用します。USB メモリ等を接続します。
8	RTC バックアップインターフェース	電池ボックス	リアルタイムクロックのバックアップ給電が必要な場合に使用します。対応電池: CR1220 等
9	入出力インターフェース 2	端子台	絶縁入力、外部電源制御出力を利用する場合に使用します。
10	アナログ入力インターフェース	端子台	アナログ入力を利用する場合に使用します。
11	LTE アンテナインターフェース	SMA コネクタ	LTE データ通信を利用する場合に使用します。付属のアンテナを接続します。

番号	名称	形状	説明
12	LTE アンテナインターフェース	SMA コネクタ	LTE データ通信を利用する場合に使用します。付属のアンテナを接続します。
13	WLAN/BT アンテナインターフェース	MHF4 コネクタ	WLAN/BT データ通信を利用する場合に使用します。付属の WLAN/BT 用アンテナを接続します。
14	システム LED	LED(緑色、面実装)	電源の入力状態を表示する緑色 LED です。
15	アプリケーション LED	LED(緑色、面実装)	アプリケーションの状態を表示する緑色 LED です。
16	ワイヤレス WAN	LED(緑色、面実装)	LTE 通信の状態を表示する緑色 LED です。
17	ユーザースイッチ	タクトスイッチ	ユーザーが利用可能なタクトスイッチです。
18	起動デバイス設定スイッチ	DIP スイッチ	起動デバイスを設定する時に使用します。
19	RS485 終端抵抗設定スイッチ	DIP スイッチ	RS485 通信の終端抵抗を設定する時に使用します。

[a]WLAN 搭載モデルでは SD をストレージとして使用できません。

[b]DC ジャックと端子台の両方から同時に電源供給することはできません。

2.5. ブロック図

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 のブロック図は次のとおりです。

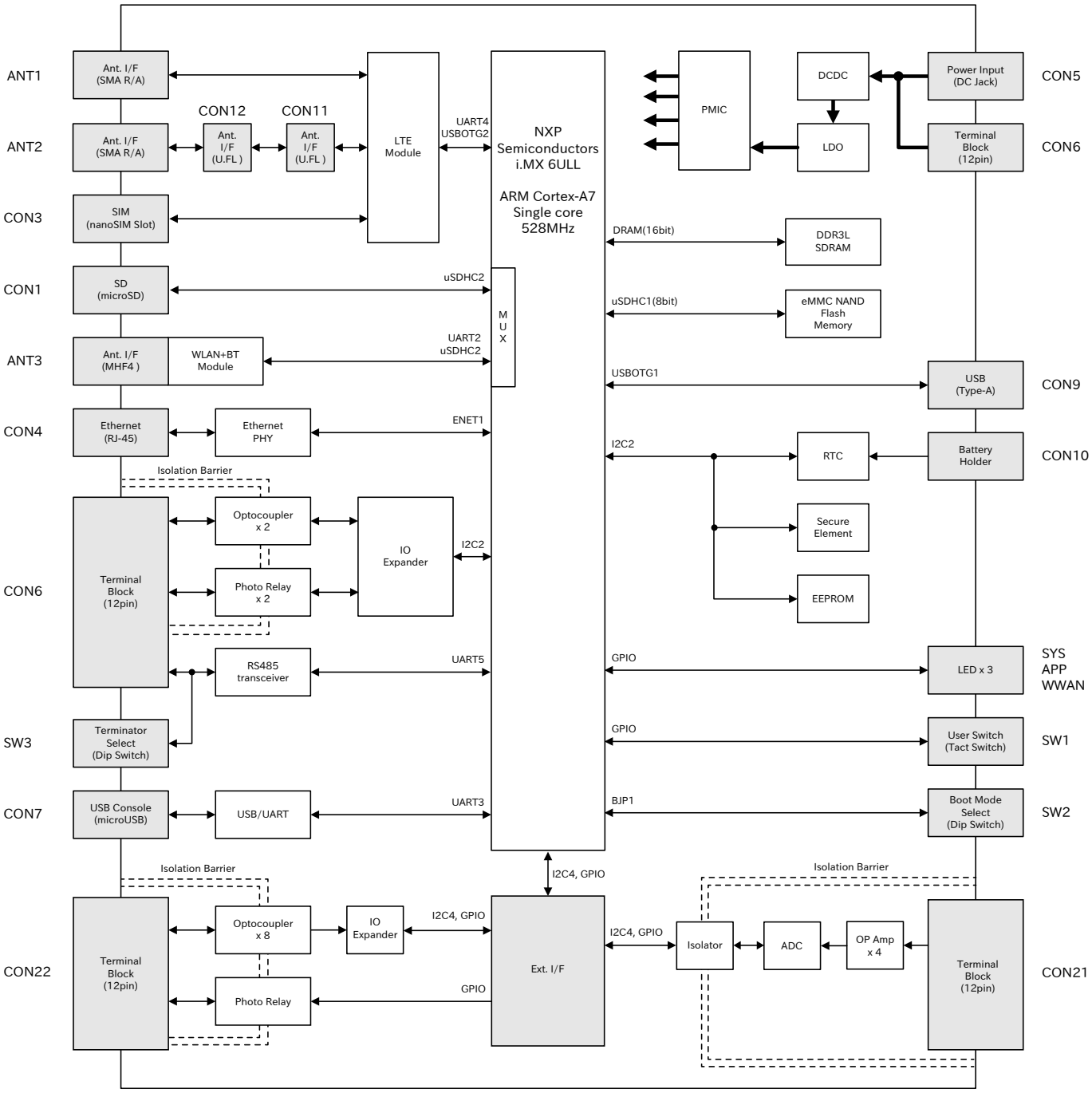


図 2.12 ブロック図(AG6273-C03D0, AG6273-C03Z)

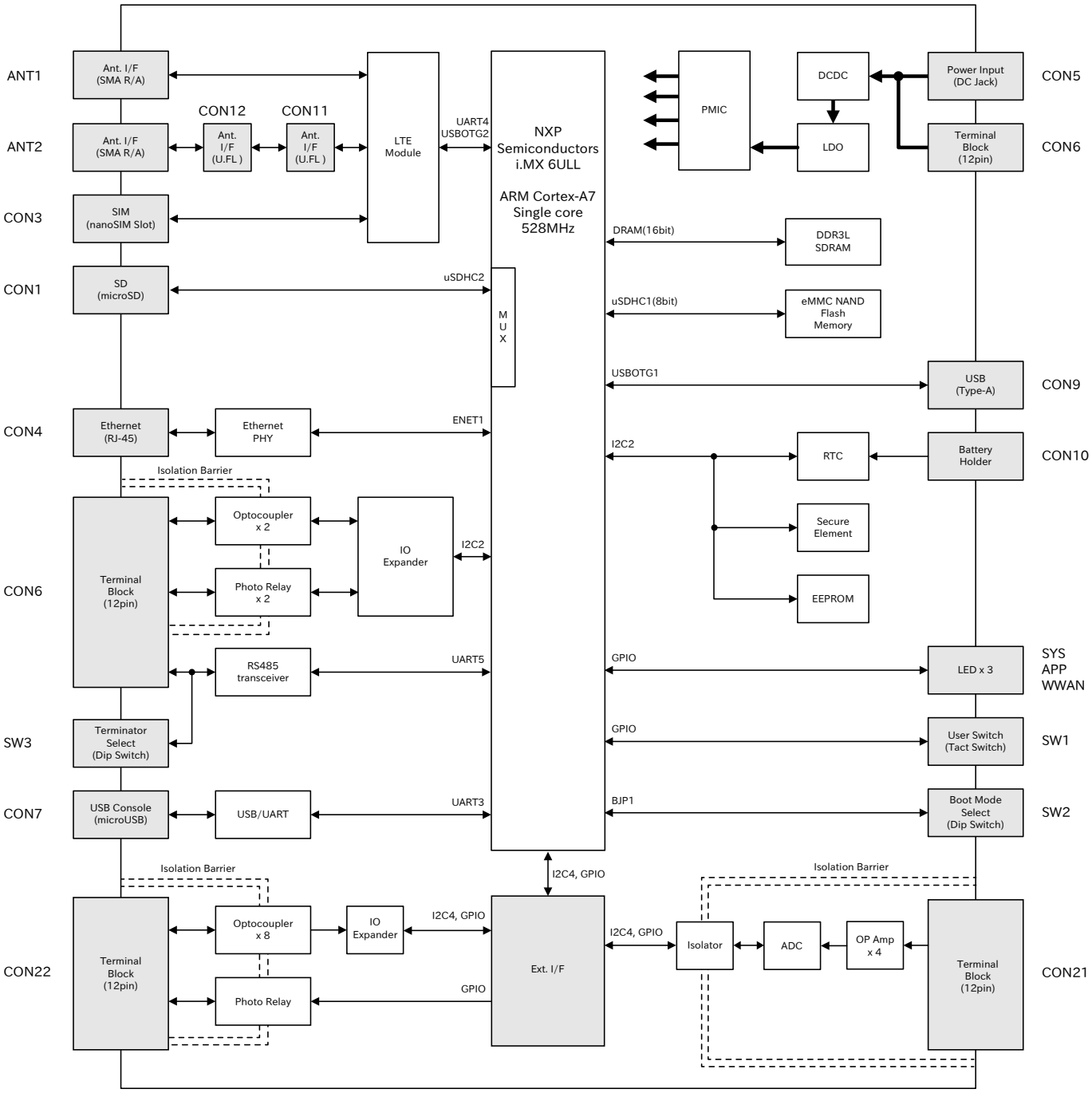


図 2.13 ブロック図(AG6263-C01Z)

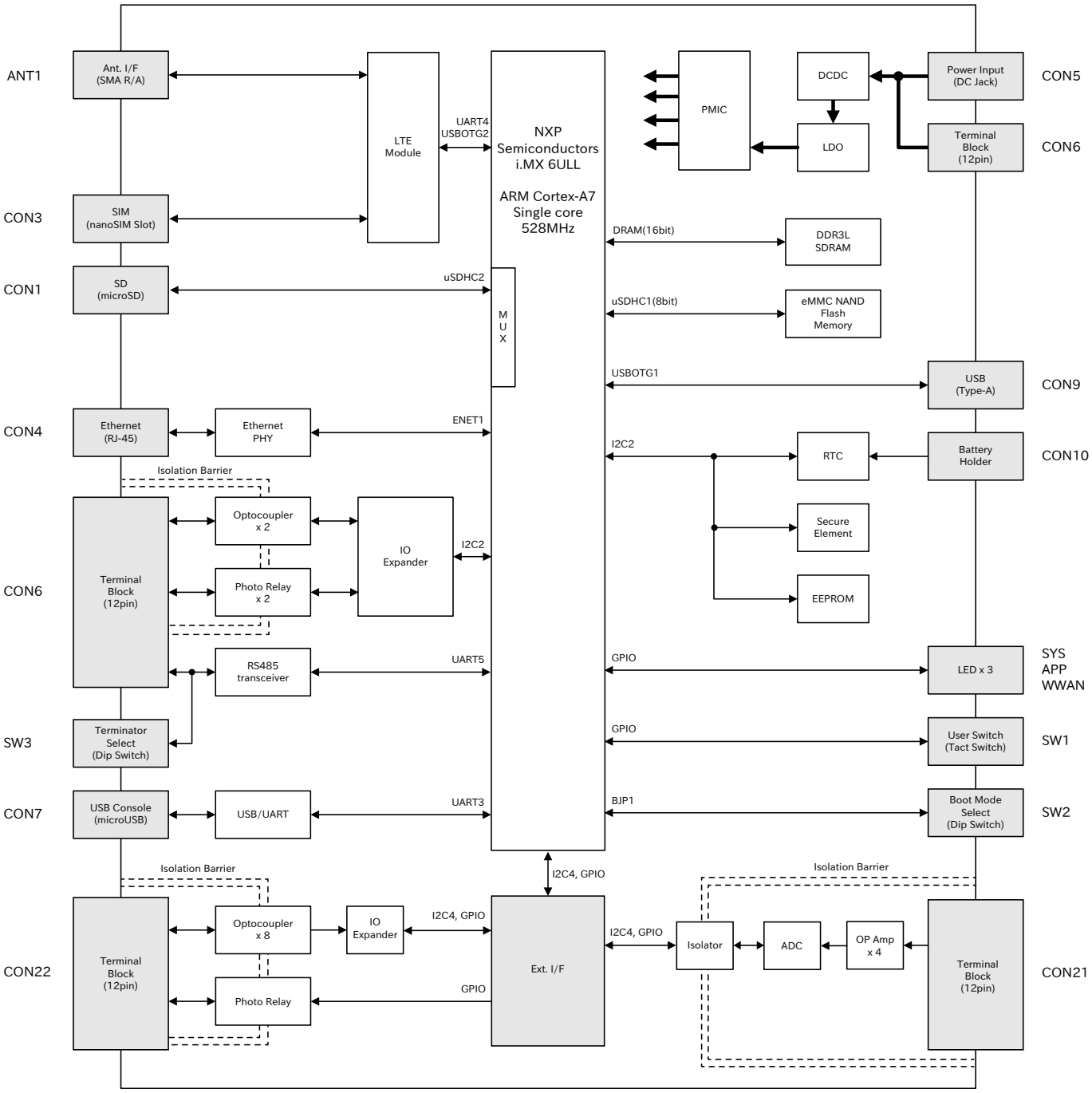


図 2.14 ブロック図(AG6223-C01D0, AG6223-C01Z)

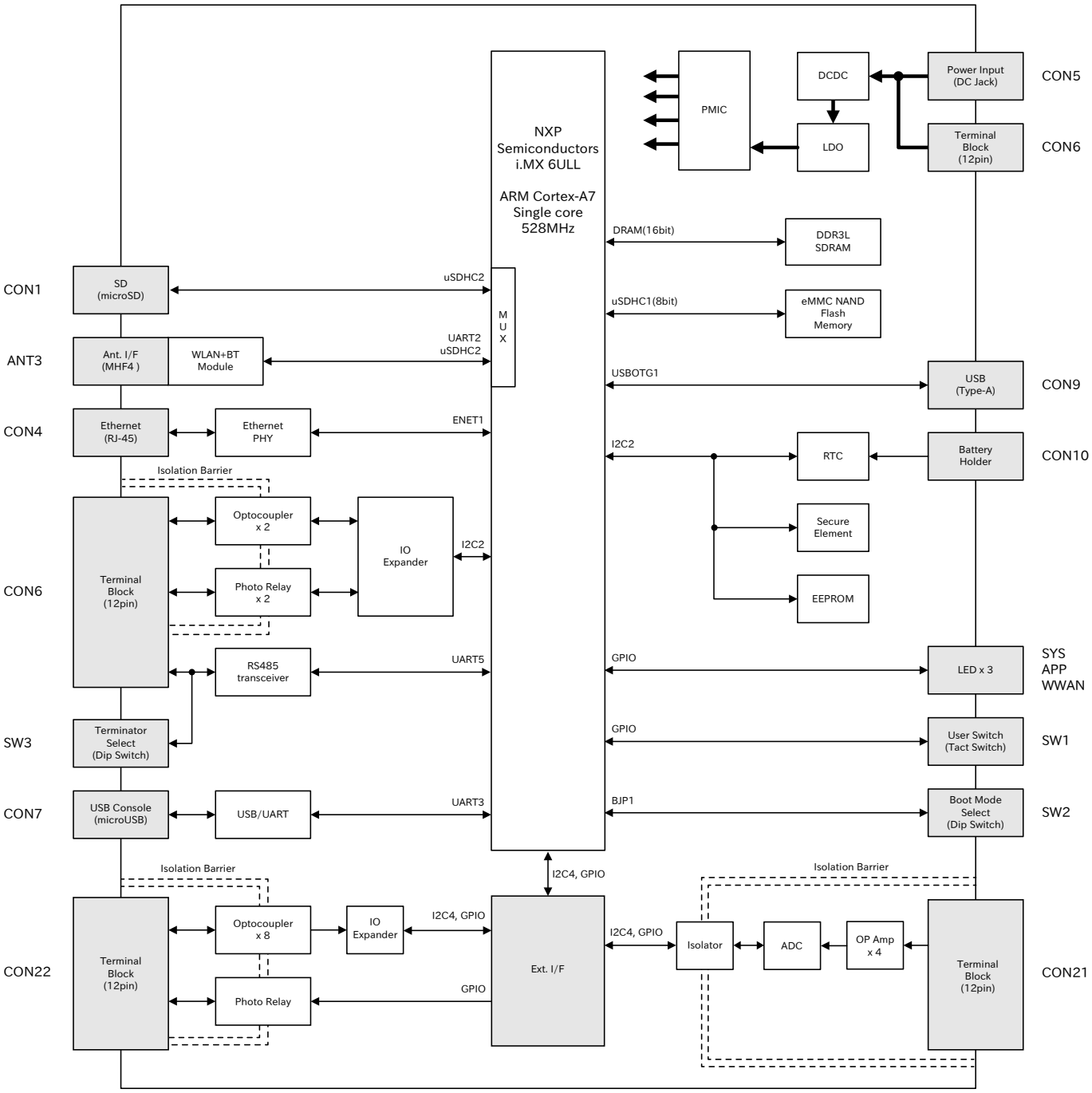


図 2.15 ブロック図(AG6213-C02D0, AG6213-C02Z)

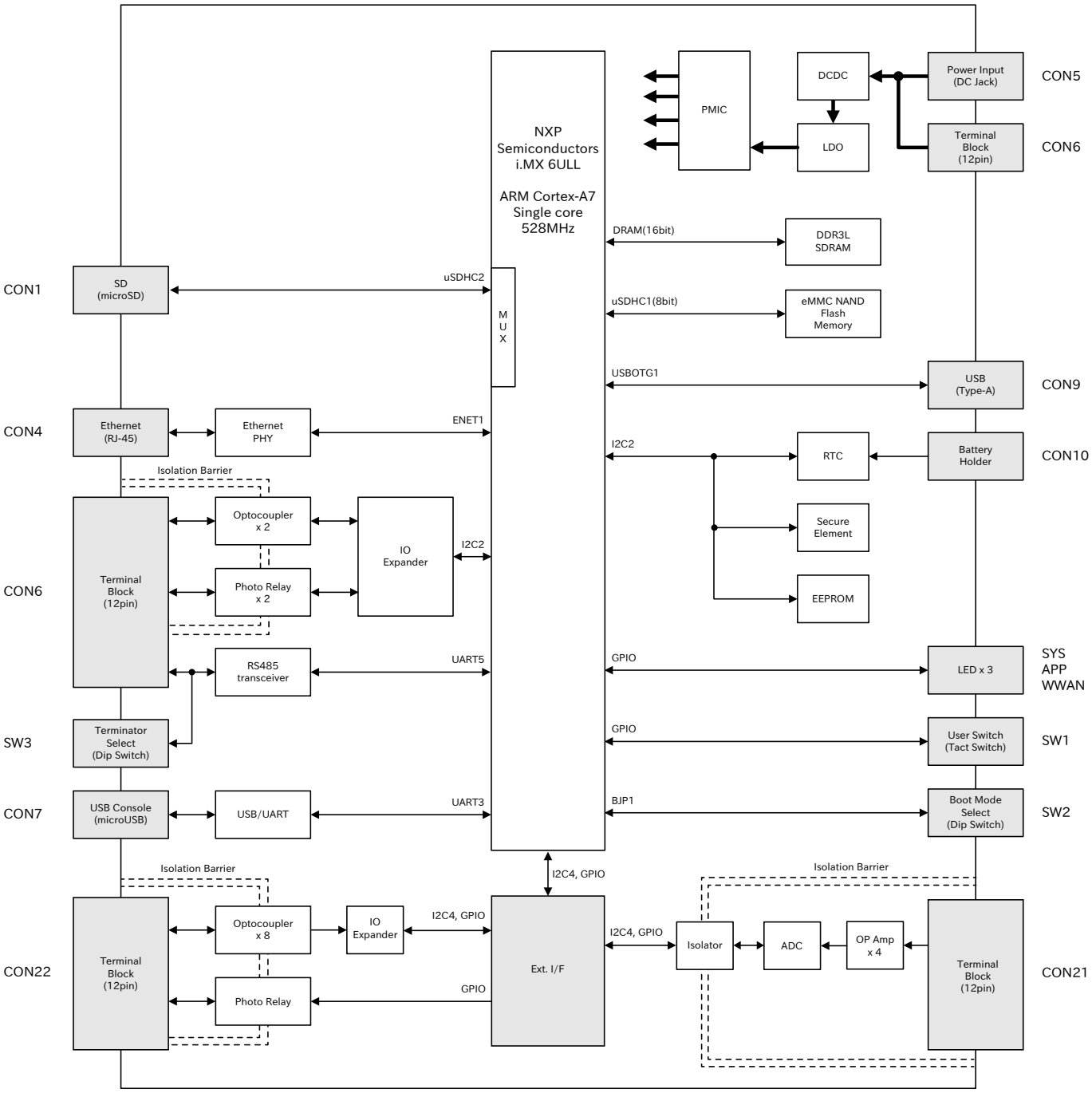


図 2.16 ブロック図(AG6203-C00Z)

2.6. 使用可能なストレージデバイス

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 でストレージとして使用可能なデバイスを次に示します。

表 2.6 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	インターフェース
オンボード eMMC	/dev/mmcblk0	/dev/mmcblk0p1	オンボード
オンボード eMMC (GPP)	/dev/mmcblk0gp2	なし	オンボード

デバイス種類	ディスクデバイス	先頭パーティション	インターフェース
オンボード eMMC (GPP)	/dev/mmcblk0gp3	なし	オンボード
SD/SDHC/SDXC カード [a]	/dev/mmcblk1	/dev/mmcblk1p1	microSD スロット(CON1)
USB メモリ	/dev/sd* [b]	/dev/sd*1	USB ホストインターフェース (CON9)

[a]WLAN 搭載モデルでは SD のストレージとして使用はできません。量産用インストールディスクを WLAN 搭載モデルで作成する場合は、「4.4.6. 開発したシステムをインストールディスクにする」 をご覧ください。
[b]USB ハブを利用して複数の USB メモリを接続した場合は、認識された順に sda 、sdb 、 sdc … となります。

GPP(General Purpose Partition)について

GPP は、eMMC の通常の記憶領域を割譲して eMMC 内部に作られた記憶領域です。 eMMC の通常の記憶領域とはアドレス空間が異なるため、/dev/mmcblk0 および /dev/mmcblk0p* に対してどのような書き込みを行っても /dev/mmcblk0gp* のデータが書き換わることはありません。

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 では、8 MiB の GPP を 4 つ作成しています。各領域の用途を「表 2.7. eMMC の GPP の用途」に示します。

表 2.7 eMMC の GPP の用途

ディスクデバイス	用途
/dev/mmcblk0gp0	ライセンス情報等の為の予約領域
/dev/mmcblk0gp1	動作ログ領域
/dev/mmcblk0gp2	動作ログ予備領域[a]
/dev/mmcblk0gp3	ユーザー領域

[a]詳細は「6.32.4. ログ用パーティションについて」を参照ください。

2.7. ストレージデバイスのパーティション構成

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 の eMMC のパーティション構成を「表 2.8. eMMC メモリマップ」に示します。

表 2.8 eMMC メモリマップ

パーティション	サイズ	ラベル	説明
1	300MiB	rootfs_0	A/B アップデートの A 面パーティション(Linux カーネルイメージ, Device Tree Blob, Alpine Linux rootfs を含む)
2	300MiB	rootfs_1	A/B アップデートの B 面パーティション(Linux カーネルイメージ, Device Tree Blob, Alpine Linux rootfs を含む)
3	50MiB	logs	ログ書き込み用パーティション
4	200MiB	firm	ファームウェア用パーティション
5	2.5GiB	app	アプリケーション用パーティション

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 の eMMC のブートパーティションの構成を「表 2.9. eMMC ブートパーティション構成」に示します。

表 2.9 eMMC ブートパーティション構成

ディスクデバイス	サイズ	説明
/dev/mmcblk0boot0	4 MiB	A/B アップデートの A 面
/dev/mmcblk0boot1	4 MiB	A/B アップデートの B 面

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 の eMMC の GPP(General Purpose Partition)の構成を「表 2.10. eMMC GPP 構成」に示します。

表 2.10 eMMC GPP 構成

ディスクデバイス	サイズ	説明
/dev/mmcblk0gp0	8 MiB	ライセンス情報等の為の予約領域
/dev/mmcblk0gp1	8 MiB	動作ログ領域
/dev/mmcblk0gp2	8 MiB	動作ログ予備領域[a]
/dev/mmcblk0gp3	8 MiB	ユーザー領域

[a]詳細は「6.32.4. ログ用パーティションについて」を参照ください。

2.8. ソフトウェアのライセンス

Armadillo Base OS に含まれるソフトウェアのライセンスは、 Armadillo にログイン後に特定のコマンドを実行することで参照できます。

手順について、詳細は以下の Howto を参照してください。

Armadillo サイト - Howto インストール済みのパッケージのライセンスを確認する

https://armadillo.atmark-techno.com/howto_software-license-confirmation

3. 開発編

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 では基本的に ATDE という Armadillo 専用開発環境と、 Visual Studio Code 向け Armadillo 開発用エクステンションを用いてアプリケーション開発を行っていきます。

3.1. 開発の準備

この節では、アプリケーション開発のために、はじめに開発環境のセットアップを行います。本節を完了すると、Armadillo を用いた製品の開発に即座に取り組むことができる状態になります。

開発環境のセットアップは、作業用 PC と Armadillo の両方に対して行います。本節では初めに作業用 PC についてのセットアップを行い、その後に Armadillo についてのセットアップを行います。そのため、新たに Armadillo を用意した場合や、Armadillo のセットアップをやり直したい方は本節の途中から行うことができます。後半では Armadillo による開発方法の勝手を大まかに把握したい方を想定して、ゲートウェイコンテナアプリケーションによる簡単な動作確認を行う項を用意しています。不要な方はこの項をスキップしてください。その後、 Armadillo のシリアルコンソールのセットアップ・操作方法について解説します。

3.1.1. 準備するもの

開発環境をセットアップする上で、まずは次のものを用意してください。

作業用 PC	Linux または Windows が動作し、ネットワークインターフェースと 1 つ以上の USB ポートを持つ PC です。
Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 開発セット一式	詳しくは「2.2. 製品ラインアップ」をご参照ください。
1 GB 以上の microSD カード	Armadillo の初期化・ABOS のアップデートの際に使用します。
マイナスドライバー	ドライバーはケースを取り外す際に使用しますので、ケースが無い場合は不要です。
ネットワーク環境	仮想化ソフトウェアや Armadillo の初期化インストールディスクイメージなどを作業用 PC にダウンロードする手順があります。また、 「3.1.5. Armadillo に初期設定をインストールする」 の手順から Armadillo と作業用 PC をネットワーク通信ができるようにする必要があります。

3.1.2. 仮想環境のセットアップ

作業用 PC をセットアップします。アットマークテクノでは、製品のソフトウェア開発や動作確認を簡単に行うために、VMware 仮想マシンのデータイメージを提供しています。この VMware 仮想マシンのデータイメージを ATDE(Atmark Techno Development Environment)と呼びます。ATDE の起動には仮想化ソフトウェアである VMware を使用します。

仮想化ソフトウェアとして、VMware の他に Oracle VM VirtualBox が有名です。Oracle VM VirtualBox には以下の特徴があります。

・ GPL v2(General Public License version 2)で提供されている [1]

・ VMware 形式の仮想ディスク(.vmdk)ファイルに対応している

Oracle VM VirtualBox から ATDE を起動し、ソフトウェア開発環境として使用することができます。

3.1.2.1. VMware のインストール

ATDE を使用するために、作業用 PC に VMware をインストールします。VMware 社 Web ページ(http://www.vmware.com/)を参照し、利用目的に合う VMware 製品をインストールしてください。

VMware は、非商用利用限定で無償のものから、商用利用可能な有償のものまで複数の製品があります。製品ごとに異なるライセンス、エンドユーザー使用許諾契約書(EULA)が存在するため、十分に確認した上で利用目的に合う製品をご利用ください。

VMware や ATDE が動作しないことを未然に防ぐため、使用する VMware のドキュメントから以下の項目についてご確認ください。

・ ホストシステムのハードウェア要件

・ ホストシステムのソフトウェア要件

・ ゲスト OS のプロセッサ要件

VMware のドキュメントは、VMware 社 Web ページ(http://www.vmware.com/)から取得することができます。

3.1.2.2. ATDE のアーカイブを取得

ATDE のアーカイブを Armadillo サイト(https://armadillo.atmark-techno.com/resources/software/atde/atde-v9)から取得します。

アットマークテクノ製品の種類ごとに対応している ATDE のバージョンが異なります。本製品に対応している ATDE のバージョンは ATDE9 v20230123 以降です。

ATDE9 は Debian GNU/Linux 11 (コードネーム bullseye) をベースに、Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 のソフトウェア開発を行うために必要なクロス開発ツールや、Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 の動作確認を行うために必要なツールが事前にインストールされています。

[1] バージョン 3.x までは PUEL(VirtualBox Personal Use and Evaluation License)が適用されている場合があります。

作業用 PC の動作環境(ハードウェア、VMware、ATDE の対応アーキテクチャなど)により、ATDE が正常に動作しない可能性があります。VMware 社 Web ページ(http://www.vmware.com/)から、使用している VMware のドキュメントなどを参照して動作環境を確認してください。

3.1.2.3. ATDE のアーカイブを展開

ATDE のアーカイブを展開します。ATDE のアーカイブは、tar.xz 形式の圧縮ファイルです。環境に合わせたツールで展開してください。

Windows での展開方法を「3.1.2.4. Windows で ATDE のアーカイブ展開する」に、Linux での展開方法を手順「3.1.2.5. Linux で tar.xz 形式のファイルを展開する」に示します。

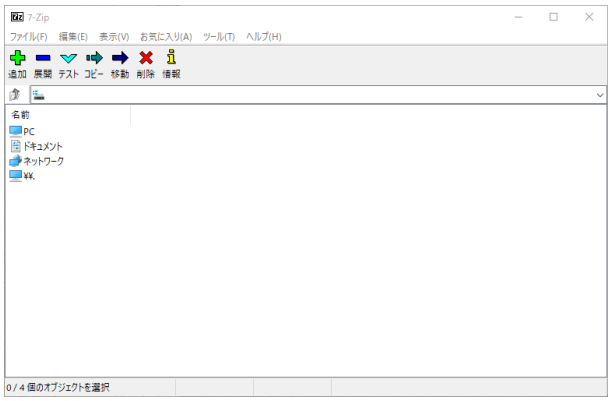
3.1.2.4. Windows で ATDE のアーカイブ展開する

1. 7-Zip のインストール

   7-Zip をインストールします。7-Zip は、圧縮解凍ソフト 7-Zip のサイト(https://7-zip.opensource.jp/)からダウンロード取得可能です。

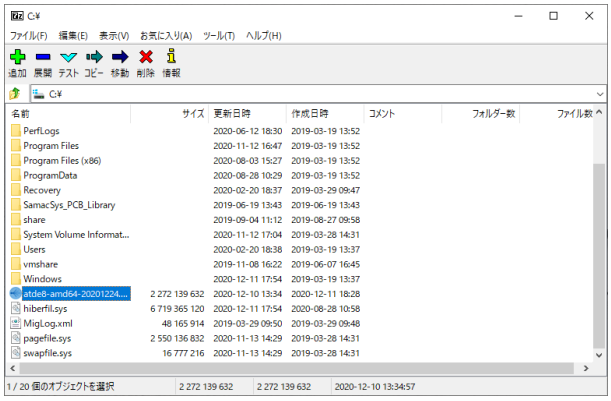
2. 7-Zip の起動

   7-Zip を起動します。



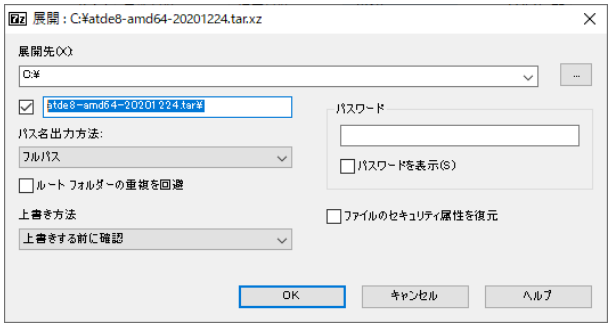
3. xz 圧縮ファイルの選択

   xz 圧縮ファイルを展開して、tar 形式のファイルを出力します。tar.xz 形式のファイルを選択して、「展開」をクリックします。



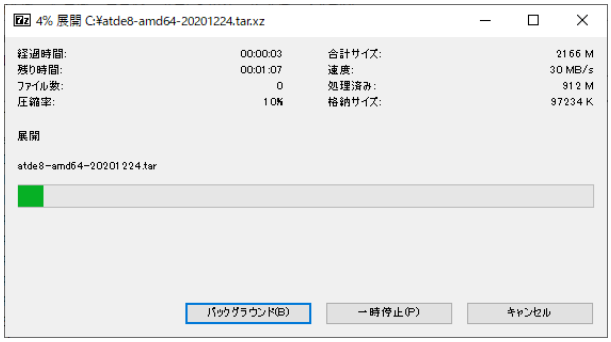
4. xz 圧縮ファイルの展開先の指定

   「展開先」を指定して、「OK」をクリックします。



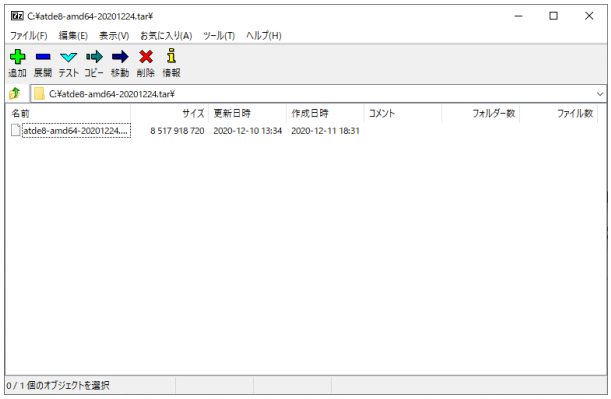
5. xz 圧縮ファイルの展開

   展開が始まります。



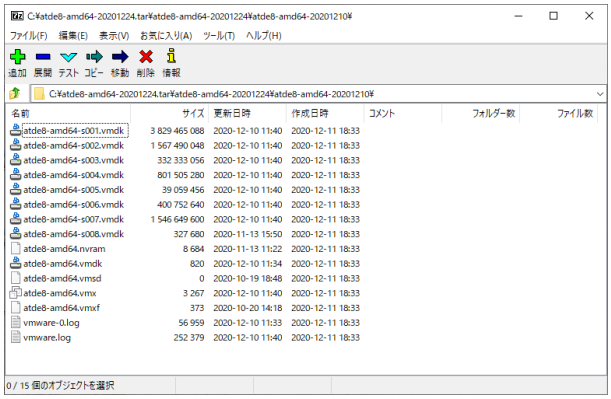
6. tar アーカイブファイルの選択

   xz 圧縮ファイルの展開が終了すると、tar 形式のファイルが出力されます。tar アーカイブファイルを出力したのと同様の手順で、tar アーカイブファイルから ATDE のデータイメージを出力します。tar 形式のファイルを選択して「展開」をクリックし、「展開先」を指定して、「OK」をクリックします。



7. 展開の完了確認

   tar アーカイブファイルの展開が終了すると、ATDE アーカイブの展開は完了です。「展開先」に指定したフォルダに ATDE のデータイメージが出力されています。



3.1.2.5. Linux で tar.xz 形式のファイルを展開する

1. tar.xz 圧縮ファイルの展開

   tar の xf オプションを使用して tar.xz 圧縮ファイルを展開します。

```
[PC ~]$ tar xf atde9-amd64-[VERSION].tar.xz
```

2. 展開の完了確認

   tar.xz 圧縮ファイルの展開が終了すると、ATDE アーカイブの展開は完了です。 **atde9-amd64-[VERSION]** ディレクトリに ATDE のデータイメージが出力されています。

```
[PC ~]$ ls atde9-amd64-[VERSION]/
atde9-amd64-s001.vmdk  atde9-amd64-s008.vmdk
atde9-amd64-s002.vmdk  atde9-amd64-s009.vmdk
atde9-amd64-s003.vmdk  atde9-amd64.nvram
atde9-amd64-s004.vmdk  atde9-amd64.vmdk
atde9-amd64-s005.vmdk  atde9-amd64.vmsd
atde9-amd64-s006.vmdk  atde9-amd64.vmx
atde9-amd64-s007.vmdk  atde9-amd64.vmxf
```

3.1.2.6. ATDE の起動

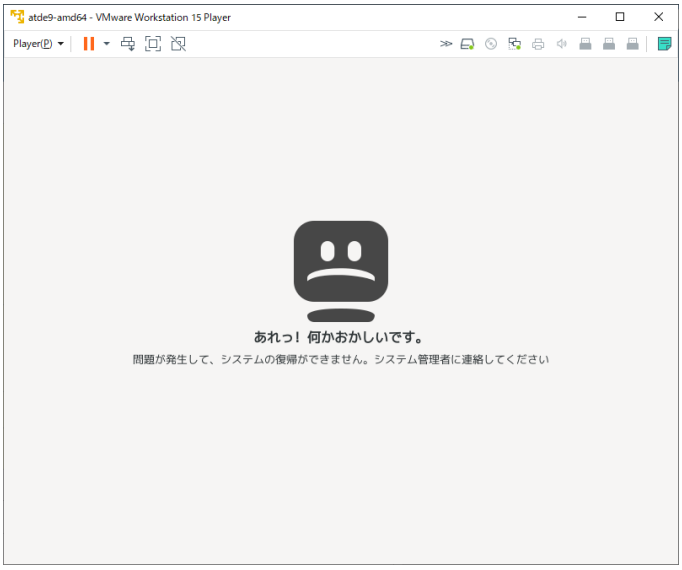
ATDE のアーカイブを展開したディレクトリに仮想マシン構成(.vmx)ファイルが存在します。このファイルを VMware 上で開き、ATDE を起動します。ATDE9 にログイン可能なユーザーを、「表 3.1. ユーザー名とパスワード」に示します [2]。

表 3.1 ユーザー名とパスワード

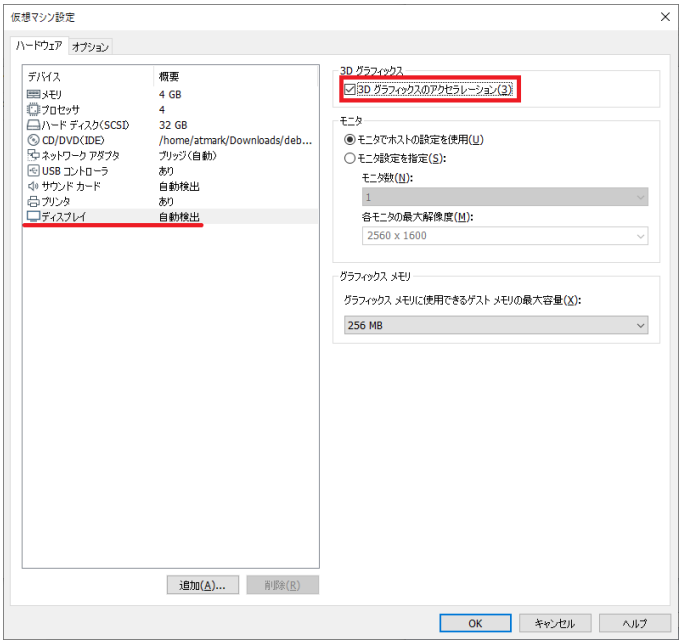
ユーザー名	パスワード	権限
atmark	atmark	一般ユーザー
root	root	特権ユーザー

ATDE を起動する環境によっては、GUI ログイン画面が表示されずに以下のようなエラー画面が表示される場合があります。

[2]特権ユーザーで GUI ログインを行うことはできません



この場合は、VMware の設定で「3D グラフィックスのアクセラレーション」を ON にした後、ATDE を起動すると正常に GUI ログイン画面が表示されます。設定箇所を以下に示します。



ATDE に割り当てるメモリおよびプロセッサ数を増やすことで、ATDE をより快適に使用することができます。仮想マシンのハードウェア設定の変更方法については、VMware 社 Web ページ (http://www.vmware.com/)から、使用している VMware のドキュメントなどを参照してください。

3.1.2.7. コマンドライン端末(GNOME 端末)の起動

Armadillo を利用した開発では、 CUI (Character-based User Interface)環境を提供するコマンドライン端末を通じて、 Armadillo や ATDE に対して操作を行う場面が多々あります。コマンドライン端末にはいくつかの種類がありますが、ここでは GNOME デスクトップ環境に標準インストールされている GNOME 端末を起動します。

GNOME 端末を起動するには、「図 3.1. GNOME 端末の起動」のようにデスクトップ左上のアプリケーションの「ユーティリティ」カテゴリから「端末」を選択してください。

図 3.1 GNOME 端末の起動

「図 3.2. GNOME 端末のウィンドウ」のようにウィンドウが開きます。

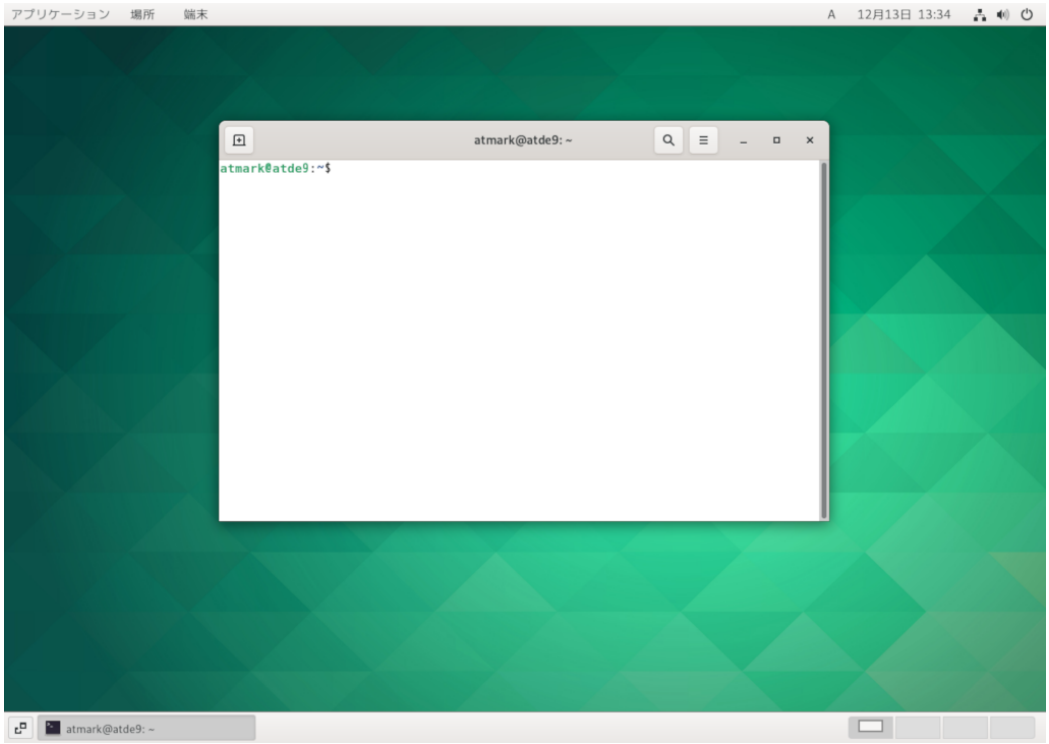


図 3.2 GNOME 端末のウィンドウ

3.1.2.8. ソフトウェアのアップデート

コマンドライン端末から次の操作を行い、ソフトウェアを最新版へアップデートしてください。

```
[ATDE ~]$ sudo apt update
[ATDE ~]$ sudo apt upgrade
```

図 3.3 ソフトウェアをアップデートする

3.1.2.9. 取り外し可能デバイスの使用

VMware は、ゲスト OS (ATDE)による取り外し可能デバイス(USB デバイスや DVD など)の使用をサポートしています。デバイスによっては、ホスト OS (VMware を起動している OS)とゲスト OS で同時に使用することができません。そのようなデバイスをゲスト OS で使用するためには、ゲスト OS にデバイスを接続する操作が必要になります。

取り外し可能デバイスの使用方法については、VMware 社 Web ページ(http://www.vmware.com/)から、使用している VMware のドキュメントなどを参照してください。

3.1.3. VSCode のセットアップ

作業用 PC のセットアップです。Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 の開発には、 VSCode を使用します。ATDE のバージョン v20230123 以上には、 VSCode がインストール済みのため新規にインストールする必要はありませんが、使用する前には「図 3.3. ソフトウェアをアップデートする」にしたがって最新版へのアップデートを行ってください。

以下の手順は全て ATDE 上で実施します。

3.1.3.1. VSCode を起動する

VSCode を起動するために code コマンドを実行するか、「アプリケーション」の中から「Visual Studio Code」を探して起動してください。

```
[ATDE ~]$ code
```

図 3.4 VSCode を起動する

VSCode を起動すると、日本語化エクステンションのインストールを提案してくることがあります。その時に表示されるダイアログに従ってインストールを行うと VSCode を日本語化できます。

3.1.3.2. VSCode に開発用エクステンションをインストールする

VSCode 上でアプリケーションを開発するために、ABOSDE (Armadillo Base OS Development Environment) というエクステンションをインストールします。

エクステンションはマーケットプレイスからインストールすることができます。VSCode を起動し、左サイドバーのエクステンションを選択して、検索フォームに「abos」と入力してください。

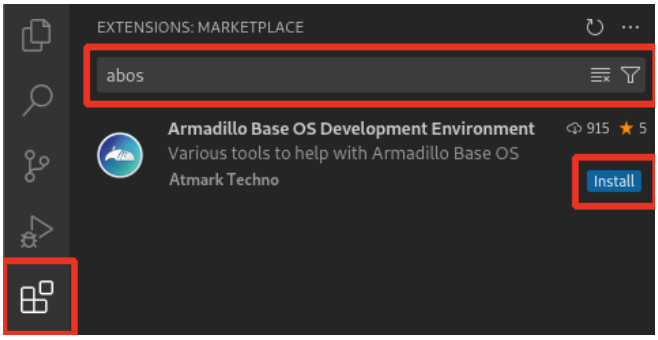


図 3.5 VSCode に開発用エクステンションをインストールする

表示された「Armadillo Base OS Development Environment」の 「Install」ボタンを押すとインストールは完了します。

3.1.4. Armadillo の初期化と ABOS のアップデート

Armadillo をセットアップします。まずは、お手元の Armadillo に搭載されている Armadillo Base OS(ABOS) を最新版にします。ABOS のバージョンが古い場合、本マニュアルで紹介されている重要な機能を使用できない可能性があります。そのため、以下の手順に従って、ABOS のアップデートを兼ねた Armadillo の初期化を行ってください。

3.1.4.1. 初期化インストールディスクの作成

1. 1 GB 以上の microSD カードを用意してください。
2. 標準のインストールディスクイメージをダウンロードします。Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 インストールディスクイメージ [https://armadillo.atmark-techno.com/resources/software/armadillo-iot-a6e/disc-image] から「Armadillo Base OS インストールディスクイメージ」を ATDE にダウンロードしてください。
3. ATDE に microSD カードを接続します。詳しくは「3.1.2.9. 取り外し可能デバイスの使用」を参考にしてください。
4. microSD カードのデバイス名を確認します

```
[ATDE ~]$ ls /dev/sd?
/dev/sda  /dev/sdb
[ATDE ~]$ sudo fdisk -l /dev/sdb
Disk /dev/sdb: 7.22 GiB, 7751073792 bytes, 15138816 sectors
Disk model: SD/MMC
:（省略）
```

5. microSD カードがマウントされている場合、アンマウントします。

```
[ATDE ~]$ mount
:（省略）
/dev/sdb1 on /media/52E6-5897 type ext2
(rw,nosuid,nodev,relatime,uid=1000,gid=1000,fmask=0022,dmask=0077,codepage=cp437,iocharset
=utf8,shortname=mixed,showexec,utf8,flush,errors=remount-ro,uhelper=udisks)
[ATDE ~]$ sudo umount /dev/sdb1
```

6. ダウンロードしたファイルを展開し、img ファイルを microSD カードに書き込んでください。

   Linux PC の場合、以下のように microSD カードに書き込むことができます。

```
[ATDE ~]$ unzip baseos-6e-installer-[VERSION].zip
[ATDE ~]$ sudo dd if=baseos-6e-installer-[VERSION].img ¥
                 of=/dev/sdb bs=1M oflag=direct status=progress
```

   また、Windows の場合、エクスプローラー等で Zip ファイルから img ファイルを取り出し、「Win32 Disk Imager」などを使用して microSD カードに書き込むことができます。

3.1.4.2. インストールディスクを使用する

以下の手順に沿って、「図 3.6. Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 を初期化する接続」のとおりに接続します。なお、microSD カードを CON1 に挿入するために、ケースを外した状態にする必要があります。「3.5.2. ケースの分解」を参考にケースを外してください。

1. 起動デバイス設定スイッチ(SW2)を「SD」に切り替えます。
2. microSD カードを CON1 に挿入します。(方法は「3.6.1.2. microSD カードの挿抜方法」を参考にしてください)
3. AC アダプタを接続して電源を投入するとシステム LED(SYS) が点灯します。
4. 4 分程度で eMMC のソフトウェアの初期化が完了し、電源が切れます(システム LED(SYS) が消灯)。
5. システム LED(SYS) が消灯したら、電源を取り外し、続いて 起動デバイス設定スイッチ を eMMC に設定し、microSD カードを外してください。

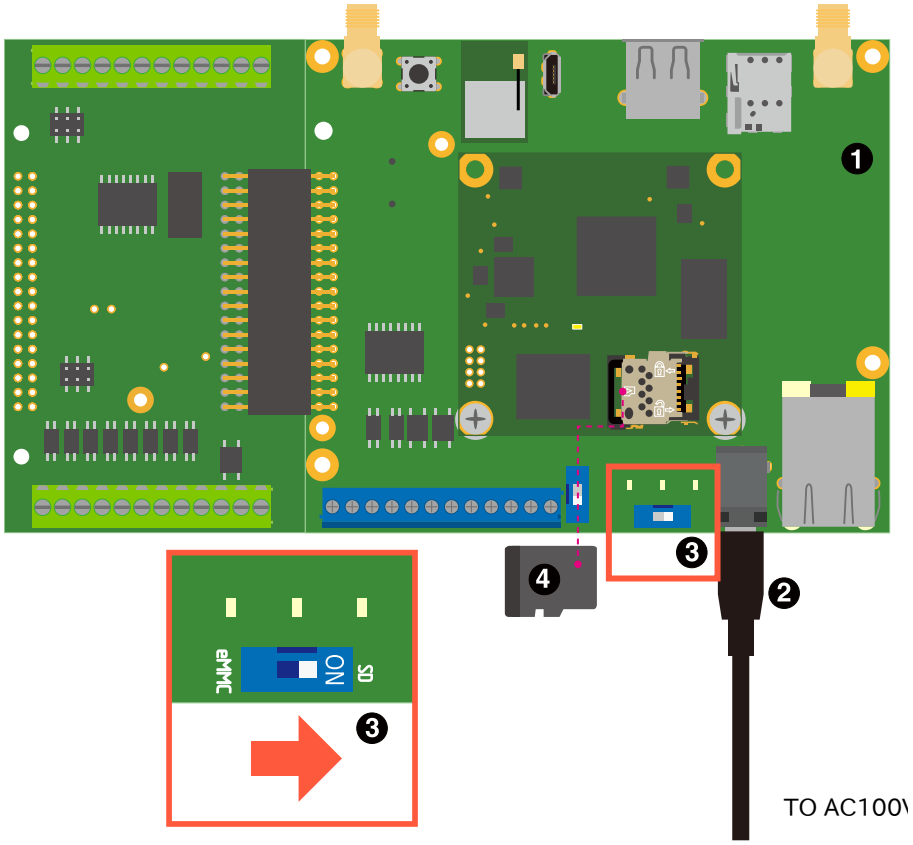


図 3.6 Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 を初期化する接続

❶ Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4

❷ AC アダプタ(12V/2.0A)

❸ 起動デバイス設定スイッチ

❹ microSD カード

起動デバイス設定スイッチについて

この手順では起動デバイス設定スイッチの操作が必要になります。起動デバイス設定スイッチを操作することで、起動デバイスを設定することができます。

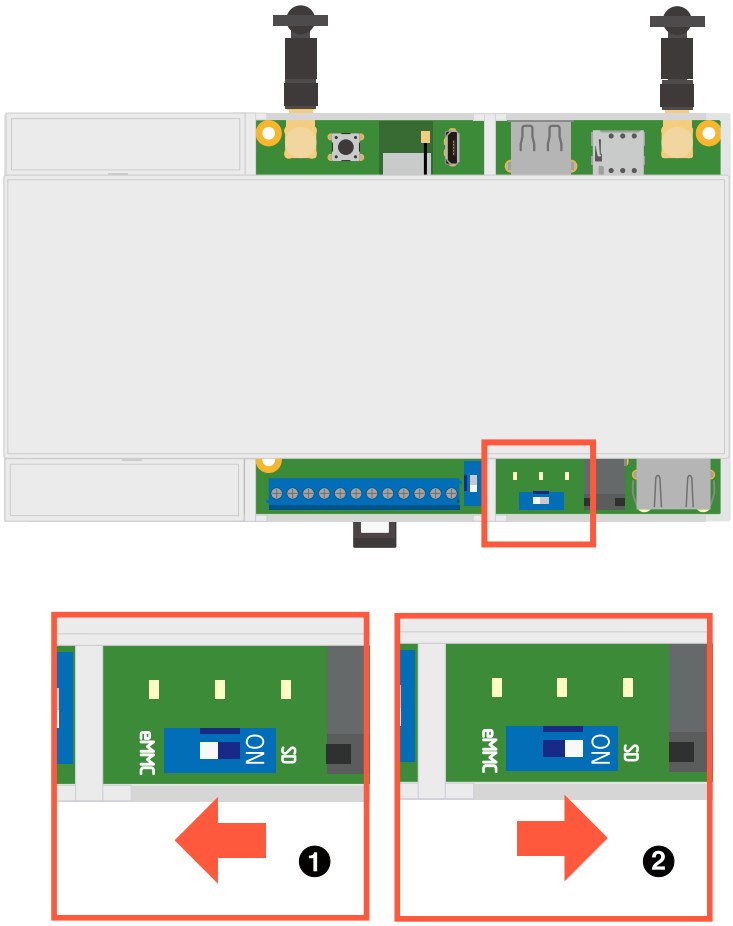


図 3.7 起動デバイス設定スイッチの操作

❶ 起動デバイスは eMMC になります。

❷ 起動デバイスは microSD になります。

起動デバイス設定スイッチの両脇の基板上に、白い文字で eMMC/SD とシルク記載しているので、操作の目印にご利用ください。

3.1.5. Armadillo に初期設定をインストールする

次に、 Armadillo に初期設定（ initial_setup.swu ）をインストールします。initial_setup.swu はログインパスワードやユーザー固有の証明書などの初期設定を Armadillo にインストールするためのファイルです。initial_setup.swu でインストールされるユーザー固有の証明書がない場合、ユーザーが開発したアプリケーションをインストール、またはアップデートすることができません。このため開発前に、

初期化された Armadillo に initial_setup.swu をインストールする必要があります。初期化された Armadillo に対してユーザーが開発したアプリケーションのインストール・アップデートを行うために必須の手順になりますので、必ず行ってください。

ここでは、 initial_setup.swu を VSCode で作成し、 ABOS Web で Armadillo にインストールします。

3.1.5.1. initial_setup.swu の作成

「図 3.8. initial_setup.swu を作成する」 に示すように、VSCode の左ペインの [COMMON PROJECT COMMAND] から [Generate Initial Setup Swu] を実行してください。

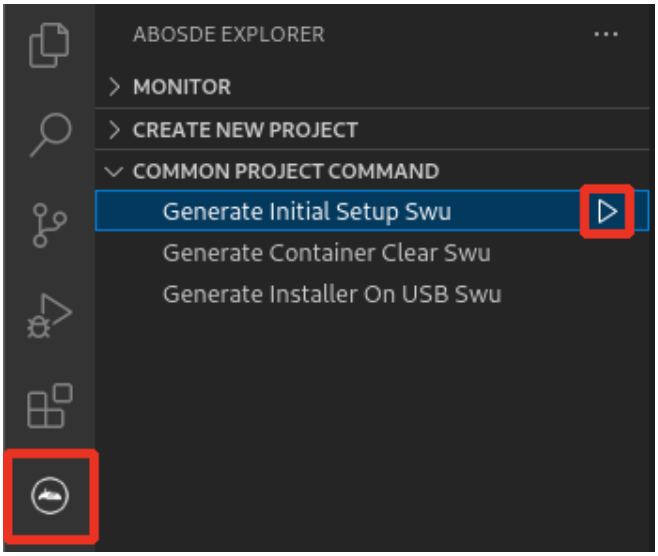


図 3.8 initial_setup.swu を作成する

初回実行時には各種設定の入力を求められます。入力する設定の内容を 「図 3.9. initial_setup.swu 初回生成時の各種設定」 に示します。

なお、この後のゲートウェイコンテナアプリケーションによる動作確認では ABOS Web を使用した手順を記載しています。この後の手順通りに動作確認を行いたい場合は、ABOS Web のパスワードを設定してください。

```
Executing task: ./scripts/generate_initial_setup_swu.sh

mkdir: ディレクトリ '/home/atmark/mkswu' を作成しました
設定ファイルを更新しました：/home/atmark/mkswu/mkswu.conf
証明書のコモンネーム(一般名)を入力してください: [COMMON_NAME] ❶
証明書の鍵のパスワードを入力ください（4-1024 文字）❷
証明書の鍵のパスワード（確認）：
Generating an EC private key
writing new private key to '/home/atmark/mkswu/swupdate.key.tmp'
 -----
アップデートイメージを暗号化しますか？（N/y）❸
アットマークテクノが作成したイメージをインストール可能にしますか？（Y/n）❹
root パスワード: ❺
root のパスワード（確認）：
atmark ユーザのパスワード（空の場合はアカウントをロックします）：❻
```

```
atmark のパスワード（確認）：
BaseOS/プリインストールコンテナを armadillo.atmark-techno.com サーバーから自動アップデートしますか？ ⏎
(N/y) ❼
abos-web のパスワードを設定してください。
abos-web のパスワード（空の場合はサービスを無効にします）： ❽
abos-web のパスワード（確認）：
/home/atmark/mkswu/initial_setup.swu を作成しました。

"/home/atmark/mkswu/initial_setup.swu" をそのまま使うことができますが、
モジュールを追加してイメージを再構築する場合は次のコマンドで作成してください：
  mkswu "/home/atmark/mkswu/initial_setup.desc" [他の.desc ファイル]

インストール後は、このディレクトリを削除しないように注意してください。
鍵を失うと新たなアップデートはデバイスの /etc/swupdate.pem
を修正しないとインストールできなくなります。
 *  Terminal will be reused by tasks, press any key to close it.

[ATDE ~]$ ls ~/mkswu
initial_setup.desc  initial_setup.swu  mkswu.conf
swupdate.aes-key    swupdate.key       swupdate.pem ❾
```

図 3.9 initial_setup.swu 初回生成時の各種設定

❶ COMMON_NAME には証明鍵の「common name」として会社や製品が分かるような任意の名称を入力してください。

❷ 証明鍵を保護するパスフレーズを 2 回入力します。

❸ swu イメージ自体を暗号化する場合に「y」を入力します。詳細は 「6.7. SWUpdate と暗号化について」 を参考にしてください。

❹ アットマークテクノのアップデートをインストールしない場合は「n」を入力します。

❺ root のパスワードを 2 回入力します。使用するパスワードは以下のルールに従ってください。

- 辞書に載っている言葉を使用しない
- 単調な文字列を使用しない
- 8 文字以上のパスワード長にする

❻ atmark ユーザーのパスワードを 2 回入力します。何も入力しない場合はユーザーをロックします。使用できるパスワードの制限は root と同様です。

❼ 自動アップデートを無効のままで進みます。ここで「y」を入れると、定期的にアットマークテクノのサーバーからアップデートの有無を確認し、自動的にインストールします。

❽ abos-web を使用する場合はパスワードを設定してください。ここで設定したパスワードは abos-web から変更できます。使用できるパスワードの制限は root と同様です。詳細は 「3.9.4. ABOS Web のパスワード変更」 を参考にしてください。

❾ 作成したファイルを確認します。「swupdate.aes-key」は暗号化の場合にのみ作成されます。

ファイルは ~/mkswu/initial_setup.swu に保存されます。

3.1.5.2. initial_setup.swu を Armadillo にインストール

上の手順で作成した SWU イメージ（initial_setup.swu）を Armadillo へインストールします。インストール方法は様々ありますが（「3.3.3.5. SWU イメージのインストール」）、ここでは ABOS Web を使用した手動インストールを行います。

ABOS には ABOS Web という機能が含まれています。この機能を活用することで、 Web ブラウザからネットワークの設定や、 SWU イメージのインストールなどを簡単に行うことができます。（ただし、Armadillo と作業用 PC が同一 LAN 内に存在している必要があります）

以下の手順に沿って、 ABOS Web へアクセスし、initial_setup.swu のインストールを行ってください。

まず、 「図 3.10. ABOS にアクセスするための接続」 のとおりに Armadillo に配線を行い、電源を入れてください。

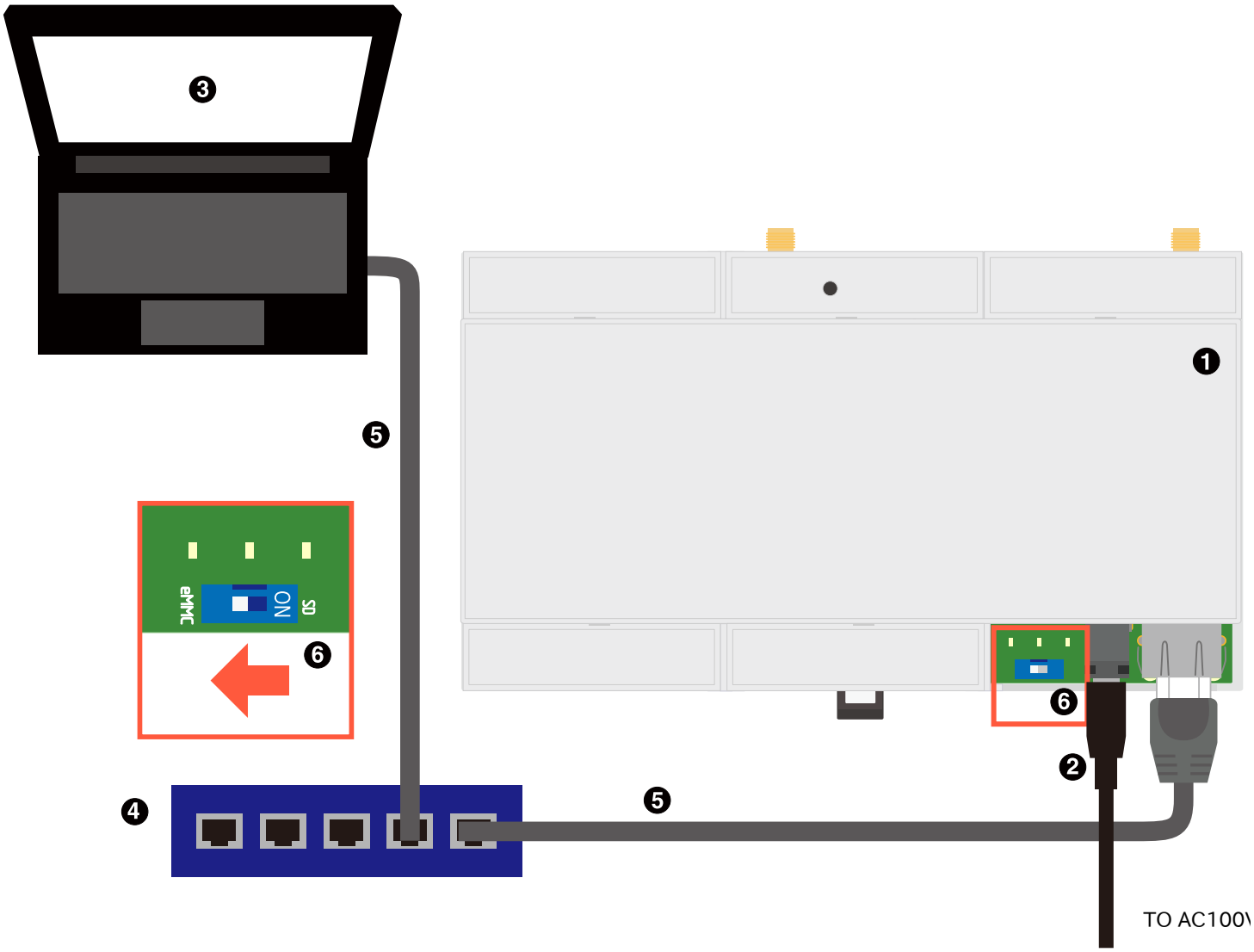


図 3.10 ABOS にアクセスするための接続

❶ Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4

❷ AC アダプタ(12V/2.0A)

❸ 作業用 PC

❹ LAN HUB

❺ Ethernet ケーブル

❻ 起動デバイス設定スイッチ

1 分ほど待機して、ABOSDE でローカルネットワーク上の Armadillo をスキャンします。「図 3.11. ABOSDE で ローカルネットワーク上の Armadillo をスキャンする」 の赤枠で囲われているボタンをクリックしてください。

Armadillo が正常に起動していた場合、「図 3.12. ABOSDE に表示されている Armadillo を更新する」の一覧に起動した Armadillo が armadillo.local という名称で表示されます。表示されない場合は 1 分ほど待機してから「図 3.12. ABOSDE に表示されている Armadillo を更新する」の赤枠で囲われているマークをクリックしてスキャンを再度試みてください。

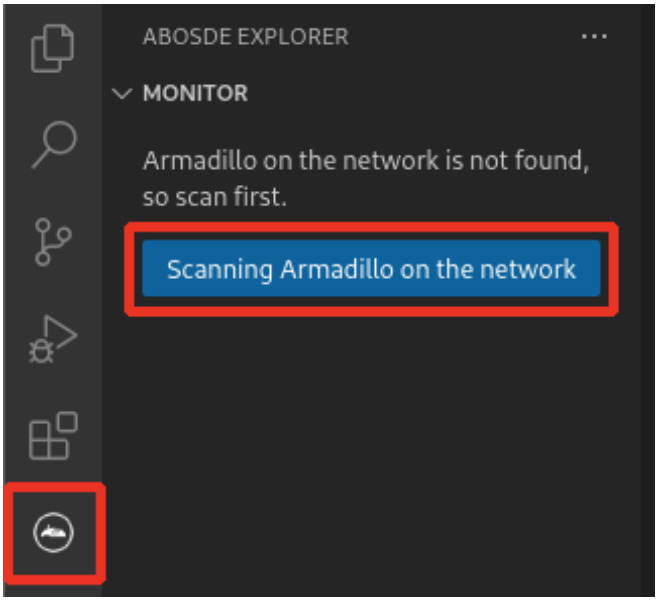


図 3.11 ABOSDE で ローカルネットワーク上の Armadillo をスキャンする

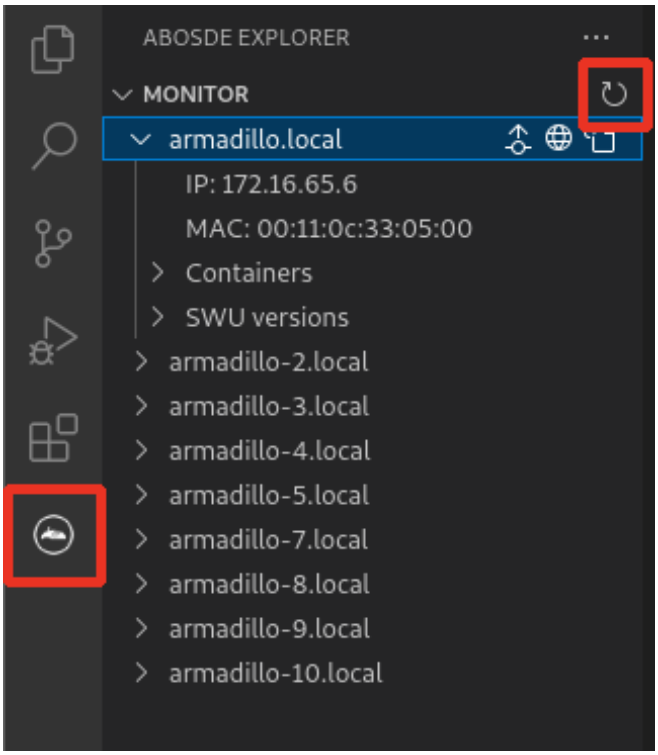


図 3.12 ABOSDE に表示されている Armadillo を更新する

ただし、ATDE のネットワークをブリッジ接続以外に設定している場合は Armadillo がリストに表示されない場合があります。表示するためには ATDE のネットワークをブリッジ接続に設定してください。また、ABOS Web が動作する Armadillo が同じ LAN 上に複数あると、ABOS Web に接続する URL のホスト名部分（armadillo.local）が、2 台目では armadillo-2.local、3 台目では armadillo-3.local のように、違うものが自動的に割り当てられます。目的の Armadillo がどのホスト名なのか不明な場合には、Armadillo のラベルに記載されている MAC アドレスと一致するもの（ 「図 3.13. ABOSDE を使用して ABOS Web を開く」 の赤枠に表示されます ）を探してください。

続いて、「図 3.13. ABOSDE を使用して ABOS Web を開く」 の赤枠で囲われているマークをクリックして、ABOS Web を Web ブラウザで開きます。

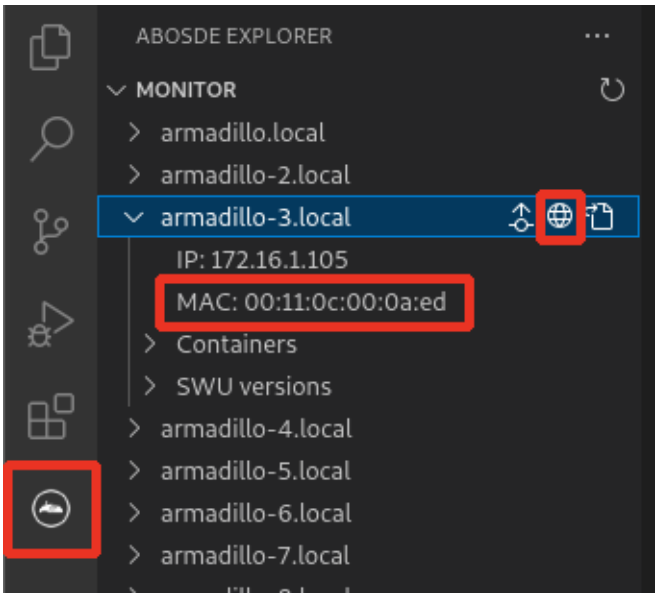


図 3.13 ABOSDE を使用して ABOS Web を開く

3.1.5.3. ABOS Web へアクセス

ABOS Web が正常に起動していれば、Web ブラウザに パスワード登録画面（ 「図 3.14. パスワード登録画面」 ）が表示されます。initial_setup.swu を作成する手順で設定したパスワードを入力して、ABOS Web のログイン用パスワードを設定します。

図 3.14 パスワード登録画面

パスワード登録画面で、"パスワード" フィールドと "パスワード(確認)" フィールドに、登録したいパスワードを入力してから、"登録" ボタンをクリックしてください。パスワード登録完了画面が表示されたら、パスワード登録の完了です。

図 3.15 パスワード登録完了画面

パスワード登録完了画面にある "ログインページ" というリンクをクリックすると、ログイン画面が表示されますので、先ほど登録したパスワードを入力して "ログイン" ボタンをクリックしてください。

図 3.16 ログイン画面

ログインに成功すると、ABOS Web の設定画面（ 「図 3.17. トップページ」 ）に表示が変わり、設定操作を行うことができます。これで、ABOS Web へのアクセスが完了しました。

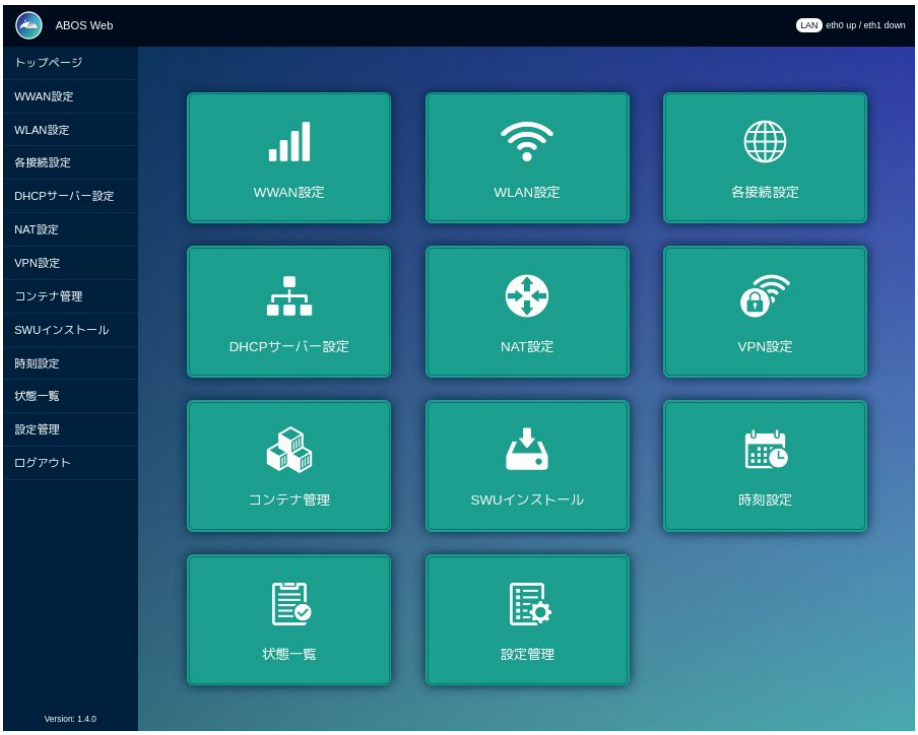


図 3.17 トップページ

3.1.5.4. ABOS Web から initial_setup.swu をインストール

ABOS Web のトップページから"SWU インストール"をクリックして、 「図 3.18. SWU インストール」の画面に遷移します。

図 3.18 SWU インストール

"参照…"から ~/mkswu/initial_setup.swu を選択し、"インストール"をクリックしてください。数分ほど待機すると 「図 3.19. SWU インストールに成功した画面」 のように"インストールが成功しました。"と表示され、Armadillo が再起動します。(ABOS Web も再起動されるので、再起動完了後にページを更新するとログイン画面に戻ります)

図 3.19 SWU インストールに成功した画面

これで Armadillo に初期設定をインストールする手順が完了です。インストール完了後に ~/mkswu ディレクトリ以下にある mkswu.conf と、鍵ファイルの swupdate.* をなくさないようにしてください。

ABOS Web にブラウザから直接アクセスする

ABOSDE を使わずに、 直接 Web ブラウザのアドレスバーに ABOS Web の URL を入力することでも ABOS Web にアクセスできます。ATDE で Web ブラウザを起動した後、Web ブラウザのアドレスバーに次の URL を入力してください： https://armadillo.local:58080

複数台の Armadillo が接続されている場合には、armadillo.local の部分が armadillo-2.local や armadillo-3.local となっている可能性があります。これらは ABOSDE のリストに表示されているホスト名と同名ですので、目的の Armadillo と一致するホスト名を入力してください。

また、Web ブラウザから直接アクセスする方法では、ホスト名ではなく IP アドレスを指定することもできます。例えば、Armadillo の（ネットワークコネクタの）IP アドレスが 172.16.1.80 である場合は、次の URL を入力してください： https://172.16.1.80:58080

IP アドレスを固定している場合は IP アドレスを指定する方法が便利になる場面もあります。また、IP アドレスを指定する方法は ATDE のネットワークを NAT に設定している場合でも有効です。

ABOS Web からログアウトする

ログアウトを行う場合は、サイドメニューから "ログアウト" を選択してください。ログアウトすると、ログイン画面が再び表示されますので、ABOS Web をすぐに使わないのであれば、Web ブラウザを閉じてください。

3.1.6. ゲートウェイコンテナアプリケーションで動作確認する

本項では Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 に初めからインストールされているゲートウェイコンテナアプリケーションを使用して、Armadillo による開発方法の勝手を大まかに把握したい方を想定した簡単な動作確認を行います。なお、開発環境のセットアップに直接関わる手順ではないので、この動作確認が不要な方は本項をスキップしてください。

3.1.6.1. プロジェクトの作成

Armadillo でのアプリケーションの開発には ABOSDE を使用します。

VSCode の左ペインの [A6E] から [GW New Project] を実行（右に表示されている三角形ボタン）し、表示されるディレクトリ選択画面からプロジェクトを保存するディレクトリを選択してください。保存先を選択すると、プロジェクト名を入力するダイアログが表示されるので、任意のプロジェクト名を入力してエンターキーを押してください。この操作により、選択した保存先に、入力したプロジェクト名と同名のディレクトリが作成されます。

また、ここでは次のように設定しています。

- **保存先**：ホームディレクトリ
- **プロジェクト名**：`my_project`

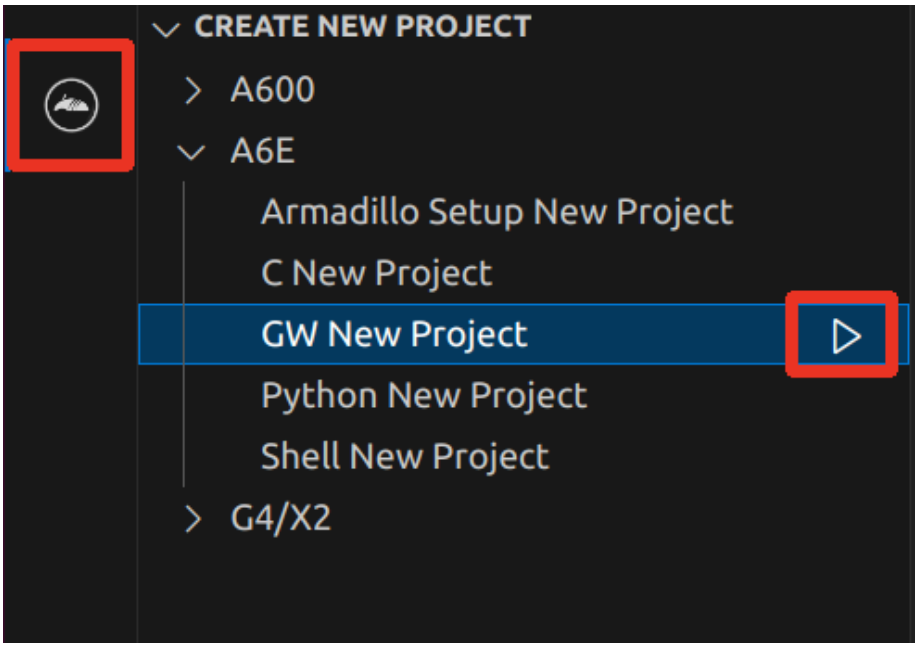


図 3.20 プロジェクトを作成する

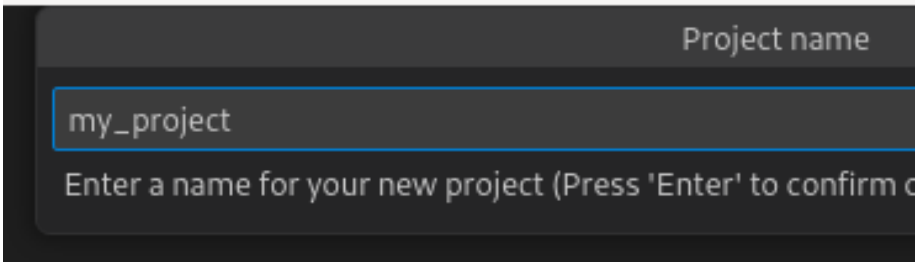


図 3.21 プロジェクト名を入力する

プロジェクトを作成したら、VSCode で my_project のディレクトリを開いてください。

3.1.6.2. 初期設定

Armadillo による開発は、プロジェクト上で編集したファイルを SSH 経由で Armadillo に転送して実行させるという方法で行います。そのために、 SSH に関わる初期設定などの作成と、それらを Armadillo にインストールさせる手順をプロジェクト作成時に行う必要があります。

まずは、 Armadillo と SSH で接続するための秘密鍵と公開鍵の生成を行います。以下の手順を実施してください。

VSCode の左ペインの [my_project] から [Setup environment] を実行します。

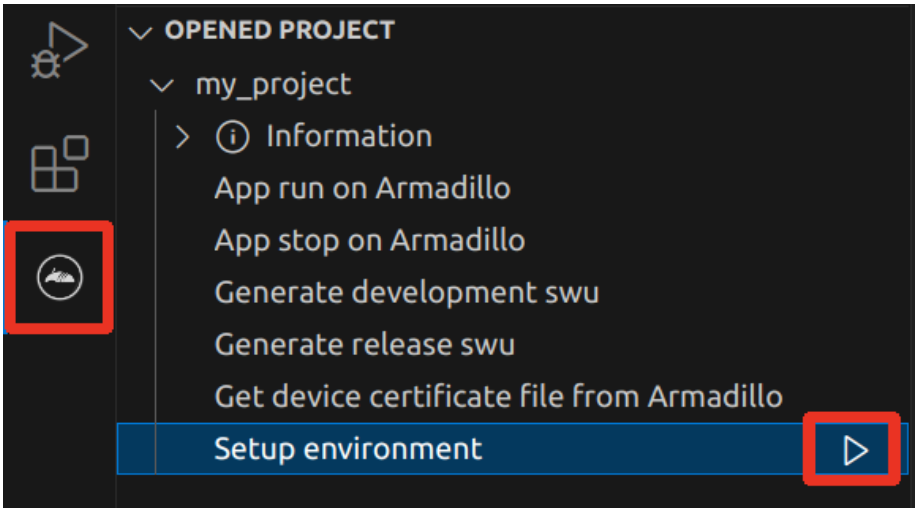


図 3.22 VSCode で初期設定を行う

選択すると、 VSCode の下部に以下のようなターミナルが表示されます。

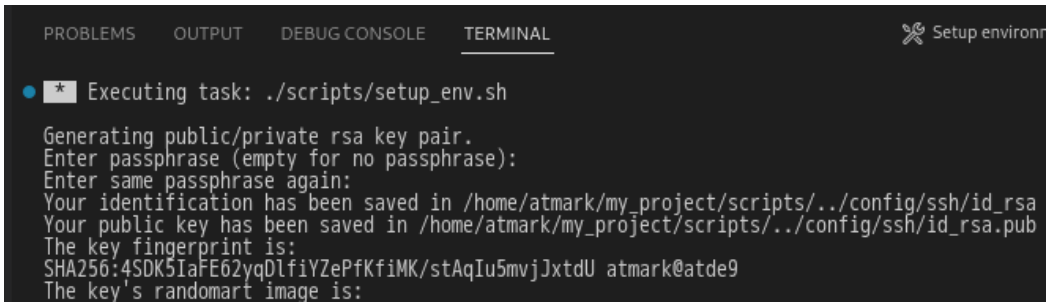


図 3.23 VSCode のターミナル

このターミナル上で以下のように入力してください。

```
 *  Executing task: ./scripts/setup_env.sh

Generating public/private ed25519 key pair.
Enter passphrase (empty for no passphrase): ❶
Enter same passphrase again: ❷
Your identification has been saved in /home/atmark/.ssh/id_ed25519_vscode
:(省略)
```

```
*  Terminal will be reused by tasks, press any key to close it.  ❸
```

図 3.24 SSH 用の鍵を生成する

❶ パスフレーズを設定します。設定しない場合は何も入力せず Enter を押します。

❷ 1 でパスフレーズを設定した場合は、確認のため再度入力してください。

❸ ここで何か任意のキーを押すとターミナルが閉じます。

パスフレーズを設定した場合は、アプリケーションを Armadillo へ転送する時にパスフレーズの入力を求められることがあります。

ssh の鍵は $HOME/.ssh/id_ed25519_vscode (と id_ed25519_vscode.pub) に保存されていますので、プロジェクトをバックアップする時は $HOME/.ssh も保存してください。

3.1.6.3. SWU イメージの作成

次に、ゲートウェイコンテナアプリケーションのソースファイルと設定ファイル、SSH の公開鍵を含む SWU イメージを作成します。

SWU イメージの作成も VSCode で行います。VSCode の左ペインの [my_project] から [Generate development swu] を実行します。

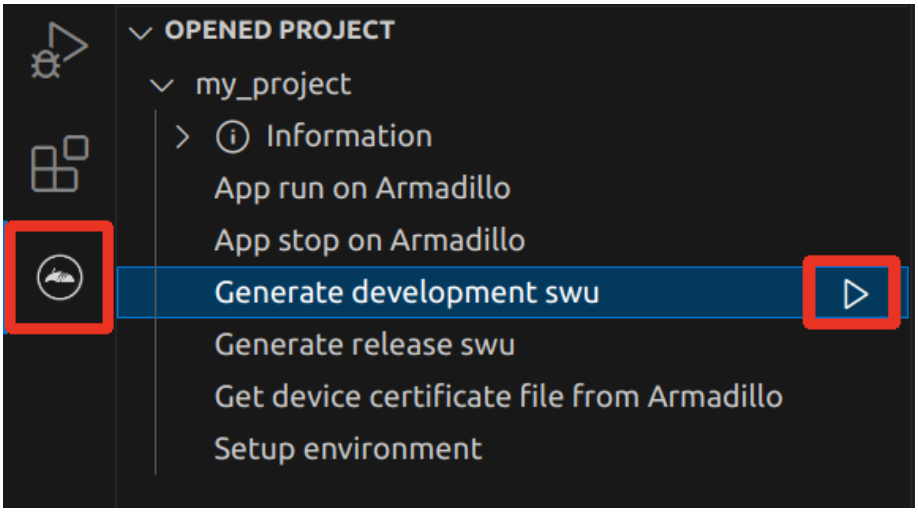


図 3.25 VSCode で SWU イメージの作成を行う

VSCode のターミナルに以下のように表示されると SWU イメージの作成は完了です。

```
./swu/app.desc のバージョンを 0 から 1 に変更しました。
./development.swu を作成しました。
```

```
次は Armadillo に ./development.swu をインストールしてください。
 *  Terminal will be reused by tasks, press any key to close it.
```

図 3.26 SWU イメージの作成完了

作成した SWU イメージは my_project ディレクトリ下に development.swu というファイル名で保存されています。

3.1.6.4. SWU イメージのインストール

上で作成した development.swu を Armadillo へインストールします。initial_setup.swu をインストールしたときと同様に ABOS Web からインストールさせることも可能ですが、ここでは ABOSDE を使用してインストールする手順をご紹介します。

「図 3.27. ABOSDE で Armadillo に SWU をインストール」 のように、目的の Armadillo の隣にある赤枠で囲まれているボタンをクリックしてください。パスワードの入力を要求されますので、ABOS Web のパスワードを入力してください。その後、 ~/my_project/development.swu を選択してインストールを開始します。

インストールが成功すると、VSCode のターミナルに Successfully installed SWU と表示されます。

インストール後に自動で Armadillo が再起動し、1 分ほど待機すると LED が点滅します。

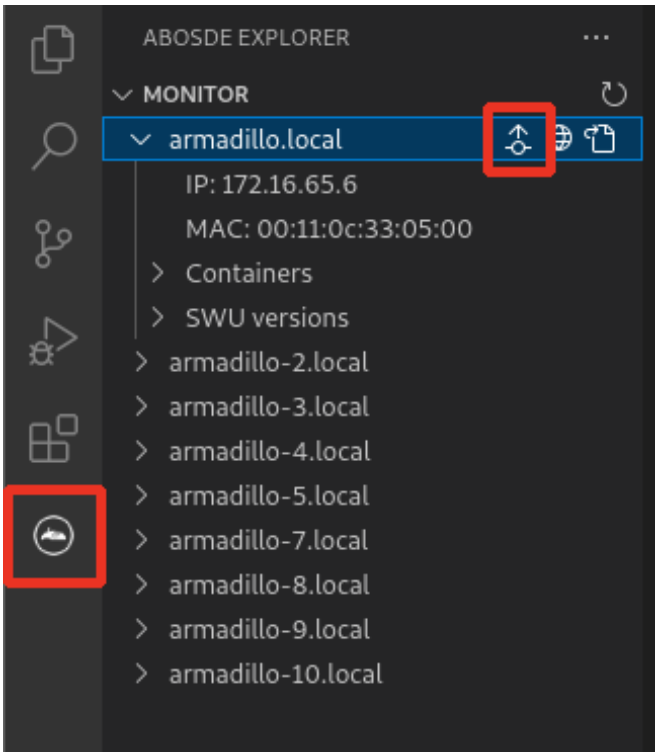


図 3.27 ABOSDE で Armadillo に SWU をインストール

3.1.6.5. ssh 接続に使用する IP アドレスの設定

以下の手順にしたがい、ABOS Web が動作している Armadillo の一覧を確認し、ssh 接続に使用する Armadillo の IP アドレスを指定してください。なお、この手順は Armadillo の IP アドレス が変更される度に行う必要があります。

「図 3.11. ABOSDE で ローカルネットワーク上の Armadillo をスキャンする」 の赤枠で囲われているボタン、または 「図 3.12. ABOSDE に表示されている Armadillo を更新する」 の赤枠で囲われているマークをクリックして、ローカルネットワーク上で ABOS Web が実行されている Armadillo をスキャンしてください。

その後、目的の Armadillo について、「図 3.28. ABOSDE を使用して ssh 接続に使用する IP アドレスを設定する」 の赤枠で囲われているマークをクリックしてください。

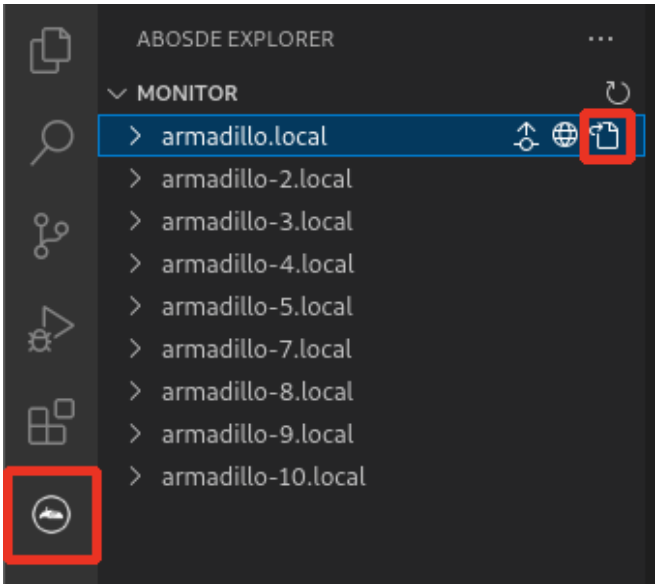


図 3.28 ABOSDE を使用して ssh 接続に使用する IP アドレスを設定する

これにより、指定した Armadillo の IP アドレスを ssh 接続に使用する IP アドレスに設定することができます。また、プロジェクトディレクトリ内の `config/ssh_config` ファイルに指定した Armadillo の IP アドレスが記載されます。ATDE のネットワークを NAT に設定している場合や、ABOS Web を起動していない場合等、ABOSDE のリストに Armadillo が表示されない場合は、プロジェクトディレクトリに入っている `config/ssh_config` ファイルを編集して IP アドレスを書き換えてください。

```
[ATDE ~/my_project]$ code config/ssh_config
Host Armadillo
    Hostname x.x.x.x ❶
    User root
    IdentityFile ${HOME}/.ssh/id_ed25519_vscode
    UserKnownHostsFile config/ssh_known_hosts
    StrictHostKeyChecking accept-new
```

図 3.29 ssh_config を編集する

❶ Armadillo の IP アドレスに置き換えてください。

Armadillo を初期化した場合や、プロジェクトを実行する Armadillo を変えた場合は,プロジェクトの `config/ssh_known_hosts` に保存されている公開鍵で Armadillo を認識できなくなります。その場合はファイルを削除するか、「Setup environment」タスクを再実行してください。

3.1.6.6. アプリケーションの実行

ゲートウェイコンテナアプリケーションの開発では、主に app/config ディレクトリ以下に配置されている設定ファイルを編集することで、ゲートウェイコンテナの振る舞いを変更します。VSCode の左ペインの [my_project] から [App run on Armadillo] を実行することで、これらの設定ファイル等が Armadillo へ転送されてアプリケーションが起動します。まずは設定ファイルを変更せずに「図 3.30. Armadillo 上でアプリケーションを実行する」の赤枠をクリックして、[App run on Armadillo] を実行してください。

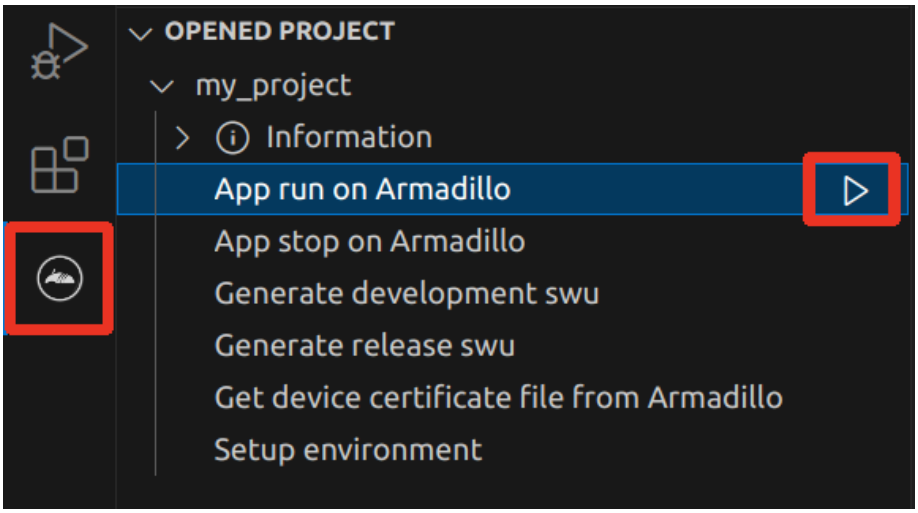


図 3.30 Armadillo 上でアプリケーションを実行する

VSCode のターミナルに以下のメッセージが表示されることがあります。これが表示された場合は yes と入力して下さい。

```
Are you sure you want to continue connecting (yes/no/[fingerprint])?
```

図 3.31 実行時に表示されるメッセージ

[App run on Armadillo] を実行すると、30 秒ほど経過してから、VSCode のターミナルに次のようなログが 10 秒おきに表示されます。

```
2024-08-20 19:59:50,524 <INFO> : {'data': {'CPU_temp': 44.545, 'timestamp': 1724151581}}
2024-08-20 19:59:50,533 <INFO> : {'data': {'CPU_temp': 43.317, 'timestamp': 1724151582}}
2024-08-20 19:59:50,538 <INFO> : {'data': {'CPU_temp': 42.703, 'timestamp': 1724151583}}
2024-08-20 19:59:50,543 <INFO> : {'data': {'CPU_temp': 44.545, 'timestamp': 1724151584}}
2024-08-20 19:59:50,547 <INFO> : {'data': {'CPU_temp': 42.703, 'timestamp': 1724151585}}
2024-08-20 19:59:50,553 <INFO> : {'data': {'CPU_temp': 42.703, 'timestamp': 1724151586}}
2024-08-20 19:59:50,558 <INFO> : {'data': {'CPU_temp': 43.931, 'timestamp': 1724151587}}
2024-08-20 19:59:50,563 <INFO> : {'data': {'CPU_temp': 42.703, 'timestamp': 1724151588}}
2024-08-20 19:59:50,567 <INFO> : {'data': {'CPU_temp': 43.317, 'timestamp': 1724151589}}
```

このログの内容や表示の頻度などは設定ファイル app/config/sensing_mgr.conf の記載内容で決定されます。デフォルトでは、クラウドサービスは使用せず、取得した CPU 温度をターミナルに出力するだ

けの設定になっています。今度は、app/config/sensing_mgr.conf の内容を編集することで、表示されるログの内容が実際に変化することを確認します。

その前に、現在起動しているアプリケーションを終了するために、 VSCode の左ペインの [my_project] から [App stop on Armadillo] を実行してください。(このゲートウェイコンテナアプリケーションを停止しても、アプリケーション LED（APP）の点滅は停止しないことに注意してください。)

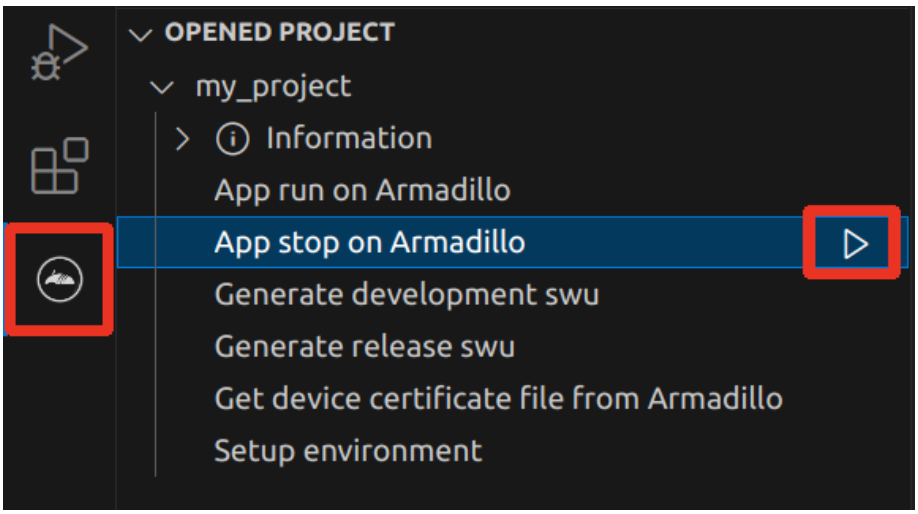


図 3.32 アプリケーションを終了する

3.1.6.7. 設定ファイルの編集

ここでは、クラウドサービスを使用しない手軽な方法として、VSCode のターミナルに表示されるログを使用した簡単な動作確認を行います。クラウドサービスなどを利用した本格的な開発を行うための内容については「3.14. ゲートウェイコンテナアプリケーションの開発」をご参照ください。

プロジェクトディレクトリに入っている app/config/sensing_mgr.conf を以下のように編集して保存してください。

```
[DEFAULT]

(省略)

; send_interval[sec]
send_interval=1 ❶

(省略)

[CPU_temp]
; type=polling or none
type=none ❷

(省略)

[DI1]
; type=polling or edge
type=polling ❸
; interval[sec]
interval=1 ❹
```

```
; edge_type=falling or rising or both
edge_type=

(省略)
```

❶ ターミナルに表示されるログの頻度を 10 秒から 1 秒に変更します。

❷ CPU 温度をターミナルに表示させないために、CPU 温度の取得を無効にします。

❸ 接点入力の DI1 を有効にして、その状態（1 か 0）をターミナルに表示させます。

❹ 間隔を 1 秒に設定します。

上記のように編集して保存した後に、[App run on Armadillo] を実行してください。30 秒ほど経過してから、VSCode のターミナルに次のようなログが 1 秒おきに表示されます。

```
2024-08-20 20:09:37,444 <INFO> : {'data': {'DI1_polling': 1, 'timestamp': 1724152176}}
```

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 の DI1 に何も接続されていなければ、DI1_polling の値は常に 1 となります。

今度は、DI1 に High 信号を実際に入力して、DI1_polling の値が 0 に変化することを確認します。「図 3.33. DI1 に High 信号を入力する接続」のように配線を行って、DI1 に High 信号を入力してください。このとき、VIN と COM を渡す配線を端子台に取り付ける際は、必ず COM → VIN の順番で接続してください。また、端子台から取り外す際は、必ず VIN → COM の順番で外してください。（ショート防止のため）

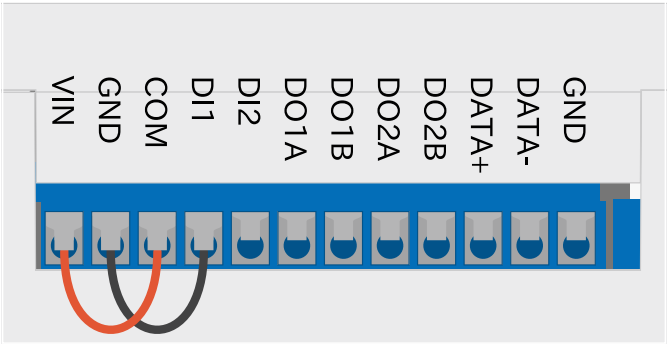


図 3.33 DI1 に High 信号を入力する接続

このように接続すると、DI1_polling の値が 0 に変化します。

```
2024-08-20 20:10:37,555 <INFO> : {'data': {'DI1_polling': 0, 'timestamp': 1724152236}}
```

接続されている配線の VIN 側の一端を外したり接触させたりすることで、DI1_polling の値が変動することを確認できます。

3.1.6.8. アプリケーションを元に戻す

動作確認として使用した Armadillo 上のゲートウェイコンテナアプリケーションを最初の状態に戻すためには、編集した app/config/sensing_mgr.conf を元に戻して保存した上で、[App run on Armadillo] を実行してください。

3.1.7. シリアルコンソールを使用する

Armadillo ではシリアルコンソールを通じて Linux コマンドを直接実行することができます。シリアルコンソールを活用することで、ABOS Web や ABOSDE からではできない多くのことが可能になるため、より応用的な開発やメンテナンス・デバッグの際に重宝します。また、この章以降ではシリアルコンソールを使用した手順が多々登場します。

本項ではシリアルコンソールのセットアップ・操作方法について記載しています。

3.1.7.1. シリアル通信ソフトウェア(minicom)のセットアップ

次の手順に沿って、シリアル通信ソフトウェア(minicom)のシリアル通信設定を、「表 3.2. シリアル通信設定」のように設定します。また、minicom を起動する端末の横幅を 80 文字以上にしてください。横幅が 80 文字より小さい場合、コマンド入力中に表示が乱れることがあります。

表 3.2 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

1. 「図 3.34. minicom の設定の起動」に示すコマンドを実行し、minicom の設定画面を起動してください。

```
[ATDE ~]$ sudo LANG=C minicom --setup
```

図 3.34 minicom の設定の起動

2. 「図 3.35. minicom の設定」が表示されますので、「Serial port setup」を選択してください。

```
            +-----[configuration]------+
            | Filenames and paths      |
            | File transfer protocols  |
            | Serial port setup        |
            | Modem and dialing        |
            | Screen and keyboard      |
            | Save setup as dfl        |
            | Save setup as..          |
            | Exit                     |
            | Exit from Minicom        |
            +--------------------------+
```

図 3.35 minicom の設定

3. 「図 3.36. minicom のシリアルポートの設定」が表示されますので、A キーを押して Serial Device を選択してください。

```
    +---------------------------------------------------------------------+
    | A -    Serial Device      : /dev/ttyUSB0                            |
```

```
| B - Lockfile Location     : /var/lock                                  |
| C -   Callin Program      :                                            |
| D -  Callout Program      :                                            |
| E -    Bps/Par/Bits       : 115200 8N1                                 |
| F - Hardware Flow Control : No                                         |
| G - Software Flow Control : No                                         |
|                                                                        |
|    Change which setting?                                               |
+------------------------------------------------------------------------+
```

図 3.36 minicom のシリアルポートの設定

4. Serial Device に使用するデバイスファイル名として /dev/ttyUSB0 を入力して Enter キーを押してください。

デバイスファイル名の確認方法

デバイスファイル名は、環境によって /dev/ttyS0 や /dev/ttyUSB1 など、本書の実行例とは異なる場合があります。

その場合は以下の方法でデバイスファイル名を確認してください。

Linux で PC と Armadillo 側のシリアルポートを接続した場合、コンソールに以下のようなログが表示されます。ログが表示されなくても、dmesg コマンドを実行することで、ログを確認することができます。

```
usb 2-2.1: new full-speed USB device number 4 using uhci_hcd
usb 2-2.1: New USB device found, idVendor=10c4, idProduct=ea60,
bcdDevice= 1.00
usb 2-2.1: New USB device strings: Mfr=1, Product=2,
SerialNumber=3
usb 2-2.1: Product: CP2102N USB to UART Bridge Controller
usb 2-2.1: Manufacturer: Silicon Labs
usb 2-2.1: SerialNumber: 6a9681f80272eb11abb4496e014bf449
usbcore: registered new interface driver usbserial_generic
usbserial: USB Serial support registered for generic
usbcore: registered new interface driver cp210x
usbserial: USB Serial support registered for cp210x
usb 2-2.1: cp210x converter now attached to ttyUSB0
```

図 3.37 例. シリアルポート接続時のログ

上記の例では Armadillo 側のシリアルポートが ttyUSB0 に割り当てられたことが分かります。

5. F キーを押して Hardware Flow Control を No に設定してください。

6. G キーを押して Software Flow Control を No に設定してください。

7. キーボードの E キーを押してください。「図 3.38. minicom のシリアルポートのパラメータの設定」 が表示されます。

```
+---------[Comm Parameters]----------+
|                                    |
|     Current: 115200 8N1            |
| Speed            Parity      Data  |
| A: <next>        L: None     S: 5  |
| B: <prev>        M: Even     T: 6  |
| C:   9600        N: Odd      U: 7  |
| D:  38400        O: Mark     V: 8  |
| E: 115200        P: Space          |
|                                    |
| Stopbits                           |
| W: 1             Q: 8-N-1          |
| X: 2             R: 7-E-1          |
|                                    |
|                                    |
| Choice, or <Enter> to exit?        |
+------------------------------------+
```

図 3.38 minicom のシリアルポートのパラメータの設定

8. 「図 3.38. minicom のシリアルポートのパラメータの設定」では、転送レート、データ長、ストップビット、パリティの設定を行います。

9. 現在の設定値は「Current」に表示されています。それぞれの値の内容は「図 3.39. minicom シリアルポートの設定値」を参照してください。

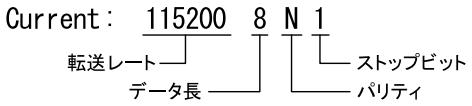


図 3.39 minicom シリアルポートの設定値

10. E キーを押して、転送レートを 115200 に設定してください。

11. Q キーを押して、データ長を 8、パリティを None、ストップビットを 1 に設定してください。

12. Enter キーを 2 回押して、「図 3.35. minicom の設定」に戻ってください。

13. 「図 3.35. minicom の設定」から、「Save setup as dfl」を選択し、設定を保存してください。

14. 「Exit from Minicom」を選択し、minicom の設定を終了してください。

Ctrl-a に続いて z キーを入力すると、minicom のコマンドヘルプが表示されます。

3.1.7.2. Armadillo と開発用 PC を接続

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 のシリアルコンソールを使用するために、「図 3.40. シリアルコンソールを使用する配線例」のとおりに配線を行ってください。この配線図は Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 のシリアルコンソールを使用するための最低限の配線ですので、これに加えて他のインターフェースを接続しても問題ありません。

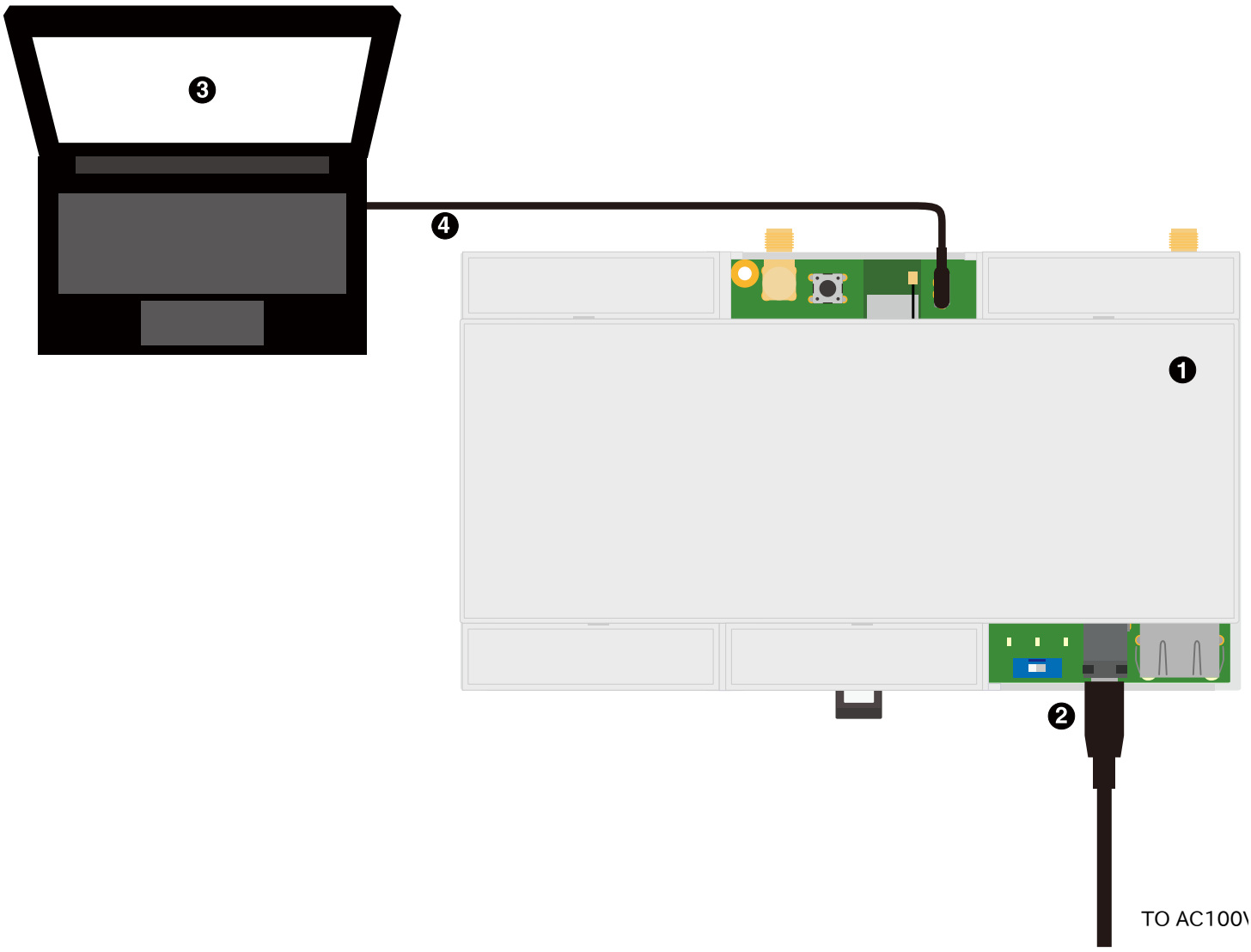


図 3.40 シリアルコンソールを使用する配線例

1. Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4
2. AC アダプタ(12V/2.0A)
3. 作業用 PC
4. シリアル通信用 USB ケーブル(A-microB)

3.1.7.3. minicom の起動

minicom を起動する前に、Armadillo からのログを表示させるため、「表 3.3. 動作確認に使用する取り外し可能デバイス」に示すデバイスをゲスト OS に接続してください。

表 3.3 動作確認に使用する取り外し可能デバイス

デバイス	デバイス名
USB シリアル変換 IC	Silicon CP2102N USB to UART Bridge Controller

「図 3.41. minicom 起動方法」のようにして、minicom を起動してください。

```
[ATDE ~]$ sudo LANG=C minicom --wrap --device /dev/ttyUSB0
```

図 3.41 minicom 起動方法

デバイスファイル名は、環境によって /dev/ttyS0 や /dev/ttyUSB1 など、本書の実行例とは異なる場合があります。

minicom がオープンする /dev/ttyS0 や /dev/ttyUSB0 といったデバイスファイルは、 root または dialout グループに属しているユーザーしかアクセスできません。

ユーザーを dialout グループに入れることで、以降、sudo を使わずに minicom で /dev/ttyUSB0 をオープンすることができます。

```
[ATDE ~]$ sudo usermod -aG dialout atmark
[ATDE ~]$ LANG=C minicom --wrap --device /dev/ttyUSB0
```

既に電源が接続されていて起動している場合は、Enter を 1 回押してください。次のようなログインプロンプトが表示されます。(「3.1.7.4. ログイン」)

```
armadillo login:
```

電源が接続されていない場合は、電源入力インターフェースに電源を接続して Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 を起動してください。CON7 (USB コンソールインターフェース)から以下のような起動ログが表示されます。

以下に起動ログの例を示します。

```
U-Boot 2020.04-at17 (Jul 07 2023 - 06:28:15 +0000)

CPU:   i.MX6ULL rev1.1 at 396 MHz
Model: Atmark Techno Armadillo-IoT Gateway A6E Board
```

```
DRAM:  512 MiB
WDT:   Started with servicing (10s timeout)
PMIC: PFUZE3000 DEV_ID=0x30 REV_ID=0x11
MMC:   FSL_SDHC: 0, FSL_SDHC: 1
In:    mxc_serialt from MMC... OK
Out:   mxc_serial
Err:   mxc_serial
switch to partitions #0, OK
mmc0(part 0) is current device
flash target is MMC:0
Net:   eth0: ethernet@2188000
Fastboot: Normal
Saving Environment to MMC... Writing to MMC(0)... OK
Normal Boot
Hit any key to stop autoboot:  0
switch to partitions #0, OK
mmc0(part 0) is current device
6861600 bytes read in 160 ms (40.9 MiB/s)
Booting from mmc ...
39145 bytes read in 6 ms (6.2 MiB/s)
Loading fdt boot/armadillo.dtb
3184 bytes read in 3 ms (1 MiB/s)
Applying fdt overlay: armadillo-iotg-a6e-di8ai4-1st.dtbo
76 bytes read in 3 ms (24.4 KiB/s)
2366 bytes read in 3 ms (769.5 KiB/s)
Applying fdt overlay: armadillo-iotg-a6e-els31.dtbo
3038 bytes read in 3 ms (988.3 KiB/s)
Applying fdt overlay: armadillo-iotg-a6e-lwb5plus.dtbo
## Booting kernel from Legacy Image at 80800000 ...
   Image Name:   Linux-5.10.185-1-at
   Created:      2023-07-07   7:06:17 UTC
   Image Type:   ARM Linux Kernel Image (uncompressed)
   Data Size:    6861536 Bytes = 6.5 MiB
   Load Address: 82000000
   Entry Point:  82000000
   Verifying Checksum ... OK
## Flattened Device Tree blob at 83500000
   Booting using the fdt blob at 0x83500000
   Loading Kernel Image
   Loading Device Tree to 9ef1c000, end 9ef48fff ... OK

Starting kernel ...


   OpenRC 0.45.2 is starting up Linux 5.10.185-1-at (armv7l)

 * Mounting /proc ... [ ok ]
 * Mounting /run ... * /run/openrc: creating directory
 * /run/lock: creating directory
 * /run/lock: correcting owner
 * Caching service dependencies ... [ ok ]
 * Mounting /sys ... * Remounting devtmpfs on /dev ... [ ok ]
 [ ok ]
 * Mounting security filesystem ... [ ok ]
 * Mounting config filesystem ... [ ok ]
 * Mounting /dev/mqueue ... [ ok ]
 * Mounting /dev/pts ... [ ok ]
 * Mounting /dev/shm ... [ ok ]
```

```
fsck_atlog              | * Checking at-log filesystem /dev/mmcblk0gp1 ...udev                                    ⏎
| * Starting udev ... [ ok ]
 [ ok ]
fsck                    | * Checking local filesystems  ... [ ok ]
root                    | * Remounting filesystems ... [ ok ]
localmount              | * Mounting local filesystems ... [ ok ]
overlayfs               | * Preparing overlayfs over / ... [ ok ]
hostname                | * Setting hostname ... [ ok ]
sysctl                 | * Configuring kernel parameters ...udev-trigger            | * Generating     ⏎
a rule to create a /dev/root symlink ... [ ok ]
udev-trigger            | * Populating /dev with existing devices through uevents ... [ ok ]
 [ ok ]
bootmisc                | * Migrating /var/lock to /run/lock ... [ ok ]
bootmisc                | * Creating user login records ... [ ok ]
bootmisc                | * Wiping /var/tmp directory ... [ ok ]
syslog                  | * Starting busybox syslog ...dbus                      | * /run/dbus:       ⏎
creating directory
dbus                    | * /run/dbus: correcting owner
dbus                    | * Starting System Message Bus ... [ ok ]
 [ ok ]
klogd                   | * Starting busybox klogd ... [ ok ]
modemmanager            | * Starting modemmanager ... [ ok ]
networkmanager          | * Starting networkmanager ... [ ok ]
dnsmasq                 | * /var/lib/misc/dnsmasq.leases: creating file
dnsmasq                 | * /var/lib/misc/dnsmasq.leases: correcting owner
dnsmasq                 | * Starting dnsmasq ... [ ok ]
buttond                | * Starting button watching daemon ...wwan-led               | * Starting     ⏎
wwan-led ... [ ok ]
reset_bootcount         | * Resetting bootcount in bootloader env ...Environment OK, copy 0
reset_bootcount         | [ ok ]
 [ ok ]
connection-recover      | * Starting connection-recover ...zramswap                | [ ok ]
podman-atmark           | * Starting configured podman containers ...zramswap              | *          ⏎
Creating zram swap device ...avahi-daemon            | * Starting avahi-daemon ... [ ok ]
atmark-power-utils      | * Starting atmark-power-utils ... [ ok ]
chronyd                 | * Starting chronyd ... [ ok ]
 [ ok ]
Starting 'a6e-gw-container'
abos-web                | * Skipping abos-web start without password on installed system
 [ ok ]
podman-atmark           |3fa373cf324e819ce3addf65d64071863e158c13b91e7ccf2c3163e6f207e2b3
podman-atmark           | [ ok ]
local                   | * Starting local ... [ ok ]

Welcome to Alpine Linux 3.17
Kernel 5.10.185-1-at on an armv7l (/dev/ttymxc2)

armadillo login:
```

U-Boot プロンプト

ユーザースイッチ(SW1) を押しながら電源を投入すると、 U-Boot のプロンプトが表示されます。

```
U-Boot 2020.04-at17 (Jul 07 2023 - 06:28:15 +0000)

CPU:   i.MX6ULL rev1.1 at 396 MHz
Model: Atmark Techno Armadillo-IoT Gateway A6E Board
```

```
DRAM:  512 MiB
WDT:   Started with servicing (10s timeout)
PMIC: PFUZE3000 DEV_ID=0x30 REV_ID=0x11
MMC:   FSL_SDHC: 0, FSL_SDHC: 1
In:    mxc_serialt from MMC... OK
Out:   mxc_serial
Err:   mxc_serial
switch to partitions #0, OK
mmc0(part 0) is current device
flash target is MMC:0
Net:   eth0: ethernet@2188000
Fastboot: Normal
Saving Environment to MMC... Writing to MMC(0)... OK
Normal Boot
=>
```

3.1.7.4. 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。初期状態では「root」ユーザーと、一般ユーザーである「atmark」ユーザーが存在しますが、「atmark」ユーザーは初期状態ではロックされていますので、「root」ユーザーでログインしてください。initial_setup.swu をインストールしていない場合、「root」ユーザーは初回ログイン時にパスワードを入力せずに新しいパスワードを促されます。

「root」ユーザーでログインし、 passwd atmark コマンドで「atmark」ユーザーのパスワードを設定することで、「atmark」ユーザーのロックが解除されます。設定するパスワードには大文字のアルファベット、小文字のアルファベット、0 から 9 までの数字、その他(記号・句読点など)を含める事ができます。

1. root でログイン

   初期パスワードを変更します。

   ```
   armadillo login: root
   You are required to change your password immediately (administrator enforced).
   New password: ❶
   Retype new password: ❷
   Welcome to Alpine!
   ```

   ❶ 新しいパスワードを入力します

   ❷ 新しいパスワードを再入力します

2. atmark でログイン

   「atmark」ユーザーは初期状態ではロックされています。そのため、「root」ユーザーでログイン後に「atmark」ユーザーのパスワードを設定してから「atmark」ユーザーでログインします。

   ```
   armadillo:~# passwd atmark ❶
   New password:
   Retype new password:
   passwd: password updated successfully
   armadillo:~# persist_file /etc/shadow ❷
   armadillo:~# exit
   ```

```
Welcome to Alpine Linux 3.17
Kernel 5.10.185-1-at on an armv7l (/dev/ttymxc2)

armadillo login: atmark
Password: ❸
Welcome to Alpine!
```

❶ atmark ユーザーのパスワード変更コマンドです。「5.4.1. SWU イメージの作成」 を使用した場合には不要です。

❷ パスワードファイルを永続化します。

❸ 設定したパスワードでログインすることができます。

Armadillo BaseOS ではルートファイルシステムに overlayfs を採用しており、そのままではシステムが OFF すると内容は消えてしまいます。そのため persist_file コマンドが用意されています。このコマンドを利用することでファイル単位で変更を反映することができます。パスワードを設定した後には以下のコマンドを実行してください。

```
[armadillo ~]# persist_file /etc/shadow
```

persist_file コマンドに関する詳細は「6.2. persist_file について」を参照してください。

3.1.7.5. Armadillo の終了方法

eMMC や USB メモリ等に書き込みを行っている時に電源を切断すると、データが破損する可能性が有ります。安全に終了させる場合は、次のように poweroff コマンドを実行し、「reboot: Power down」と表示されたのを確認してから電源を切断します。

```
armadillo:~# poweroff
armadillo:~# zramswap                | * Deactivating zram swap device ...podman-atmark                ⏎
| * Stopping all podman containers ...local                    | * Stopping                            ⏎
local ...modemmanager             | * Stopping modemmanager ...avahi-daemon             | * Stopping    ⏎
avahi-daemon ...atmark-power-utils       | * Stopping atmark-power-utils ... [ ok ]
wwan-led                 | * Stopping wwan-led ... [ ok ]
connection-recover       | * Stopping connection-recover ... [ ok ]
chronyd                  | * Stopping chronyd ...buttond                  | * Stopping button          ⏎
watching daemon ... [ ok ]
dnsmasq                 | * Stopping dnsmasq ...abos-web                | * Stopping abos-web ...      ⏎
* start-stop-daemon: no matching processes found
atmark-power-utils       | [ ok ]
 [ ok ]
 [ ok ]
 [ ok ]
 [ ok ]
klogd                    | * Stopping busybox klogd ... [ ok ]
 * start-stop-daemon: no matching processes found
abos-web                 | [ ok ]
```

```
 [ ok ]
syslog                  | * Stopping busybox syslog ... [ ok ]
networkmanager          | * Stopping networkmanager ...udev                       | * Stopping
udev ... [ ok ]
 [ ok ]
dbus                  | * Stopping System Message Bus ...nm-dispatcher: Caught signal 15, shutting
down...
 [ ok ]
cgroups                 | * cgroups: waiting for podman-atmark (50 seconds)
 [ ok ]
localmount              | * Unmounting loop devices
localmount              | * Unmounting filesystems
localmount              | *   Unmounting /mnt ... [ ok ]
localmount              | *   Unmounting /run/netns ... [ ok ]
localmount              | *   Unmounting /var/at-log ... [ ok ]
localmount              | *   Unmounting /var/tmp ... [ ok ]
localmount              | *   Unmounting /var/app/volumes ... [ ok ]
localmount              | *   Unmounting /var/app/rollback/volumes ... [ ok ]
localmount              | *   Unmounting /var/lib/containers/storage_readonly ... [ ok ]
localmount              | *   Unmounting /var/log ... [ ok ]
localmount              | *   Unmounting /tmp ... [ ok ]
killprocs               | * Terminating remaining processes ... [ ok ]
killprocs               | * Killing remaining processes ... [ ok ]
wwan-safe-poweroff      | * Starting safe poweroff for WWAN ...mount-ro                | *
Remounting remaining filesystems read-only ... *   Remounting / read only ... [ ok ]
mount-ro                | [ ok ]
. [ ok ]
indicator_signals       | * Signaling external devices we are shutting down ... [ ok ]
The system is going down NOW!
Sent SIGTERM to all processes
Sent SIGKILL to all processes
Requesting system poweroff
[ 2923.728066] imx2-wdt 20bc000.watchdog: Device shutdown: Expect reboot!
[ 2923.735159] reboot: Power down
```

halt コマンドで終了させた場合、「reboot: System halted」と表示されてから約 128 秒後、Armadillo は自動的に再起動します。確実に終了させるためにも poweroff コマンドを利用してください。

電源を再投入する際は、コンデンサに蓄えられた電荷を抜くため、電源を切断後、一定時間以上待つ必要があります。開発セット付属の AC アダプタの場合に必要な時間は以下のとおりです。

- DC プラグ側で電源を切断した場合 : 約 5 秒
- AC プラグ側で電源を切断した場合 : 約 1 分

コンデンサに蓄えられた電荷が抜ける前に電源を再投入した場合、電源シーケンスが守られず、起動しない等の動作不具合の原因となります。

3.1.7.6. minicom の終了

minicom を終了させるには、まず Ctrl-a に続いて q キーを入力します。その後、以下のように表示されたら「Yes」にカーソルを合わせて Enter キーを入力すると minicom が終了します。

```
+-----------------------+
| Leave without reset? |
|     Yes       No     |
+-----------------------+
```

図 3.42 minicom 終了確認

3.1.8. ユーザー登録

アットマークテクノ製品をご利用のユーザーに対して、購入者向けの限定公開データの提供や大切なお知らせをお届けするサービスなど、ユーザー登録すると様々なサービスを受けることができます。サービスを受けるためには、「アットマークテクノ Armadillo サイト」にユーザー登録をする必要があります。

ユーザー登録すると次のようなサービスを受けることができます。

- 製品仕様や部品などの変更通知の閲覧・配信
- 購入者向けの限定公開データのダウンロード
- 該当製品のバージョンアップに伴う優待販売のお知らせ配信
- 該当製品に関する開発セミナーやイベント等のお知らせ配信

詳しくは、「アットマークテクノ Armadillo サイト」をご覧ください。

アットマークテクノ Armadillo サイト

https://armadillo.atmark-techno.com/

3.1.8.1. 購入製品登録

ユーザー登録完了後に、購入製品登録することで、「購入者向けの限定公開データ」をダウンロードすることができるようになります。

購入製品登録の詳しい手順は以下の URL をご参照ください。

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E 購入製品登録

https://armadillo.atmark-techno.com/armadillo-iot-a6e/register

以上で開発環境のセットアップと動作確認の手順は終了です。

3.2. アプリケーション開発の流れ

基本的な Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 でのアプリケーション開発の流れを「図 3.43. アプリケーション開発の流れ」に示します。

本章では、「図 3.43. アプリケーション開発の流れ」に示す開発時の流れに沿って手順を紹介していきます。

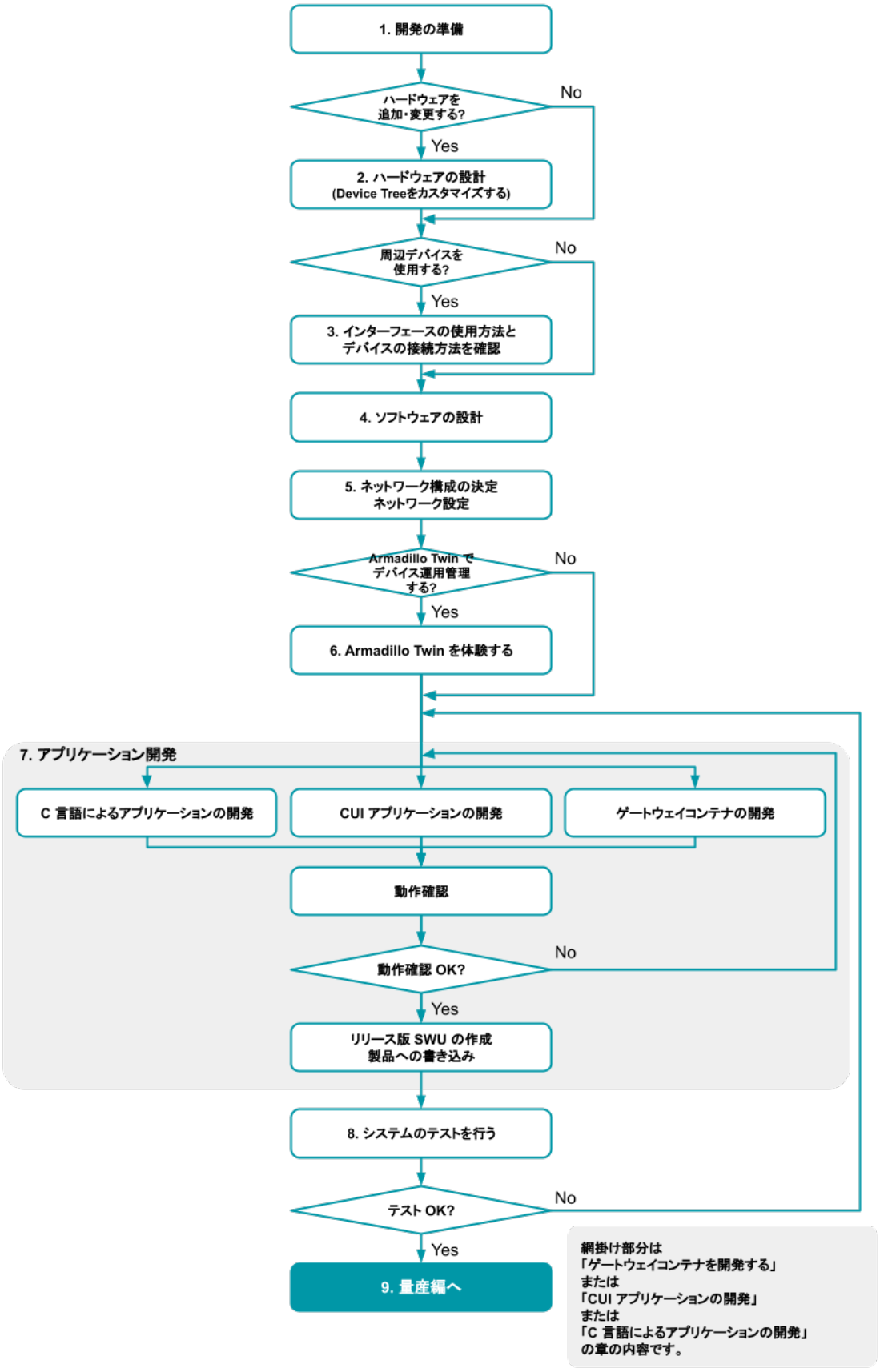


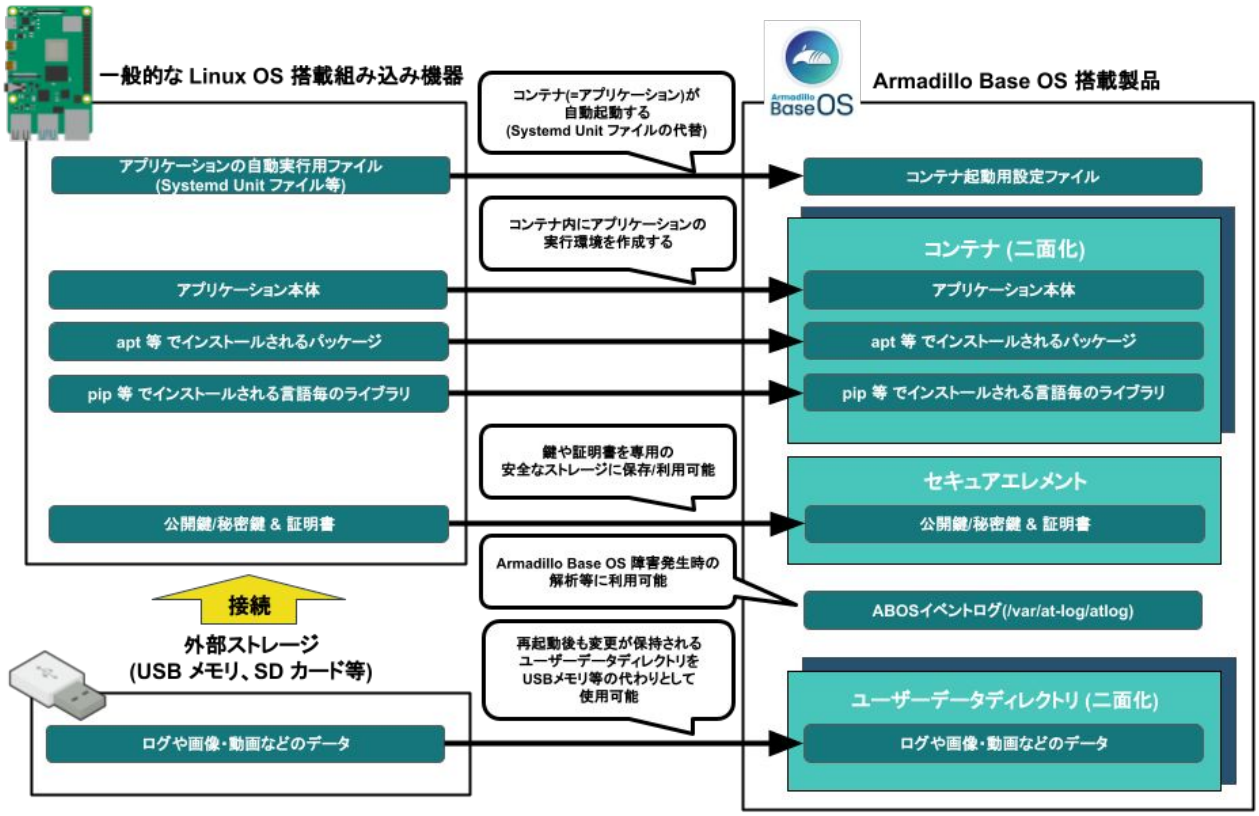
図 3.43 アプリケーション開発の流れ

1. 「3.1. 開発の準備」に従って開発環境の準備を行います。
2. ハードウェアの追加・変更をする場合、「3.4. ハードウェアの設計」を行います。
3. Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 に周辺デバイスを接続して使用する場合は、使用手順を「3.6. インターフェースの使用方法とデバイスの接続方法」で確認します。
4. 「3.8. ソフトウェアの設計」を行います。
5. 「3.9. ネットワーク設定」を行います。
6. Armadillo Twin を使用したデバイス運用管理を検討する場合、「3.12. Armadillo Twin を体験する」を行います。
7. アプリケーションの開発を行います。「図 3.43. アプリケーション開発の流れ」 の網掛け部分です。
    a. 「3.8. ソフトウェアの設計」 でゲートウェイコンテナを使用する場合は、「3.14. ゲートウェイコンテナアプリケーションの開発」を行います。
    b. 「3.8. ソフトウェアの設計」 でゲートウェイコンテナを使用せずに CUI アプリケーションを開発する場合は、シェスクリプトまたは Python で開発することを推奨します。その場合は「3.15. CUI アプリケーションの開発」を行います。
    c. C 言語で開発された既存のアプリケーションを Armadillo 上で動作させる必要がある、あるいは開発環境の制約によって C 言語でのアプリケーション開発が必要な場合、「3.16. C 言語によるアプリケーションの開発」を行います。
8. 開発したアプリケーションの動作確認が完了しましたら、「3.17. システムのテストを行う」を行います。
9. システムのテストが完了しましたら、「4. 量産編」へ進みます。

3.3. 開発前に知っておくべき Armadillo Base OS の機能・特徴

「2.1.3. Armadillo Base OS とは」にて Armadillo Base OS についての概要を紹介しましたが、開発に入るにあたってもう少し詳細な概要について紹介します。

3.3.1. 一般的な Linux OS 搭載組み込み機器との違い

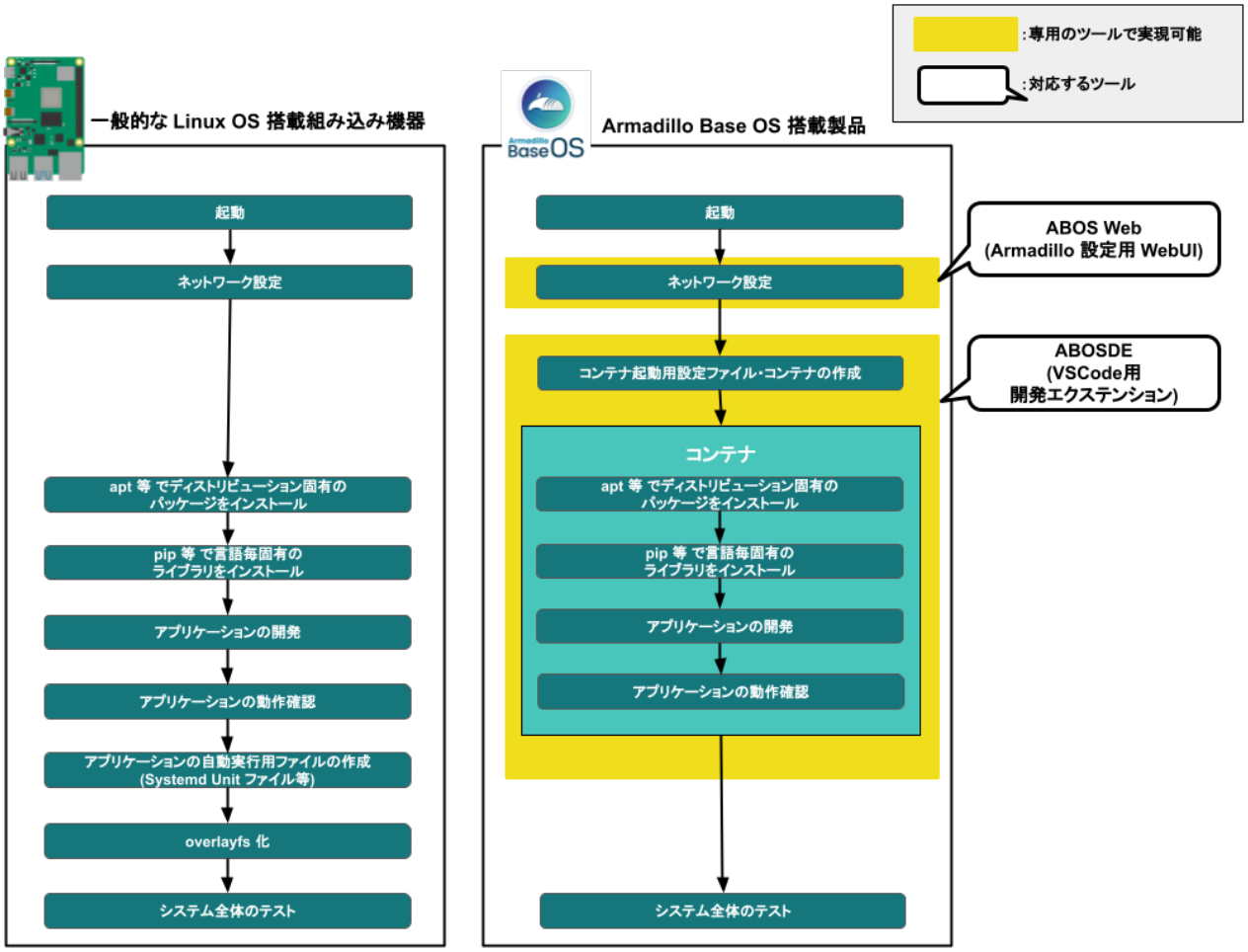


Linux OS 搭載組み込み機器ではアプリケーションの実行環境をユーザーランド上に直接用意し、Systemd などでアプリケーションを自動実行させるのが一般的です。Armadillo Base OS 搭載機器では、アプリケーションの実行環境をコンテナ内に用意して、コンテナ起動用設定ファイルを所定の場所に配置することでコンテナ(=アプリケーション)を自動実行させます。

また、Linux OS 搭載組み込み機器では、ストレージの保護のために overlayfs で運用するのが一般的です。そのため、アプリケーションが出力するログや画像などのデータは、 USB メモリなどの外部デバイスに保存する必要があります。Armadillo Base OS 搭載機器もルートファイルシステムが overlayfs 化されていますが、内部に USB メモリなどと同じように使用できるユーザーデータディレクトリを持っており、別途外部記録デバイスを用意しておく必要はありません。

Armadillo Base OS 搭載機器は、標準でセキュアエレメントを搭載しており、対応した暗号化方式の認証鍵や証明書を安全に保存・利用することが可能です。

3.3.2. Armadillo Base OS 搭載機器のソフトウェア開発手法



Armadillo Base OS 搭載機器上で動作するソフトウェアの開発は、基本的に作業用 PC 上で行います。

ネットワークの設定は ABOS Web という機能で、コマンドを直接打たずとも設定可能です。

開発環境として、ATDE(Atmark Techno Development Environment)という仮想マシンイメージを提供しています。その中で、ABOSDE(Armadillo Base OS Development Environment)という、Visual Studio Code にインストールできる開発用エクステンションを利用してソフトウェア開発を行います。

ABOSDE を使用することで、コンテナ及びコンテナ自動起動用設定ファイルの作成、コンテナ内におけるパッケージのインストール、コンテナ内で動作するアプリケーション本体の開発をすべて VSCode 内で行うことができます。

3.3.3. アップデート機能について

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 では、開発・製造・運用時にソフトウェアを書き込む際に、 SWUpdate という仕組みを利用します。

3.3.3.1. SWUpdate とは

SWUpdate は、デバイス上で実行されるプログラムで、ネットワーク/ストレージ経由でデバイスのソフトウェアを更新することができます。Stefano Babic, DENX software engineering, Germany によってオープンソースで開発が進められています。

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 では、 SWUpdate を利用することで次の機能を実現しています。

- A/B アップデート(アップデートの二面化)
- リカバリーモード
- ソフトウェアの圧縮、暗号化、署名付与
- Armadillo Twin でのリモートアップデート対応
- Web サーバーでのリモートアップデート対応
- ダウングレードの禁止

2024 年 2 月までは、hawkBit の WebUI を利用したアップデートも紹介していましたが、hawkBit は 2024 年 3 月 22 日 に行われたバージョン 0.5.0 へのアップデートで、これまで採用していた Web UI を廃止しました。これに伴い、今後 OTA によるアップデートを行いたい場合は、Armadillo Twin [https://armadillo.atmark-techno.com/guide/armadillo-twin/] の利用を推奨します。

なお、hawkBit 0.4.1 の配布は継続していますので、こちらを利用する場合は Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 開発用ツール [https://armadillo.atmark-techno.com/resources/software/armadillo-iot-a6e/tools] から「Hawkbit docker-compose コンテナ」 をダウンロードして展開してください。

hawkBit に関する詳細な情報は hawkBit 公式サイト [https://eclipse.dev/hawkbit/] を参照してください。

3.3.3.2. SWU イメージとは

swu パッケージは、SWUpdate 独自のソフトウェアの配布フォーマットです。SWUpdate では、1 回のアップデートは 1 つの swu パッケージで行われます。

swu パッケージには、次のような様々なものを含めることができます。

- アップデート対象のイメージファイル
- アップデート対象のイメージファイルのチェックサム
- アップデート前後に実行するスクリプト
- 書き込み先ストレージの情報
- U-Boot 環境変数の書き換え情報
- ソフトウェアのバージョン情報
- etc…

SWU イメージは `swupdate` (https://sbabic.github.io/swupdate/swupdate.html) によって Armadillo Base OS 上で検証とインストールが実行されます。SWU イメージを Armadillo に転送する

ための方法は、用途や状況に合わせて様々な方法を用意しています。例えば、 USB メモリから読み取る、ウェブサーバーからダウンロードするなどです。

3.3.3.3. A/B アップデート(アップデートの二面化)

A/B アップデートは、Flash メモリにパーティションを二面確保し、アップデート時には交互に利用する仕組みです。

常に使用していない方のパーティションを書き換えるため次の特徴を持ちます。

- ○ アップデートによって動作中のソフトウェアは破壊されない
- ○ 書き込みが電源断などで中断しても、すぐに復帰出来る
- ○ 機器が動作中に書き込みが出来る
- × 使用 Flash メモリ量が増える

3.3.3.4. ロールバック(リカバリー)

アップデート直後に起動に失敗した場合、起動可能な状態へ復帰するためアップデート前の状態にロールバックします。

ロールバック状態の確認は 「6.24. ロールバック状態を確認する」 を参照してください。

自動ロールバックが動作する条件は以下の通りです：

- アップデート直後の再起動、または「 `abos-ctrl rollback-clone` 」コマンドを実行した後(アップデートが成功した後では古いバージョンに戻りません)
- 以下のどちらかに該当した場合：
  - rootfs にブートに必要なファイルが存在しない（/boot/ulmage, /boot/armadillo.dtb)
  - 起動を 3 回試みて、Linux ユーザーランドの「reset_bootcount」サービスの起動まで至らなかった

また、ユーザースクリプト等で「abos-ctrl rollback」コマンドを実行した場合にもロールバック可能となります。このコマンドで「 `--allow-downgrade` 」オプションを設定すると古いバージョンに戻すことも可能です。

いずれの場合でもロールバックが実行されると `/var/at-log/atlog` にログが残ります。

Armadillo Base OS 3.19.1-at.4 以前のバージョンではアップデート直後の条件が存在しなかったため、古いバージョンに戻ることができる問題がありました。

最新の Armadillo Base OS へのアップデートを推奨しますが、上記バージョン以前の Armadillo Base OS をご利用でダウングレードを防ぎたい場合は、以下のコマンドを入力することで回避可能です：

```
[armadillo ~]# sed -i -e 's/fw_setenv bootcount/& ¥&¥& fw_setenv
upgrade_available/' /etc/init.d/reset_bootcount
[armadillo ~]# tail -n 3 /etc/init.d/reset_bootcount
```

```
        fw_setenv bootcount && fw_setenv upgrade_available
        eend $? "Could not set bootloader env"
}
[armadillo ~]# persist_file -v /etc/init.d/reset_bootcount
'/mnt/etc/init.d/reset_bootcount' -> '/target/etc/init.d/
reset_bootcount'
```

3.3.3.5. SWU イメージのインストール

イメージをインストールする方法として以下に示すような方法があります。

- 手元でイメージをインストールする方法
  - ABOS Web を使用した手動インストール
  - ABOSDE から ABOS Web を使用した手動インストール
  - USB メモリまたは microSD カードからの自動インストール
  - 外部記憶装置からイメージのインストール（手動）
- リモートでイメージをインストールする方法
  - Armadillo Twin を使用した自動インストール
  - ウェブサーバーからイメージのインストール（手動）
  - ウェブサーバーからの定期的な自動インストール

それぞれのインストール方法の詳細については、以下に記載しております。もし、作成した SWU イメージのインストールに失敗する場合は、「6.3.5. swupdate がエラーする場合の対処」をご覧ください。

- ABOS Web を使用した手動インストール

  Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 で動作している Web アプリケーションの ABOS Web を使用してアップデートすることができます。「6.11.4. SWU インストール」を参考にしてください。

- ABOSDE から ABOS Web を使用した手動インストール

  VSCode 拡張機能の ABOSDE を使用することで、Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 で動作している ABOS Web 経由でアップデートすることができます。「6.12.5. Armadillo に SWU をインストールする」を参考にしてください。

- USB メモリまたは microSD カードからの自動インストール

  Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 に USB メモリを接続すると自動的にアップデートが始まります。アップデート終了後に Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 は自動で再起動します。

  USB メモリや microSD カードを vfat もしくは ext4 形式でフォーマットし、作成した.swu のファイルをディレクトリを作らずに配置してください。

ATDE 上で USB メモリ/microSD カードのパーティションを作成・フォーマットする方法

> https://armadillo.atmark-techno.com/howto/atde-partition-howto

```
[ATDE ~/mkswu]$ df -h
Filesystem           Size  Used Avail Use% Mounted on
:（省略）
/dev/sda1        15G  5.6G  9.1G  39% /media/USBDRIVE ❶
[ATDE ~/mkswu]$ cp initial_setup.swu /media/USBDRIVE/ ❷
[ATDE ~/mkswu]$ umount /media/USBDRIVE ❸
```

❶ USB メモリがマウントされている場所を確認します。

❷ ファイルをコピーします。

❸ /media/USBDRIVE をアンマウントします。コマンド終了後に USB メモリを取り外してください。

エラーの場合、/var/log/message に保存されます。例えば、コンソールで証明書が間違っているイメージのエラーは以下の様に表示されます。

```
[armadillo ~]# tail /var/log/messages
Nov 19 10:48:42 user.notice swupdate-auto-update: Mounting sda0 on /mnt
Nov 19 10:48:42 user.notice swupdate-auto-update: Trying update /mnt/initial_setup.swu
Nov 19 10:48:42 user.info swupdate: START Software Update started !
Nov 19 10:48:42 user.err swupdate: FAILURE ERROR : Signature verification failed ❶
Nov 19 10:48:42 user.err swupdate: FAILURE ERROR : Compatible SW not found
Nov 19 10:48:42 user.err swupdate: FATAL_FAILURE Image invalid or corrupted. Not installing ...
```

❶ 証明書エラーのメッセージ。

・外部記憶装置からイメージのインストール（手動）

USB メモリや microSD カード等の外部記憶装置のルートディレクトリ以外に swu イメージを保存して、イメージのインストールを行います。ルートディレクトリに保存すると自動アップデートが行われますので、/var/log/messages を確認してください。

以下は外部記憶装置が/dev/mmcblk1p1(microSD カード）として認識された場合に、イメージのインストールを行う例です。

```
[armadillo ~]# mount /dev/mmcblk1p1 /mnt
[armadillo ~]# swupdate -i /mnt/swu/initial_setup.swu
SWUpdate v5f2d8be-dirty

Licensed under GPLv2. See source distribution for detailed copyright notices.

[INFO ] : SWUPDATE running :  [main] : Running on AGX4500 Revision at1
[INFO ] : SWUPDATE started :  Software Update started !
[INFO ] : SWUPDATE running :  [read_lines_notify] : No base os update: copying current os over
[INFO ] : SWUPDATE running :  [read_lines_notify] : Removing unused containers
[INFO ] : SWUPDATE running :  [read_lines_notify] : swupdate triggering reboot!
Killed
```

・Armadillo Twin を使用した自動インストール

Armadillo Twin で Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 を複数台管理してアップデートすることができます。「5.5. Armadillo Twin から複数の Armadillo をアップデートする」を参考にしてください。

・ウェブサーバーからイメージのインストール（手動）

swu イメージをウェブサーバーにアップロードして、イメージのインストールを行います。以下は、http://server/initial_setup.swu のイメージをインストールする例です。

```
[armadillo ~]# swupdate -d '-u http://server/initial_setup.swu'
SWUpdate v5f2d8be-dirty

Licensed under GPLv2. See source distribution for detailed copyright notices.

[INFO ] : SWUPDATE running :  [main] : Running on AGX4500 Revision at1
[INFO ] : SWUPDATE running :  [channel_get_file] : Total download size is 25 kB.
[INFO ] : SWUPDATE started :  Software Update started !
[INFO ] : SWUPDATE running :  [read_lines_notify] : No base os update: copying current os over
[INFO ] : SWUPDATE running :  [read_lines_notify] : Removing unused containers
[INFO ] : SWUPDATE running :  [read_lines_notify] : swupdate triggering reboot!
Killed
```

・ウェブサーバーからの定期的な自動インストール

swupdate-url を有効にしたら、定期的にチェックしてインストールします。以下はサービスの有効化とタイミングの設定の例です。

```
[armadillo ~]# rc-update add swupdate-url ❶
[armadillo ~]# persist_file /etc/runlevels/default/swupdate-url ❷
[armadillo ~]#
    echo https://download.atmark-techno.com/armadillo-iot-a6e/image/baseos-6e-latest.swu ¥
                        > /etc/swupdate.watch ❸
[armadillo ~]# echo 'schedule="0 tomorrow"' > /etc/conf.d/swupdate-url
[armadillo ~]# echo 'rdelay="21600"' >> /etc/conf.d/swupdate-url ❹
[armadillo ~]# persist_file /etc/swupdate.watch /etc/conf.d/swupdate-url ❺
```

❶ swupdate-url サービスを有効します。

❷ サービスの有効化を保存します。

❸ イメージの URL を登録します。一行ごとにイメージの URL を設定することができ、複数行にイメージの URL を設定することができます。

❹ チェックやインストールのスケジュールを設定します。

❺ 変更した設定ファイルを保存します。

USB メモリからのアップデートと同様に、ログは/var/log/messages に保存されます。

initial_setup のイメージを作成の際に /usr/share/mkswu/examples/enable_swupdate_url.desc を入れると有効にすることができます。

3.3.4. ファイルの取り扱いについて

Armadillo Base OS ではルートファイルシステムに overlayfs を採用しています。

その為、ファイルを変更した後 Armadillo の電源を切ると変更内容は保持されません。開発中などに rootfs の変更内容を保持するには、変更したファイルに対して persist_file コマンドを使用します。

```
[armadillo ~]# echo test > test
[armadillo ~]# persist_file -v test
'/root/test' -> '/mnt/root/test'
```

図 3.44 persist_file コマンド実行例

persist_file コマンドの詳細については、「6.2. persist_file について」を参照してください。

また、 SWUpdate によってルートファイルシステム上に配置されたファイルについては、 persist_file を実行しなくても保持されます。開発以外の時は安全のため、 persist_file コマンドではなく SWUpdate による更新を実行するようにしてください。

3.3.4.1. 電源を切っても保持されるディレクトリ(ユーザーデータディレクトリ)

「3.3.4. ファイルの取り扱いについて」 にて、 Armadillo Base OS 上のファイルは通常、 persist_file コマンドを実行せずに電源を切ると変更内容が保存されないと紹介しましたが、「表 3.4. 電源を切っても保持されるディレクトリ(ユーザーデータディレクトリ)」に示すディレクトリ内にあるファイルはこの限りでありません。

表 3.4 電源を切っても保持されるディレクトリ(ユーザーデータディレクトリ)

ディレクトリ	備考
/var/app/volumes	SWUpdate の最中や後も保持され続けます。ロールバックが発生しても、アップデート前の状態には戻りません。ログやデータベースなど、アプリケーションが動作中に作成し続けるようなデータはこのディレクトリに保存してください。
/var/app/rollback/volumes	SWUpdate の最中や後も保持され続けます。ロールバックが発生すると、アップデート前の状態に戻ります。コンフィグファイルなど、アプリケーションのバージョンに追従してアップデートするようなデータはこのディレクトリに保存してください。

コンテナを前のバージョンに戻した場合(ロールバック)、/var/app/rollback/volumes/ のデータの前のバージョンに戻ります。

その為、アプリケーションのバージョンに依存するようなデータは /var/app/rollback/volumes/ に入れることを推奨します。

mkswu の swdesc_files (--extra-os 無し) と podman_start の add_volumes では、相対パスはそのディレクトリをベースにします。/var/app/rollback/volumes/myvolume は myvolume で簡潔に指定できます。

Copy-on-Write (CoW) について。

この二つの volumes ディレクトリは btrfs と呼ばれるファイルシステムに保存されています。btrfs ではデータは Copy on Write（CoW）を使ってデータ完全性を保証しますが、その保証にはコストがあります。

数百 MB のファイルに小さな変更を頻繁に行う場合 CoW を無効化することを推奨します。CoW を無効化されたファイルにチェックサムが入らなくなりますので、極端な場合以外に残してください。

```
[armadillo ~]# cd /var/app/volumes/
[armadillo /var/app/volumes]# mkdir database
[armadillo /var/app/volumes]# chattr +C database ❶
[armadillo /var/app/volumes]# echo example data > database/example
[armadillo /var/app/volumes]# lsattr database/ ❷
---------------C---- database/example
```

図 3.45 chattr によって copy-on-write を無効化する例

❶ chattr +C でディレクトリに NoCow を設定します。これから作成されるファイルが NoCow で作成されます。すでに存在していたファイルに影響ないのでご注意ください。

❷ lsattr 確認します。リストの C の字があればファイルが「no cow」です。

3.3.5. インストールディスクについて

インストールディスクは、 Armadillo の eMMC の中身をまとめて書き換えることのできる microSD カードを指します。インストールディスクは、インストールディスクイメージを microSD カードに書き込むことで作成できます。

インストールディスクには以下の 2 つの種類があります。

- 初期化インストールディスク

  Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 インストールディスクイメージ [https://armadillo.atmark-techno.com/resources/software/armadillo-iot-a6e/disc-image] にある標準イメージです。Armadillo を初期化する際に使用します。

- 開発が完了した Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 をクローンするためのインストールディスク。

  量産時など、特定の Armadillo を複製する際に使用されます。詳しくは、「4. 量産編」で説明します。

3.3.5.1. 初期化インストールディスクの作成

1. 512 MB 以上の microSD カードを用意してください。
2. 標準のインストールディスクイメージを使用する場合は、Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 インストールディスクイメージ [https://armadillo.atmark-techno.com/resources/software/armadillo-iot-a6e/disc-image] から「Armadillo Base OS」を ATDE にダウンロードしてください。

   「6.28. Armadillo のソフトウェアをビルドする」 でビルドしたイメージを使用してインストールディスクを作成したい場合は、以下のコマンドを実行して、インストールディスクイメージを作成してください。

   ```
   [ATDE ~/build-rootfs-[VERSION]]$ sudo ./build_image.sh --board a6e
   :（省略）
   [ATDE ~/build-rootfs-[VERSION]]$ ls baseos-6e*img
   baseos-6e-[VERSION].img
   [ATDE ~/build-rootfs-[VERSION]]$ sudo ./build_image.sh --board a6e ¥
           --boot ~/imx-boot-[VERSION]/imx-boot_armadillo_6e ¥
           --installer ./baseos-6e-[VERSION].img
   ```

   コマンドの実行が完了すると、baseos-6e-[VERSION]-installer.img というファイルが作成されていますので、こちらを使用してください。
3. ATDE に microSD カードを接続します。詳しくは「3.1.2.9. 取り外し可能デバイスの使用」を参考にしてください。
4. microSD カードのデバイス名を確認します

   ```
   [ATDE ~]$ ls /dev/sd?
   /dev/sda  /dev/sdb
   [ATDE ~]$ sudo fdisk -l /dev/sdb
   Disk /dev/sdb: 7.22 GiB, 7751073792 bytes, 15138816 sectors
   Disk model: SD/MMC
   :（省略）
   ```

5. microSD カードがマウントされている場合、アンマウントします。

   ```
   [ATDE ~]$ mount
   :（省略）
   /dev/sdb1 on /media/52E6-5897 type ext2
   (rw,nosuid,nodev,relatime,uid=1000,gid=1000,fmask=0022,dmask=0077,codepage=cp437,iocharset
   =utf8,shortname=mixed,showexec,utf8,flush,errors=remount-ro,uhelper=udisks)
   [ATDE ~]$ sudo umount /dev/sdb1
   ```

6. ダウンロードしたファイルを展開し、img ファイルを microSD カードに書き込んでください。

   Linux PC の場合、以下のように microSD カードに書き込むことができます。

   ```
   [ATDE ~]$ unzip baseos-6e-installer-[VERSION].zip
   [ATDE ~]$ sudo dd if=baseos-6e-installer-[VERSION].img ¥
                   of=/dev/sdb bs=1M oflag=direct status=progress
   ```

また、Windows の場合、エクスプローラー等で Zip ファイルから img ファイルを取り出し、「Win32 Disk Imager」などを使用して microSD カードに書き込むことができます。

インストールディスク作成時に SBOM を作成する場合は `build_image.sh` の引数に --sbom を渡してください。ライセンス情報等を記載するためのコンフィグファイルはデフォルトは baseos_sbom.yaml となっています。コンフィグファイルを変更する場合は --sbom-config <config> に引数を入れてください。また、コンテナイメージを含める場合等に外部の SBOM を入れる必要がある場合は --sbom-external <sbom> に引数を入れてください。SBOM のライセンス情報やコンフィグファイルの設定方法については 「6.29.3. ビルドしたルートファイルシステムの SBOM を作成する」 をご覧ください。

3.3.5.2. インストールディスクを使用する

1. SW2(起動デバイス設定スイッチ)を ON にします(起動デバイスを microSD に設定されます)。
2. microSD カードを CON1 に挿入します。
3. 電源を投入すると、1 分程度で eMMC のソフトウェアの初期化が完了します。
4. 完了すると電源が切れます(SYS(システム LED)が消灯、コンソールに `reboot: Power down` が表示)。
5. 電源を取り外し、続いて SW2 を OFF に設定し、microSD カードを外してください。
6. 10 秒以上待ってから再び電源を入れると、初回起動時と同じ状態になります。

3.4. ハードウェアの設計

本章では、Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 の機能拡張や信頼性向上のための設計情報について説明します。

3.4.1. 信頼性試験データについて

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 の各種信頼性試験データを、「アットマークテクノ Armadillo サイト」から「購入者向けの限定公開データ」としてダウンロード可能ですのでご確認ください。

3.4.2. ESD/雷サージ

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 の ESD 耐性を向上させるために、以下の対策が効果的です。

- Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 を金属筐体に組み込み、GND(固定穴等)を金属ねじ等で接続する
- 金属筐体を接地する

また、Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 に接続されたケーブルが屋外に露出するような設置環境では、ケーブルに侵入した雷サージ等のストレスによりインターフェース回路が破壊される場合があります。ストレスへの耐性を向上させるために、以下の対策が効果的です。

・Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 と通信対向機の GND 接続を強化する

・シールド付きのケーブルを使用する

3.4.3. 周辺装置との接続

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 と周辺装置の接続例を「図 3.46. Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 の接続例」に示します。

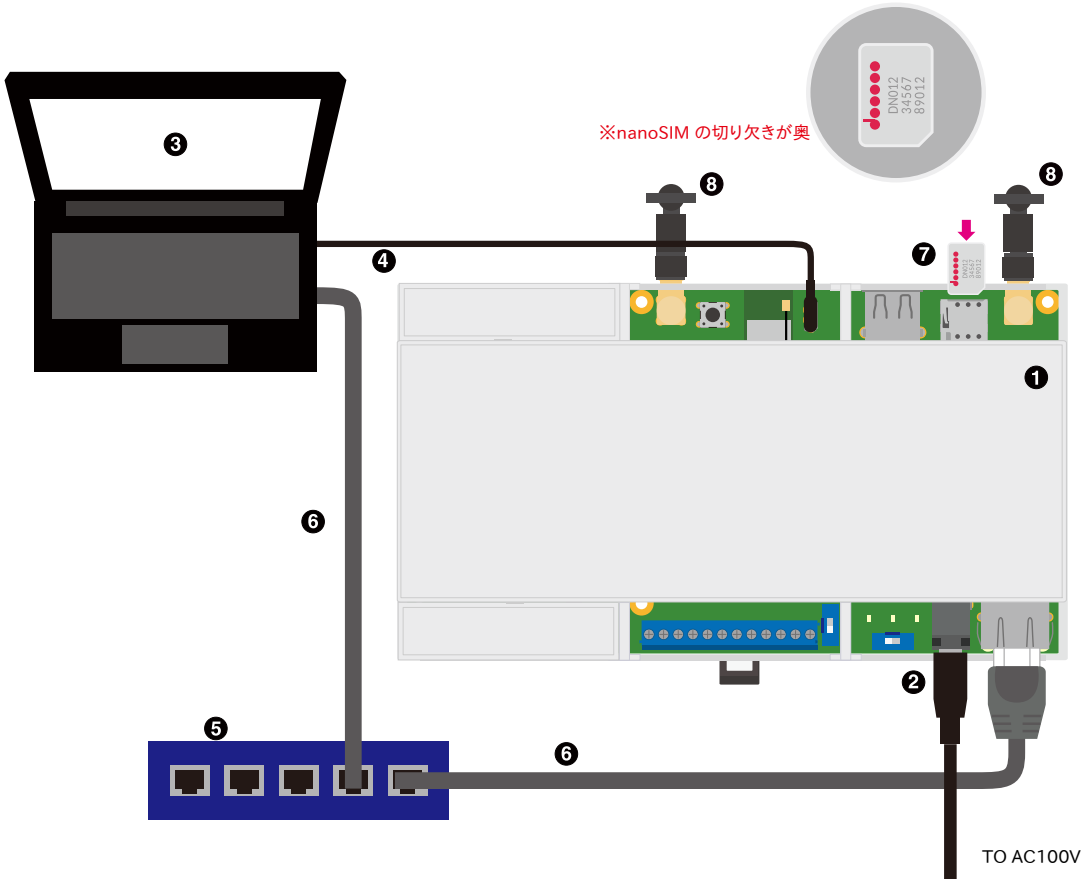


図 3.46 Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 の接続例

❶ Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4

❷ AC アダプタ(12V/2A)

❸ 作業用 PC

❹ シリアル通信用 USB ケーブル(A-microB)

❺ LAN HUB

❻ Ethernet ケーブル

❼ nanoSIM カード

❽ LTE 用外付けアンテナ

3.4.4. 電気的仕様

3.4.4.1. 絶対最大定格

表 3.5 絶対最大定格

項目	記号	Min.	Max.	単位	備考
電源電圧	VIN	-0.3	26.4	V	CON5,CON6
入出力電圧(GPIO 信号)	VI,VO	-0.3	OVDD+0.3	V	OVDD=VCC_3.3V
入出力電圧(RS485 信号)	VI_RS485 VO_RS485	-8.0	12.5	V	CON6(DATA+,DATA-)
入力電圧(接点入力)	VI_DI	-26.4	26.4	V	CON6(DI1,DI2,COM), CON22(DI3～DI10,COM)
入力電圧(アナログ入力)	VI_AI	-0.5	5.7	V	CON21(AI1A,AI1B,AI2A,AI2B,AI3A,AI3B,AI4A,AI4B)
入力電流(アナログ入力)	CI_AI	-2	22.8	mA	CON21(AI1A,AI1B,AI2A,AI2B,AI3A,AI3B,AI4A,AI4B)
出力耐圧(接点出力)	Voff_DO	-60	60	V	CON6(DO1A,DO1B,DO2A,DO2B), CON22(VOUT,VCOM)
RTC バックアップ電源電圧	RTC_BAT	-0.3	5.5	V	CON10
動作温度範囲	Topr	-20	60	℃	結露なきこと

絶対最大定格は、あらゆる使用条件や試験状況において、瞬時でも超えてはならない値です。上記の値に対して余裕をもってご使用ください。

3.4.4.2. 推奨動作条件

表 3.6 推奨動作条件

項目	記号	Min.	Typ.	Max.	単位	備考
電源電圧	VIN	8	12	26.4	V	CON5,CON6
RTC バックアップ電源電圧	RTC_BAT	2.4	3	3.6	V	CON10,対応電池 : CR1220 等

3.4.4.3. 入出力仕様

・ 電源入力仕様

表 3.7 電源入力仕様

項目	記号	Min.	Typ.	Max.	単位	備考
電源電圧	VIN	8	12	26.4	V	CON5,CON6

・ 電源出力仕様

表 3.8 電源出力仕様

項目	記号	Min.	Typ.	Max.	単位	備考
5V 電源電圧	VCC_5V	4.75	5	5.25	V	
3.3V 電源電圧	VCC_3.3V	3.102	3.3	3.498	V	

項目	記号	Min.	Typ.	Max.	単位	備考
USB VBUS 電圧	USB_OTG1_VBUS	4.75	5	5.25	V	CON9

・ 入出力インターフェース 1(CON6)の入出力仕様

表 3.9 入出力インターフェース 1(CON6)の入出力仕様

接点入力	**入力インピーダンス**	4.7 kΩ
	入力 ON 電流	2.0 mA 以上
	入力 OFF 電流	0.2 mA 以下
	応答時間	1ms 以内
	入力電圧	最大 26.4 V
接点出力	**定格電圧**	最大 48 V
	定格電流	最大 500 mA
	応答時間	2ms 以内
	出力形式	無極性
絶縁耐圧		2kV

・ アナログ入力インターフェース(CON21)の入力仕様

表 3.10 アナログ入力インターフェース(CON21)の入力仕様

入力方式		シングルエンド入力
入力レンジ	**電圧**	0.1～5.1V
	電流	0.5mA～20.4mA
入力インピーダンス	**電圧入力時**	1MΩ
	電流入力時	249Ω
ポート数		4ch
実効分解能		12bit
LSB		0.1875mV
非直線性誤差		最大 0.1875mV
ゲイン誤差		最大 8.6mV
オフセット誤差	**電圧入力時**	最大 5.1mV
	電流入力時	最大 10.2mV
絶縁仕様		バス絶縁
絶縁耐圧		0.5kV

・ 入出力インターフェース 2(CON22)の入出力仕様

表 3.11 入出力インターフェース 2(CON22)の入出力仕様

接点入力	**入力インピーダンス**	4.7 kΩ
	入力 ON 電流	2.0 mA 以上
	入力 OFF 電流	0.2 mA 以下
	応答時間	1ms 以内
	入力電圧	最大 26.4 V
外部電源制御出力	**定格電圧**	最大 48 V
	定格電流	最大 500 mA
	応答時間	2ms 以内
	出力形式	無極性
絶縁耐圧		2kV

3.4.4.4. 電源回路の構成

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 の電源回路の構成は「図 3.47. 電源回路の構成」のとおりです。

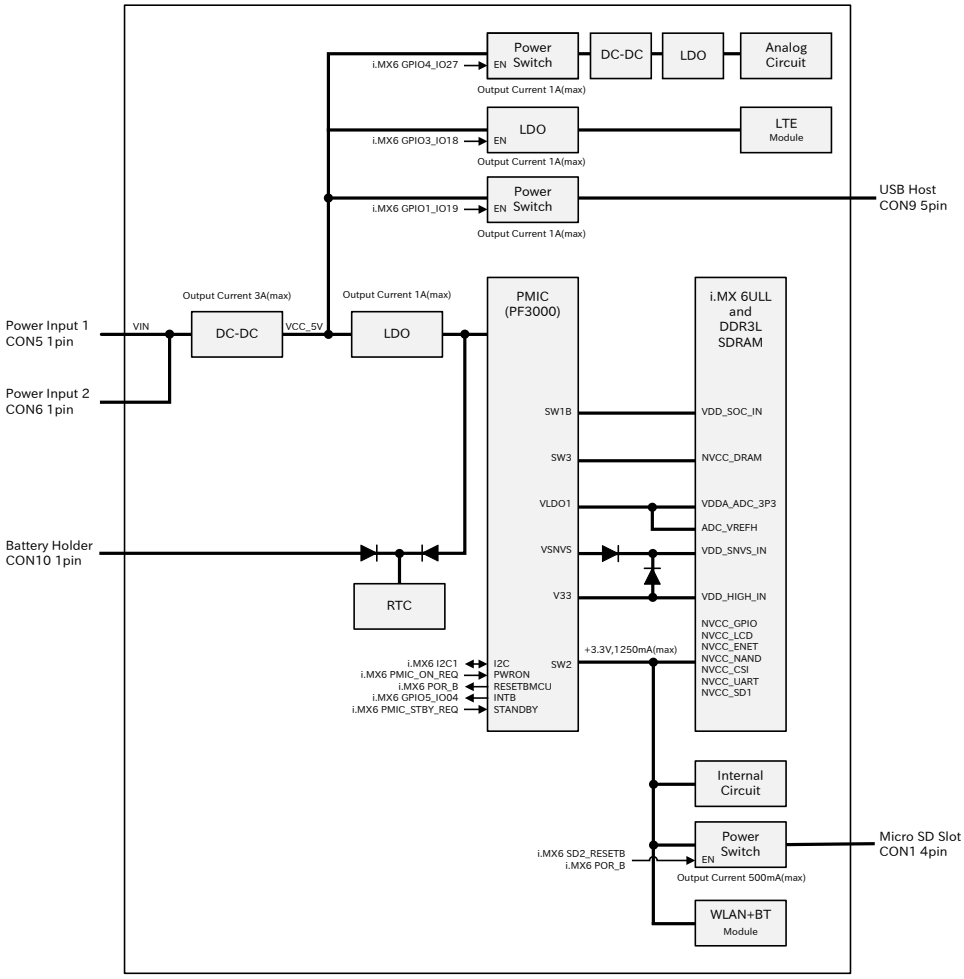


図 3.47 電源回路の構成

電源シーケンスは次のとおりです。

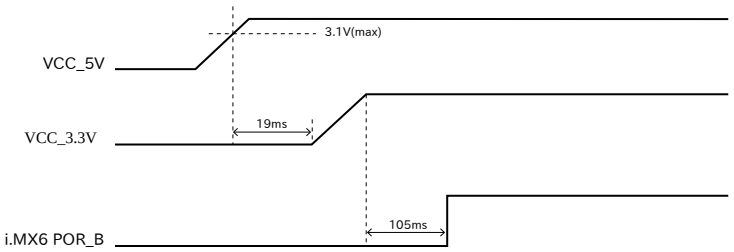


図 3.48 電源シーケンス

入力電圧(VIN)を電源 IC で各電圧に変換し、内部回路および各インターフェースに供給しています。各インターフェースやスイッチング・レギュレータの最大出力電流値を超えないように、外部機器の接続、供給電源の設計を行なってください。

WLAN モデル、LAN モデルは LTE 非搭載のため、「図 3.47. 電源回路の構成」から LTE と直前の LDO を除外した構成となります。

各動作モードにおける電源供給状況は以下の通りです。

表 3.12 各動作モードにおける電源供給状況

動作モード	VCC_5V	VCC_3.3V
電源未接続	OFF	OFF
Shutdown	ON	OFF
Sleep(SMS)	ON	ON
Sleep	ON	ON
Active	ON	ON

3.4.5. reboot コマンドによる再起動時の電源供給について

reboot コマンドで再起動した場合の各電源供給状況は以下の通りです。

表 3.13 reboot コマンドで再起動した場合の各電源供給状況

電源	供給状況
VCC_5V	供給を保持します
VCC_3.3V	供給を保持します

3.4.6. 形状図

3.4.6.1. 筐体形状図

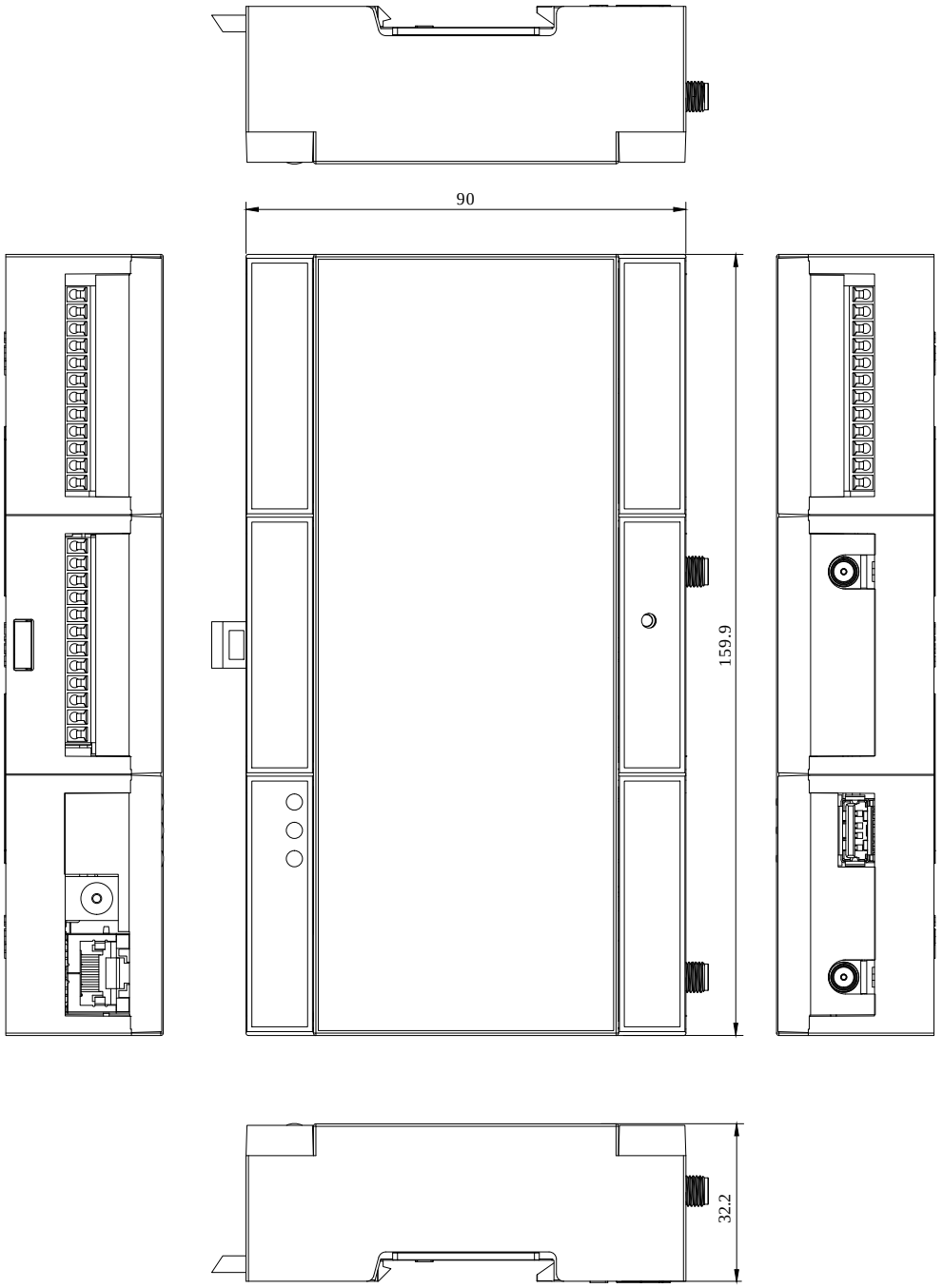


図 3.49 筐体形状

3.4.6.2. 基板形状図

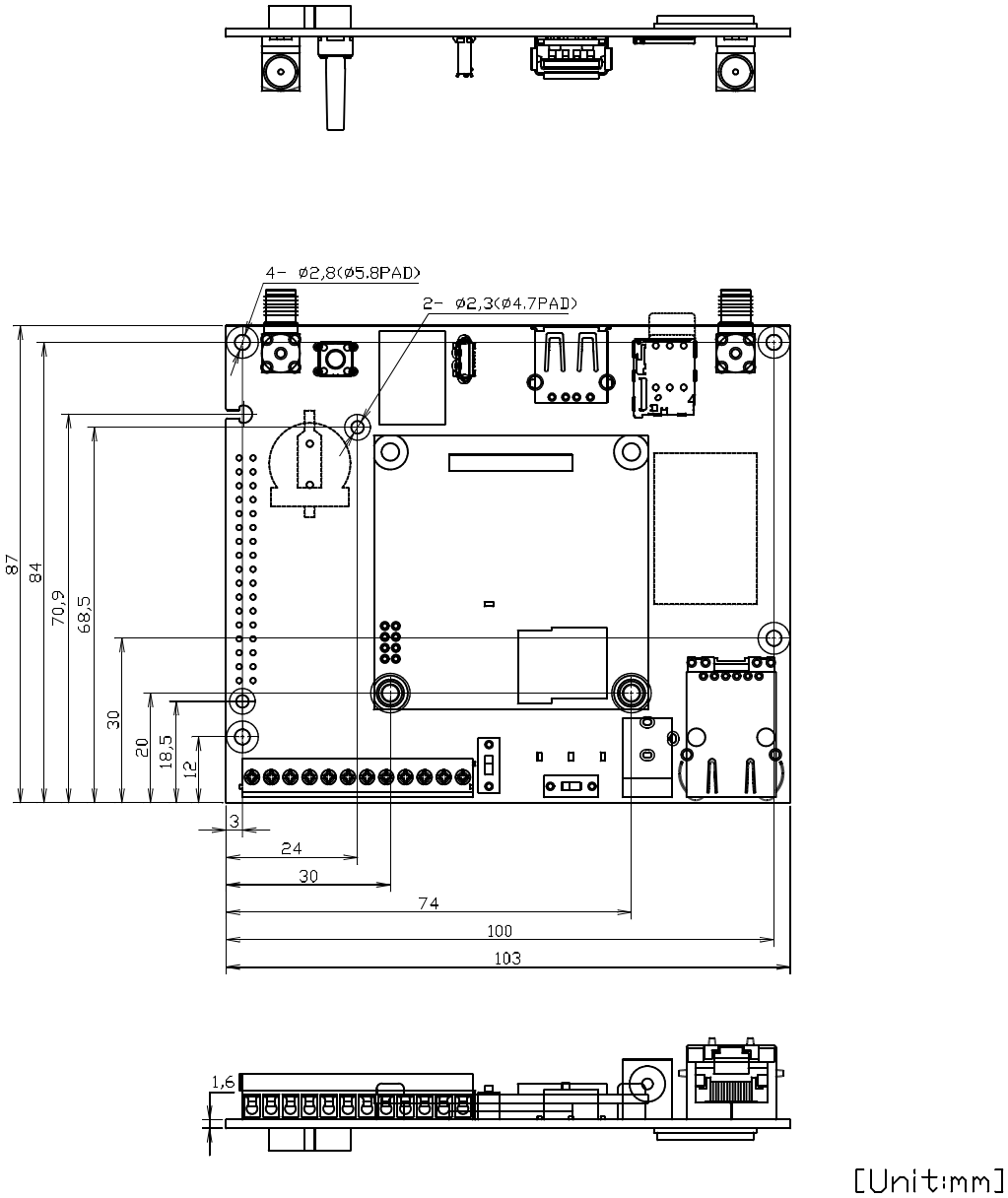


図 3.50 基板形状および固定穴寸法 1

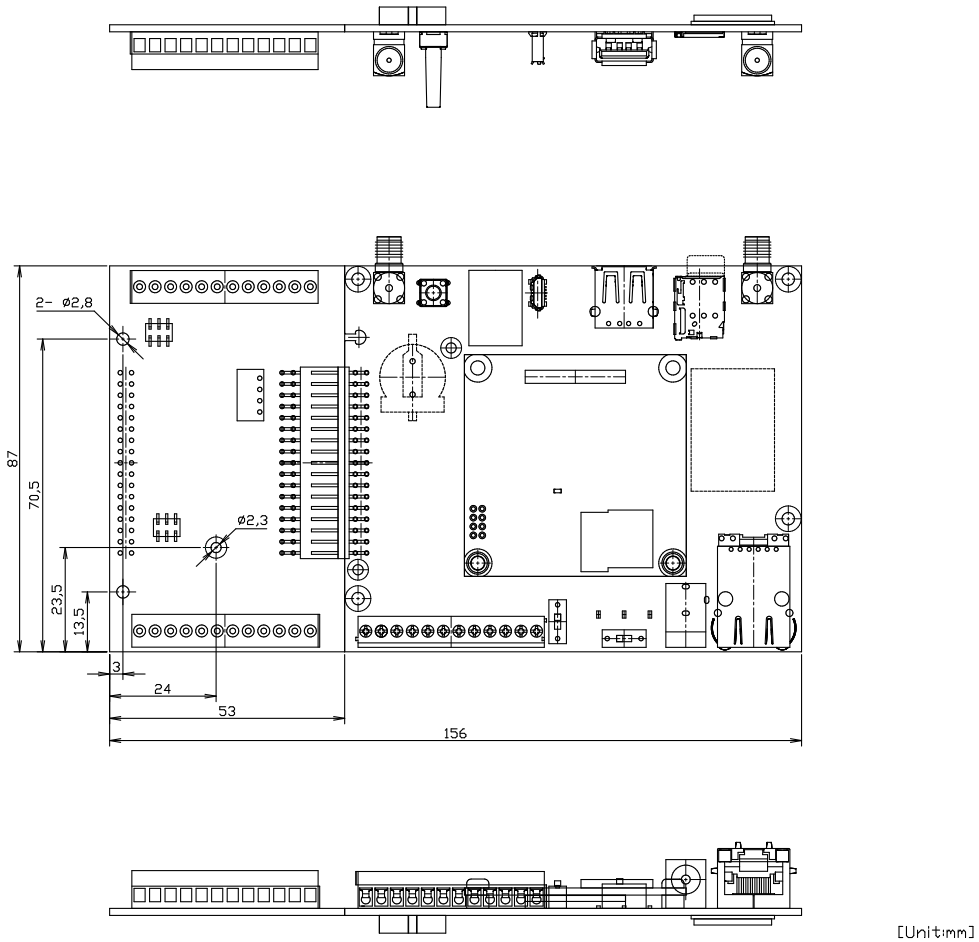


図 3.51 基板形状および固定穴寸法 2

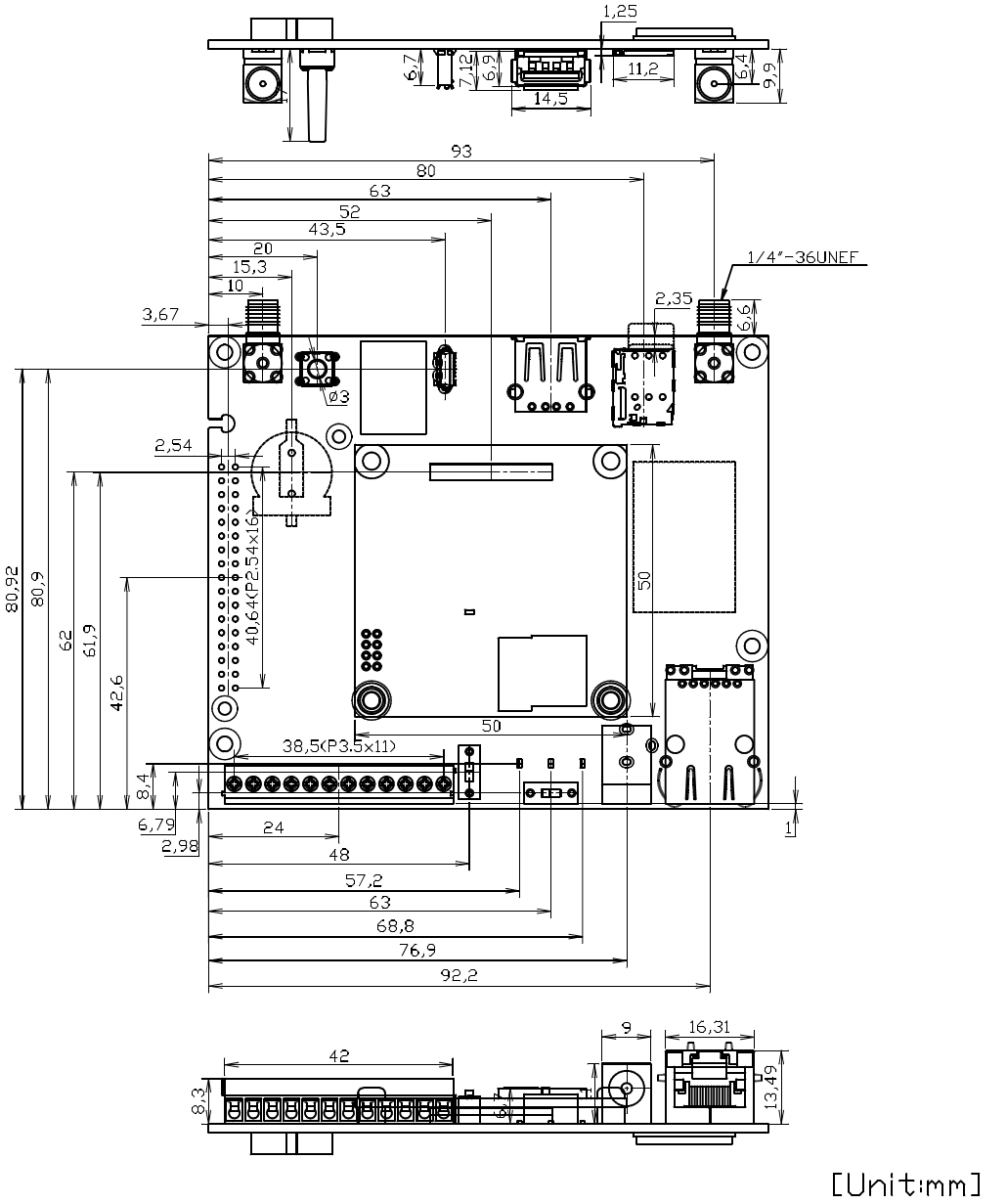


図 3.52 コネクタ中心寸法 1

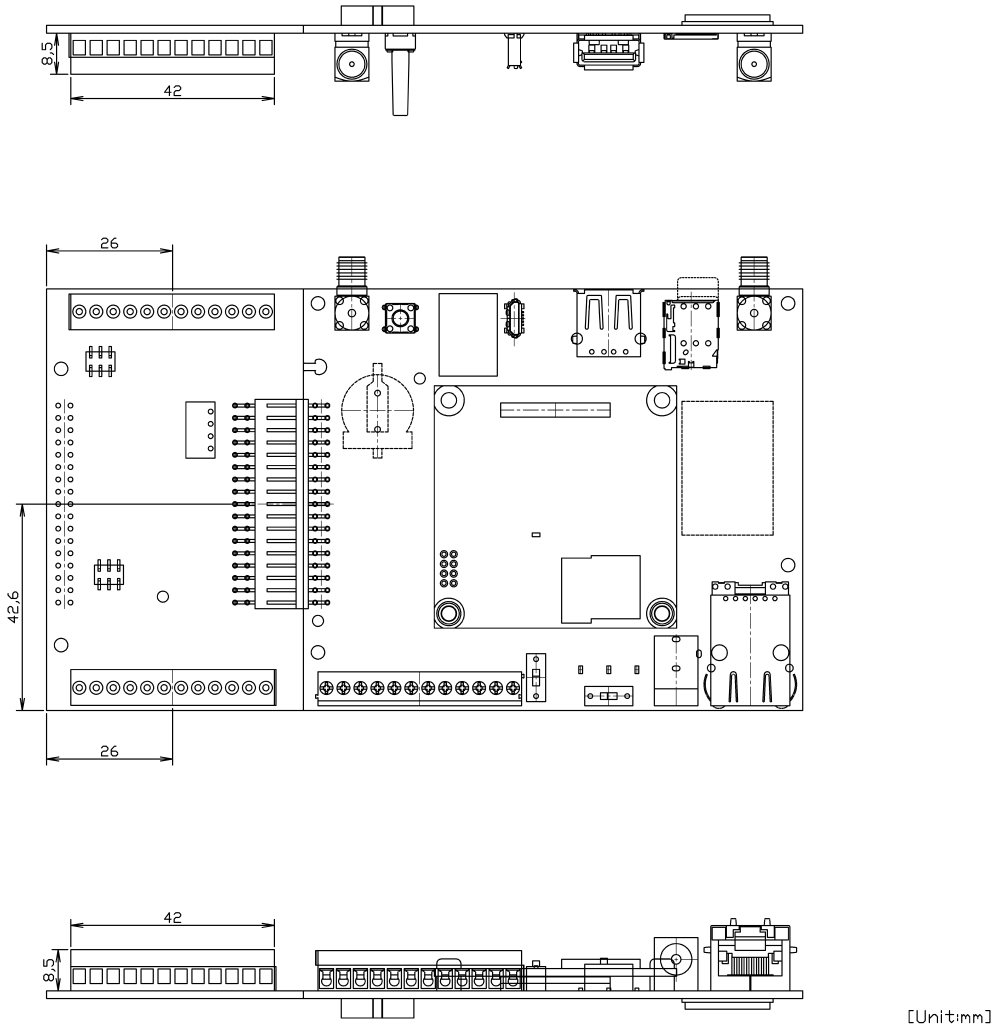


図 3.53 コネクタ中心寸法 2

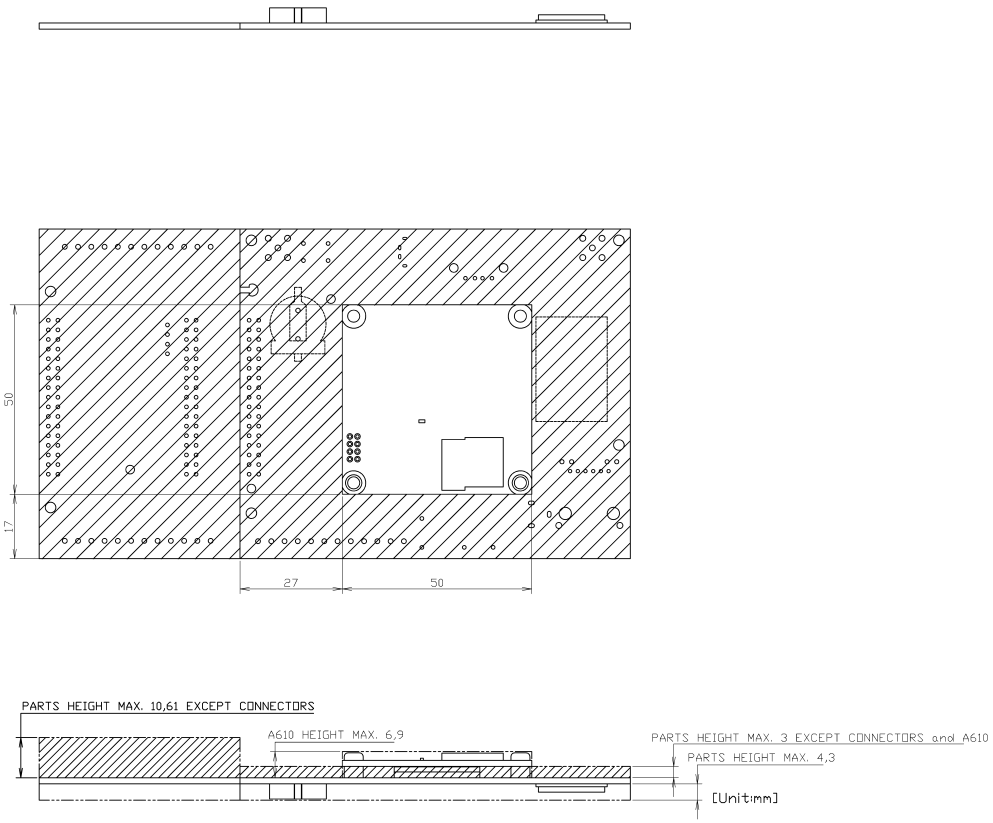


図 3.54 部品高さ

型番により部品の搭載/非搭載が異なります。詳細は納入仕様書をご確認ください。

本製品シリーズの納入仕様書は、アットマークテクノ Armadillo サイト (https://armadillo.atmark-techno.com/resources/documents/armadillo-iot-a6e/spec)からご覧いただけます。(要ログイン)

基板改版や部品変更により、基板上の部品位置、高さは変更になることがあります。ケースや拡張基板を設計する場合、ある程度の余裕をもった寸法での設計をお願いいたします。

DXF 形式の形状図を「アットマークテクノ Armadillo サイト」から「購入者向けの限定公開データ」としてダウンロード可能です。

3.4.6.3. LTE 用外付けアンテナ形状図

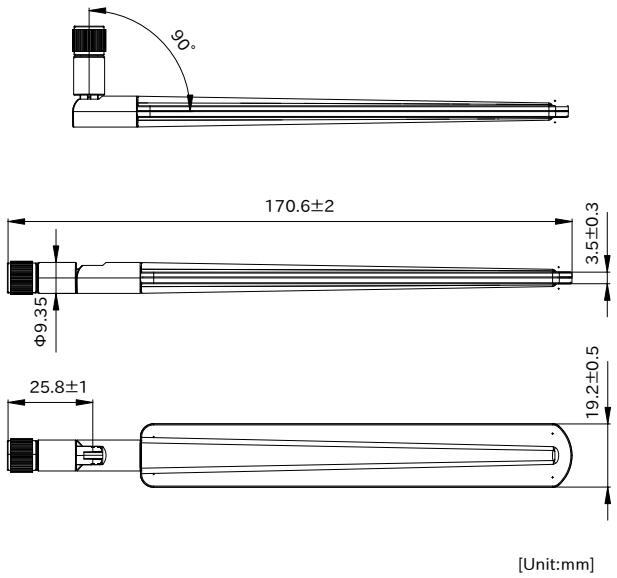


図 3.55 LTE 用外付けアンテナ形状図

3.4.7. オプション品

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 のオプション品については、「6.34. オプション品」 を参照してください。

3.5. 組み立てと分解

本製品はねじを使用しないスナップフィット方式を採用しており、容易に組み立てと分解が可能です。分解する際には手のけがやパーツの破損を防止するためマイナスドライバーなどの工具を使用してください。

組み立てや分解を行う際は以下の動画を参考にしてください。(https://www.youtube.com/watch?v=MIADkKwxZmU)

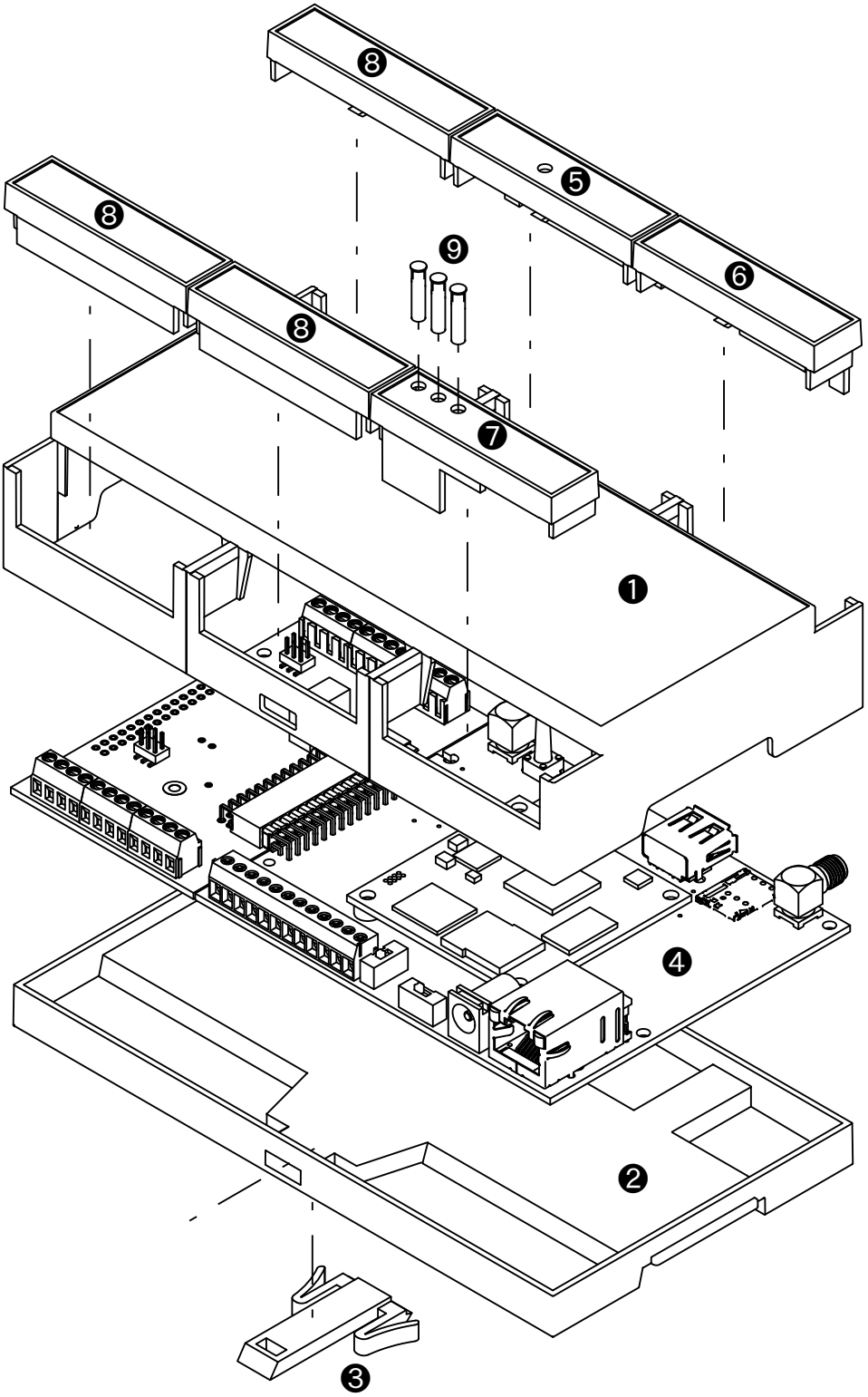


図 3.56 ケースモデル展開図

表 3.14 ケースモデル展開図パーツ一覧

番号	名称	説明
1	ケーストップ	ケース上側のパーツです。 ケースボトムとは 4 か所のツメで固定されます。 ケースを分解する際は、マイナスドライバーを使用してツメを破損させないよう慎重に取り外してください。
2	ケースボトム	ケース下側のパーツです。
3	フック	ケースを DIN レールに固定するためのパーツです。
4	基板	
5	カバーパーツ A	ケース開口部のカバーです。 ケーストップとは 1 か所のツメで固定されます。
6	カバーパーツ B	ケース開口部のカバーです。 ケーストップとは 1 か所のツメで固定されます。
7	カバーパーツ C	ケース開口部のカバーです。 ケーストップとは 1 か所のツメで固定されます。
8	カバーパーツ D	ケース開口部のカバーです。 ケーストップとは 1 か所のツメで固定されます。
9	LED ライトパイプ	カバーパーツ C に装着する LED のライトパイプです。強い衝撃を加えた場合、ライトパイプが外れる場合がありますので、「図 3.56. ケースモデル展開図」を参考にカバーパーツ C の丸穴に差し込んでください。

フックは以下の図を参考に取り付けてください。

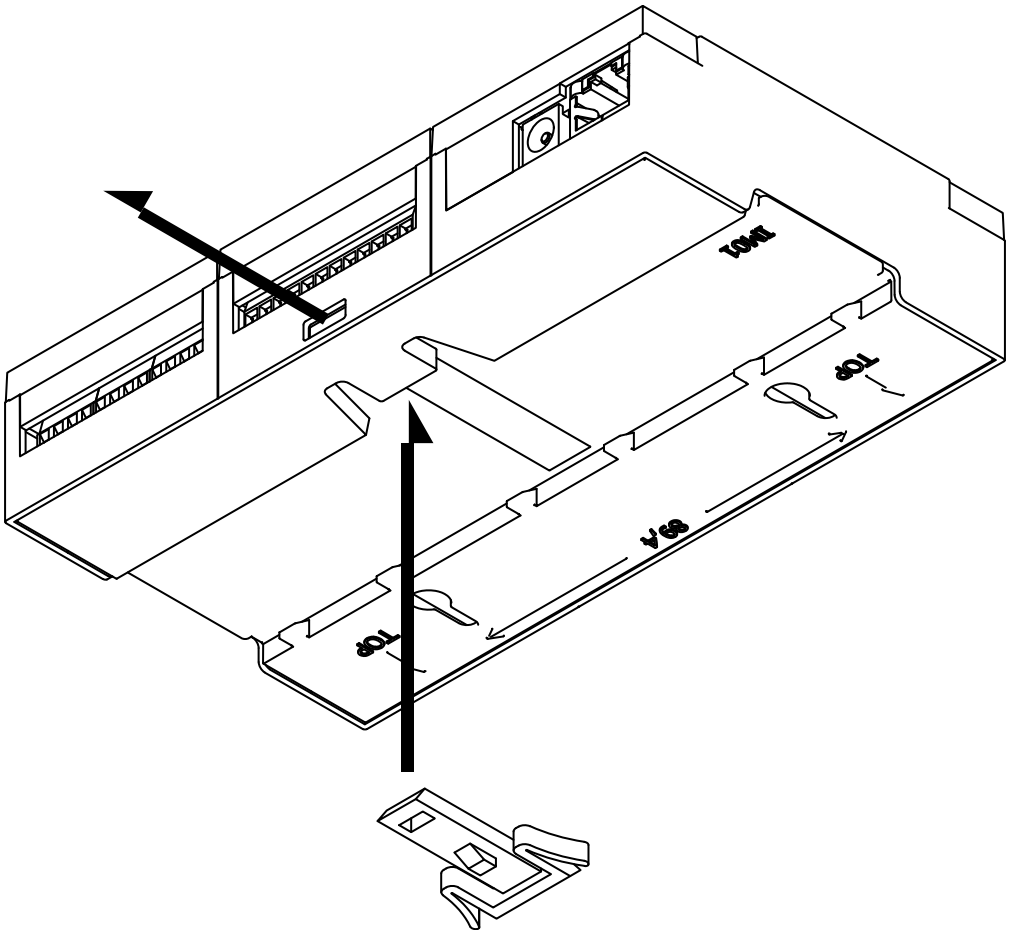


図 3.57 フック取り付け 1

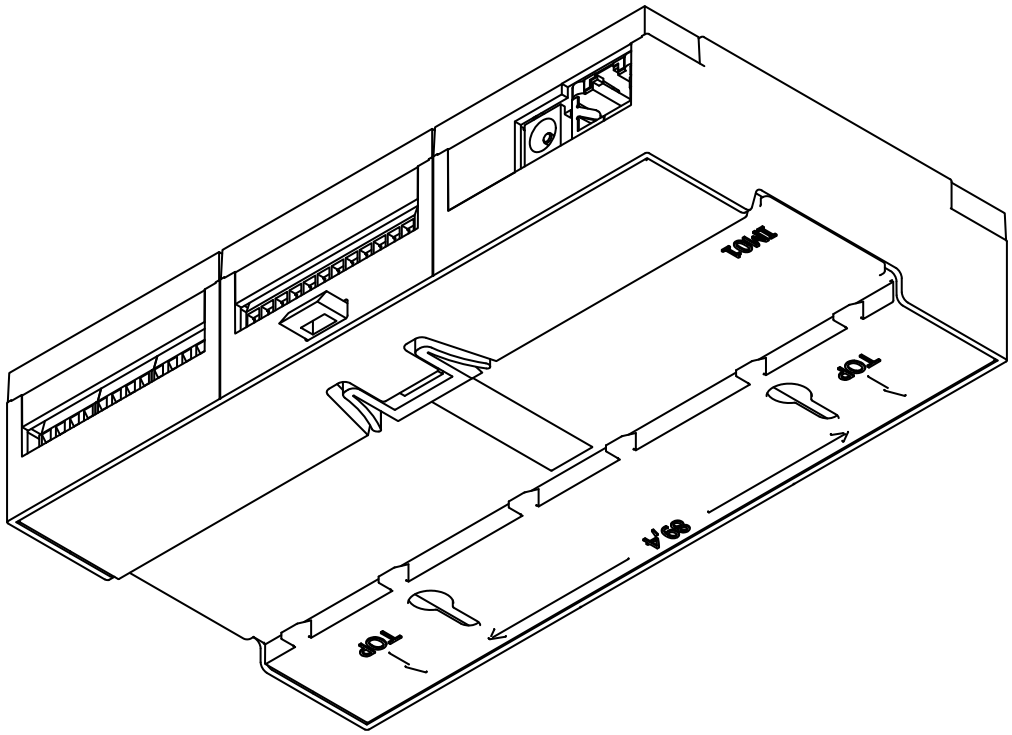


図 3.58 フック取り付け 2

3.5.1. ケースの組み立て手順

> microSD カードの取り付けは、ケースの組み立て前に行う必要があります。取り付け手順については、「3.6.1.2. microSD カードの挿抜方法」を参照してください。

以下の手順に従い、ケースを組み立ててください。

1. 基板をケーストップに入れる
2. ケースボトムをケーストップにはめ込み、基板を固定する
3. フックをケースボトムにはめ込む
4. カバーパーツをケーストップにはめ込む

3.5.2. ケースの分解

> WLAN+BT コンボモジュールを搭載した製品におきましては、ケーストップに貼り付けられている WLAN 基板アンテナのケーブルが製品基板の ANT3 と接続しています。ケースを分解する際に、無理な力をかけるとケーブル部が破損する場合がありますので、慎重に作業してください。

図 3.59 WLAN 基板アンテナの位置

ツメに強い力を加えますと破損する恐れがありますので、十分ご注意ください。

マイナスドライバーなどの工具を用意してください。以下の手順に従い、ケースを分解してください。

1. フックをケースボトムから取り外す
2. ケースボトムを取り外す
3. 基板を取り外す
4. カバーパーツを取り外す

フックはツメで固定されていますので、「図 3.60. フックのツメ」を参考にツメを押しながらフックを引き出してください。

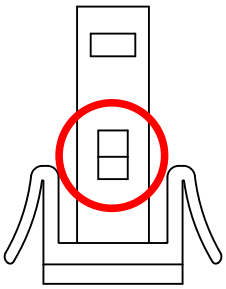


図 3.60 フックのツメ

ケースボトムはツメ 4 か所で固定されています。「図 3.61. ケースボトムのツメ」を参考にマイナスドライバーをケースの隙間に差し込み、順に外してください。

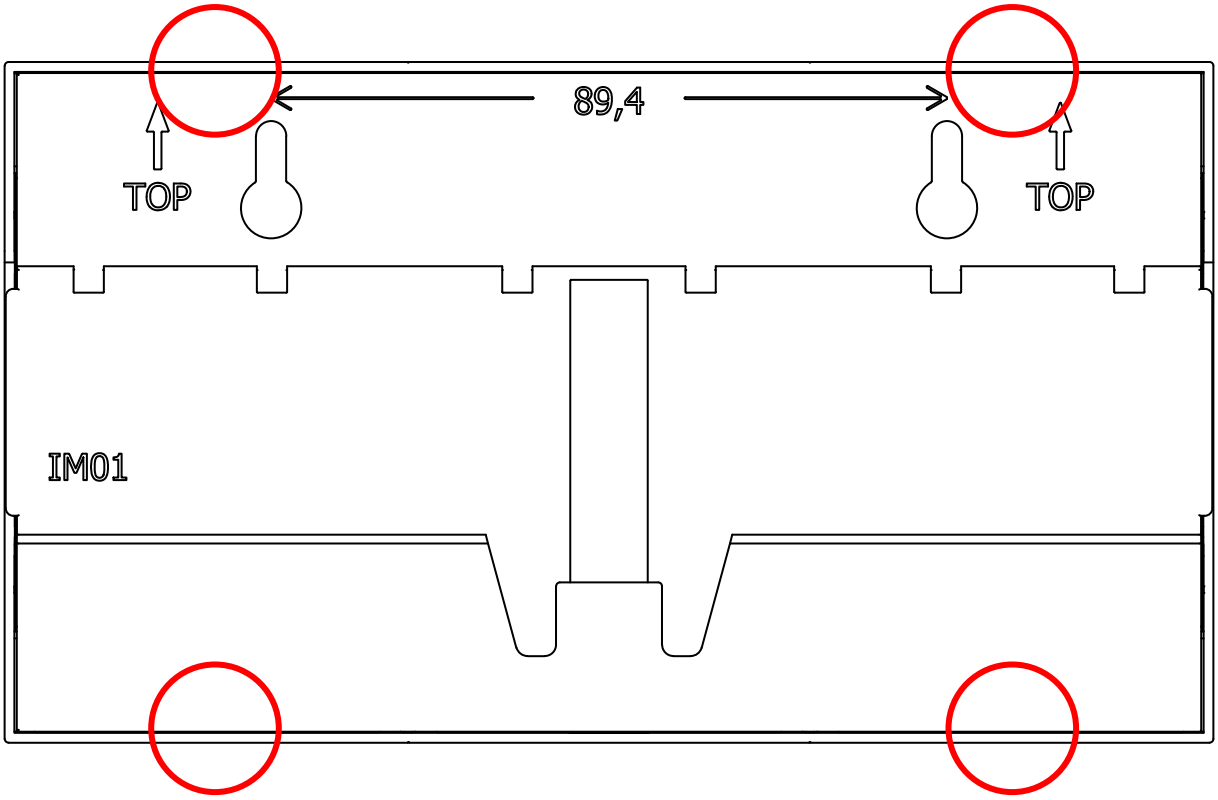


図 3.61 ケースボトムのツメ

Cat.1 モデル, Cat.M1 モデルではアンテナコネクタがケース開口部より飛び出しているため、反対側の LAN コネクタ側から先にケーストップから出すようにしてください。基板を取り外す際、LAN コネクタの突起部がケーストップに当たらないよう、ケースを広げながら基板を取り外すようにしてください。

カバーはツメ 1 か所でケーストップに固定されています。「図 3.62. カバーのツメ」を参考にマイナスドライバーをケースの隙間に差し込み外してください。

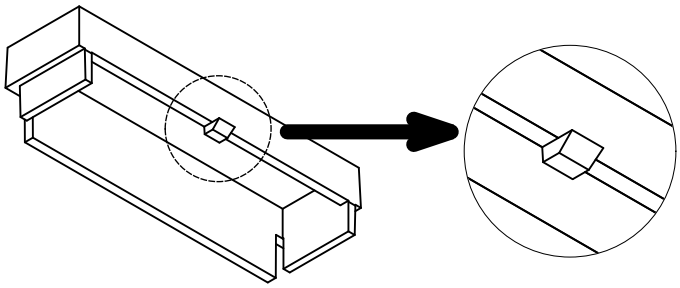


図 3.62 カバーのツメ

3.6. インターフェースの使用方法とデバイスの接続方法

Armadillo を用いた開発に入る前に、開発するシステムに接続する必要のある周辺デバイスをこのタイミングで接続しておきます。

以下では、各デバイスの接続方法と、使用方法について紹介します。「図 3.63. Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 のインターフェース 表面」と「図 3.64. Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 のインターフェース 裏面」に Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 のインターフェースを示します。

型番により部品の搭載/非搭載が異なります。詳細は納入仕様書をご確認ください。

本製品シリーズの納入仕様書は、アットマークテクノ Armadillo サイト (https://armadillo.atmark-techno.com/resources/documents/armadillo-iot-a6e/spec)からご覧いただけます。(要ログイン)

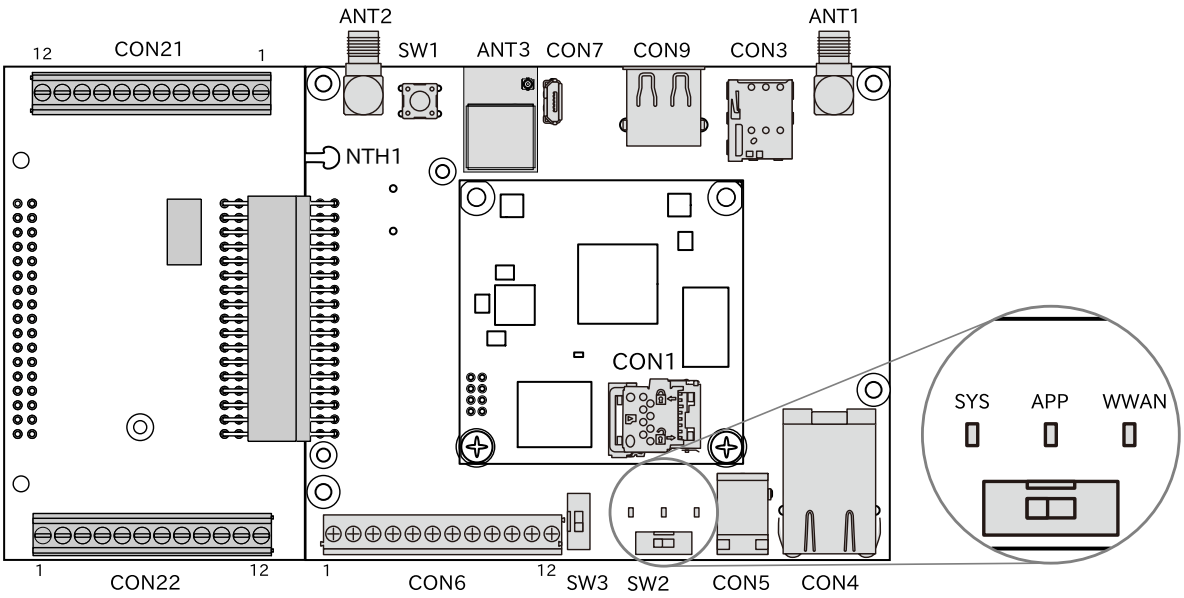


図 3.63 Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 のインターフェース 表面

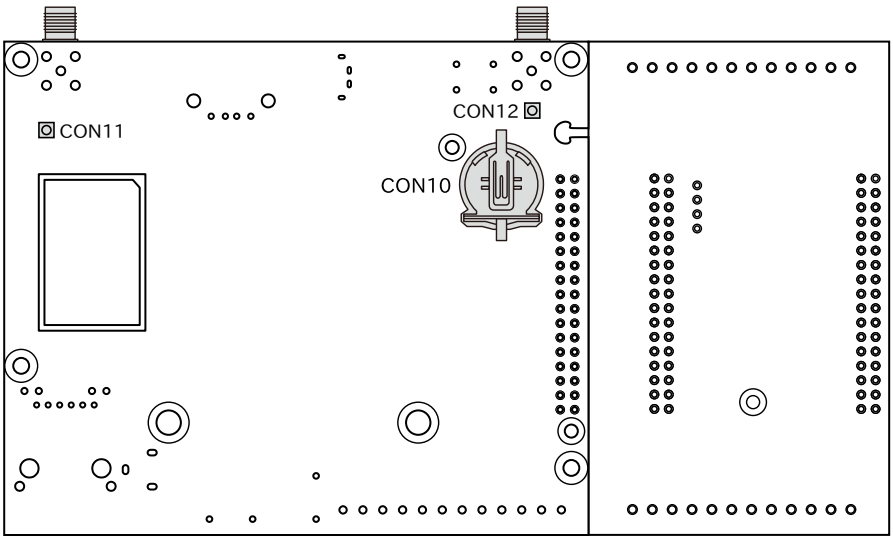


図 3.64 Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 のインターフェース 裏面

表 3.15 Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 インターフェース一覧

部品番号	インターフェース名	型番	メーカー
CON1	SD インターフェース	SDHK-8BNS-K-303-TB(HF)	J.S.T.Mfg.
CON3	nanoSIM インターフェース	SF72S006VBDR2500	Japan Aviation Electronics Industry
CON4	LAN インターフェース	08B0-1X1T-36-F	Bel Fuse Inc.
CON5	電源入力インターフェース	PJ-102AH	CUI
CON6	入出力インターフェース	1-1776275-2	TE Connectivity
CON7	USB コンソールインターフェース	ZX80-B-5P(30)	HIROSE ELECTRIC
CON9	USB インターフェース	SS-52100-001	Bel Fuse Inc.
CON10	RTC バックアップインターフェース	BH-44C-5	Adam Tech
CON11	ANT2 中継コネクタ	U.FL-R-SMT-1(10)	HIROSE ELECTRIC
CON12	ANT2 中継コネクタ	U.FL-R-SMT-1(10)	HIROSE ELECTRIC
CON21	アナログ入力インターフェース	EBWA-12-A	Adam Tech
CON22	入出力インターフェース 2	EBWA-12-A	Adam Tech
ANT1	LTE アンテナインターフェース	S-037-TGG	COSMTEC RESOURCES CO., LTD
ANT2	LTE アンテナインターフェース	S-037-TGG	COSMTEC RESOURCES CO., LTD
ANT3	WLAN/BT アンテナインターフェース	453-00046R	Ezurio
SYS	システム LED	SML-D12M1WT86	ROHM
APP	アプリケーション LED	SML-D12M1WT86	ROHM
WWAN	ワイヤレス WAN LED	SML-D12M1WT86	ROHM
SW1	ユーザースイッチ	SKHHDJA010	ALPS ELECTRIC
SW2	起動デバイス設定スイッチ	DS01-254-S-01BE	CUI
SW3	RS485 終端抵抗設定スイッチ	DS01-254-S-01BE	CUI

3.6.1. SD カードを使用する

microSD/microSDHC/microSDXC カードを使用する際に必要な情報を以下に示します。以降の説明では、共通の操作が可能な場合に、 microSD/microSDHC/microSDXC カードを microSD カードと表記します。

3.6.1.1. ハードウェア仕様

ハイスピード(最大クロック周波数: 49.5MHz)に対応した SD インターフェースです。

信号線は i.MX6ULL の SD ホストコントローラ(uSDHC2)に接続されています。

SD カードに供給される電源は i.MX6ULL の NAND_ALE ピン(GPIO4_IO10)で制御が可能です。High レベル出力で電源が供給され、Low レベル出力で電源が切断されます。

CON1 は活線挿抜に対応していません。microSD カードの挿抜は、電源を切断してから行ってください。

SD コントローラ(uSDHC2)は WLAN+BT コンボモジュールと排他使用となります。
そのため、WLAN 搭載モデルはインストールディスク以外で SD を使用できません。量産用インストールディスクを WLAN 搭載モデルで作成する場合は、「4.4.6. 開発したシステムをインストールディスクにする」 をご覧ください。

機能

- カードタイプ: microSD/microSDHC/microSDXC/microSDIO
- バス幅: 1bit or 4bit
- スピードモード: Default Speed(26MHz), High Speed(52MHz), UHS-I (50MHz)
- カードディテクトサポート

インターフェース仕様

表 3.16 CON1 信号配列

ピン番号	ピン名	I/O	説明
1	DAT2	In/Out	SD データバス(bit2)、i.MX6ULL の NAND_DATA02 ピンに接続
2	CD/DAT3	In/Out	SD データバス(bit3)、i.MX6ULL の NAND_DATA03 ピンに接続
3	CMD	In/Out	SD コマンド/レスポンス、i.MX6ULL の NAND_WE_B ピンに接続
4	VDD	Power	電源(VCC_3.3V)
5	CLK	Out	SD クロック、i.MX6ULL の NAND_RE_B ピンに接続
6	VSS	Power	電源(GND)
7	DAT0	In/Out	SD データバス(bit0)、i.MX6ULL の NAND_DATA00 ピンに接続
8	DAT1	In/Out	SD データバス(bit1)、i.MX6ULL の NAND_DATA01 ピンに接続

3.6.1.2. microSD カードの挿抜方法

1. 上からカバーを軽く押し、約 1.2mm スライドさせて、ロックを解除します。

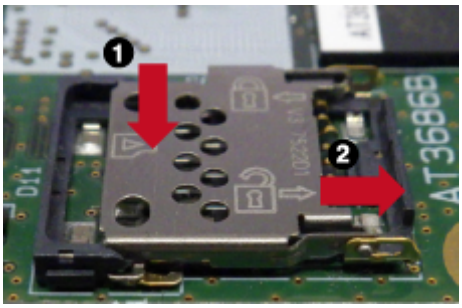


図 3.65 カバーのロックを解除する

2. カバーを開けます。

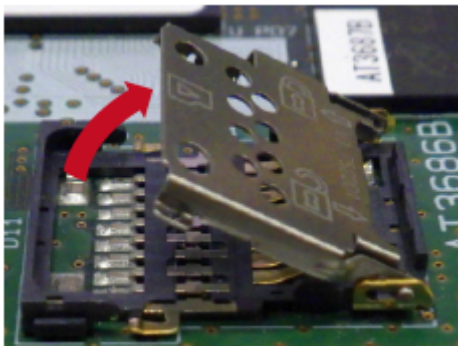


図 3.66 カバーを開ける

カバーは過度な力で回転させたり、回転方向以外の方向へ力を加えると、破損の原因となりますので、ご注意ください。

3. 任意の角度までトレイを開いた状態で、microSD カードを挿抜します。

図 3.67 microSD カードの挿抜

microSD カード挿入方向については、カバーに刻印されているカードマークを目安にしてください。

図 3.68 カードマークの確認

4. カバーを閉めます。

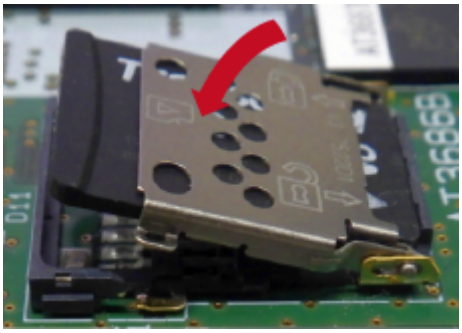


図 3.69 カバーを閉める

5. 上からカバーを軽く押し、約 1.2mm スライドさせて、ロックします。

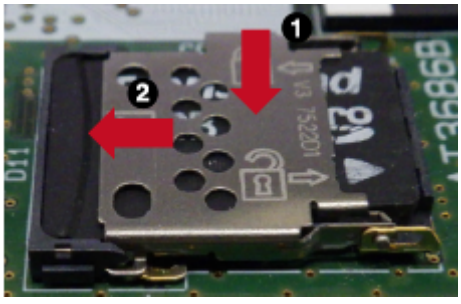


図 3.70 カバーをロックする

microSD カード装着後のカードの抜き取り手順は挿入時と同じです。

3.6.1.3. 使用方法

ここでは、 sd_example という名称の alpine ベースのコンテナを作成し、その中で microSD カードを使用します。必要なコンテナイメージは予め `podman pull` している前提で説明します。

CON1 に microSD カードを挿入してください。

/etc/atmark/containers/sd_example.conf というファイルを以下の内容で作成します。

```
set_image docker.io/alpine
add_hotplugs mmc ❶
add_args --cap-add=SYS_ADMIN ❷
set_command sleep infinity
```

❶ `add_hotplugs` に `mmc` を指定することで、 コンテナ内で microSD カードをホットプラグで認識します

❷ コンテナ内で microSD カードをマウントするための権限を与えます

コンテナを起動し、コンテナの中に入ります。

```
[armadillo]# podman_start sd_example
Starting 'sd_example'
1d93ecff872276834e3c117861f610a9c6716c06eb95623fd56aa6681ae021d4

[armadillo]# podman exec -it sd_example sh
[container]#
```

コンテナ内で microSD カードは、 `/dev/mmcblk1` として認識されますので /mnt にマウントします。

```
[container]# mount /dev/mmcblk1p1 /mnt
```

ストレージの使用方法については、「6.16. コマンドラインからストレージを使用する」もあわせて参照してください。

3.6.2. Ethernet を使用する

3.6.2.1. ハードウェア仕様

CON4 は 10BASE-T/100BASE-TX に対応した LAN インターフェースです。カテゴリ 5 以上の Ethernet ケーブルを接続することができます。AUTO-MDIX 機能を搭載しており、ストレートケーブルまたはクロスケーブルを自動認識して送受信端子を切り替えます。

信号線は Ethernet PHY(LAN8720AI-CP/Microchip Technology) を経由して i.MX6ULL の Ethernet コントローラ(ENET1: 10/100-Mbps Ethernet MAC)に接続されています。

機能

- 通信速度: 100Mbps (100BASE-TX), 10Mbps (10BASE-T)
- 通信モード: Full-Duplex (全二重), Half-Duplex (半二重)
- Auto Negotiation サポート

・キャリア検知サポート

・リンク検出サポート

インターフェース仕様 (CON4)

表 3.17 CON4 信号配列

ピン番号	ピン名	I/O	説明
1	TX+	In/Out	送信データ(+)
2	TX-	In/Out	送信データ(-)
3	RX+	In/Out	受信データ(+)
4	-	-	5 ピンと接続後に 75Ω 終端
5	-	-	4 ピンと接続後に 75Ω 終端
6	RX-	In/Out	受信データ(-)
7	-	-	8 ピンと接続後に 75Ω 終端
8	-	-	7 ピンと接続後に 75Ω 終端

表 3.18 CON4 LAN LED の動作

名称(色)	状態	説明
LAN スピード LED(緑)	消灯	10Mbps で接続されている、もしくは Ethernet ケーブル未接続
	点灯	100Mbps で接続されている
LAN リンクアクティビティ LED(黄)	消灯	リンクが確立されていない
	点灯	リンクが確立されている
	点滅	リンクが確立されており、データを送受信している

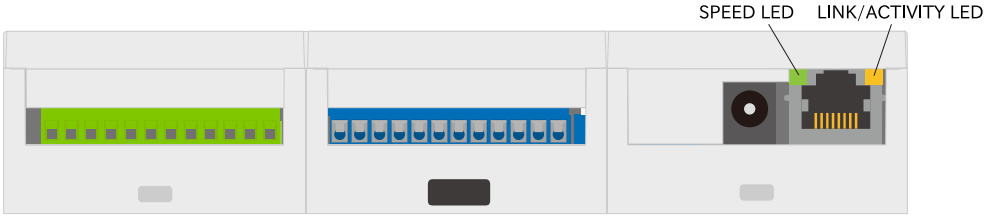


図 3.71 CON4 LAN LED

3.6.2.2. ソフトウェア仕様

ネットワークデバイス
- `eth0`

3.6.2.3. 使用方法

有線 LAN の設定方法は「3.9. ネットワーク設定」を参照ください。

3.6.3. 無線 LAN を使用する

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 の WLAN を搭載しているモデルには、Ezurio 製 Sterling LWB5+ が搭載されています。Sterling LWB5+ の WLAN は「3.6.1.1. ハードウェア仕様」に示す uSDHC2 に接続されています。

3.6.3.1. ハードウェア仕様

機能

- IEEE 802.11a/b/g/n/ac 準拠
- 最大通信速度: 49.5Mbps(理論値)
- 動作モード: インフラストラクチャモード(STA/AP), アドホックモード
- チャンネル(2.4GHz): 1-14
- チャンネル(5GHz): 36-48, 52-64, 100-140

Sterling LWB5+ の最大通信速度は 433.3Mbps(802.11ac, 1x1 SISO, HT80, MCS9, SGI) ですが、「3.6.1.1. ハードウェア仕様」に示す SD インターフェースに接続される為、49.5Mbps に制限されます。

インタフェース仕様 (ANT3)

ANT3(WLAN/BT アンテナインターフェース) は WLAN/BT データ通信時に利用する、アンテナコネクタです。MHF4 端子のアンテナを接続することができます。開発セットおよび量産用では PCB アンテナが接続されています。

RP-SMA 端子のアンテナを接続する場合は、「図 3.72. ANT3 RP-SMA 端子のアンテナ接続例」を参考にケーブルをご用意ください。

図 3.72 ANT3 RP-SMA 端子のアンテナ接続例

3.6.3.2. ソフトウェア仕様

ネットワークデバイス

- `wlan0`

3.6.3.3. 使用方法

無線 LAN の設定方法は「3.9.7. WWAN 設定」を参照ください。

3.6.3.4. 注意事項

Sterling LWB5+ のファームウェアは、ATDE にインストールされている firmware-brcm80211 パッケージに含まれています。ファームウェアは Linux カーネルイメージ内に改変無く配置されます。firmware-ti-connectivity の著作権およびライセンス情報については、ATDE 上で/usr/share/doc/firmware-brcm80211/copyright を参照してください。

3.6.4. BT を使用する

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 には、Ezurio 製 Sterling LWB5+ が搭載されています。Sterling LWB5+ の BT は UART2 に接続されています。

3.6.4.1. ハードウェア仕様

インターフェース仕様 (ANT3)	ANT3(WLAN/BT アンテナインターフェース) に関しては、「3.6.3.1. ハードウェア仕様」を参照ください。

3.6.4.2. ソフトウェア仕様

デバイスファイル	・ hci0

3.6.4.3. 使用方法

コンテナ内から BT 使用するには、コンテナ作成時にホストネットワークを使用するために、NET_ADMIN の権限を渡す必要があります。「図 3.73. Bluetooth を扱うコンテナの作成例」に、alpine イメージから Bluetooth を扱うコンテナを作成する例を示します。

```
[armadillo ~]# vi /etc/atmark/containers/bt_example.conf
set_image docker.io/alpine
set_command sleep infinity
set_network host
add_args --cap-add=NET_ADMIN
[armadillo ~]# podman_start bt_example
Starting 'bt_example'
45fe1eb6b25529f0c84cd4b97ca1aef8451785fc9a87a67d54873c1ed45b70a4
```

図 3.73 Bluetooth を扱うコンテナの作成例

コンテナ内で必要なソフトウェアをインストールして、Bluetooth を起動します。

```
[armadillo ~]# podman exec -it bt_example sh
[container ~]# apk upgrade
[container ~]# apk add bluez
[container ~]# mkdir /run/dbus
[container ~]# dbus-daemon --system
[container ~]# /usr/lib/bluetooth/bluetoothd &
```

図 3.74 Bluetooth を起動する実行例

これにより、bluetoothctl で Bluetooth 機器のスキャンやペアリングなどが行えるようになります。以下に、bluetoothctl コマンドで周辺機器をスキャンしてペアリングを行う例を示します。

```
[container ~]# bluetoothctl
Agent registerd
[..CHG..] Controller XX:XX:XX:XX:XX:XX Pairable: yes
[bluetooth]# power on ❶
Changing power on succeeded
[..CHG..] Controller XX:XX:XX:XX:XX:XX Powered: yes
```

```
[bluetooth]# scan on ❷
Discovery started
[..CHG..] Controller XX:XX:XX:XX:XX:XX Discovering: yes
[..NEW..] Device AA:AA:AA:AA:AA:AA AA-AA-AA-AA-AA-AA
[..NEW..] Device BB:BB:BB:BB:BB:BB BB-BB-BB-BB-BB-BB
[..NEW..] Device CC:CC:CC:CC:CC:CC CC-CC-CC-CC-CC-CC
[..NEW..] Device DD:DD:DD:DD:DD:DD DD-DD-DD-DD-DD-DD
[..NEW..] Device EE:EE:EE:EE:EE:EE EE-EE-EE-EE-EE-EE
[bluetooth]# pair AA:AA:AA:AA:AA:AA ❸
[bluetooth]# exit ❹
[container ~]#
```

図 3.75 bluetoothctl コマンドによるスキャンとペアリングの例

❶ コントローラを起動します。

❷ 周辺機器をスキャンします。

❸ ペアリングしたい機器の MAC アドレスを指定してペアリングします。

❹ exit で bluetoothctl のプロンプトを終了します。

3.6.5. LTE を使用する

3.6.5.1. ハードウェア仕様

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 Cat.1 モデルには、Telit 製 ELS31-J が搭載されています。ELS31-J は、 OTG2 に接続されています。

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 Cat.M1 モデルには、Telit 製 EMS31-J が搭載されています。Cat.M1 モデルは、 Telit LTE module multiplex ドライバを使用し UART4 を ttyMux0、ttyMux1、ttyMux2 に多重化して使用します。

機能	・ LTE 通信 ・ リセットドライバによる ELS31-J/EMS31-J の電源制御
インターフェース仕様 (CON3)	CON3(nanoSIM インターフェース)は LTE データ通信時に利用する、nanoSIM カード用インターフェースです。

表 3.19 CON3 信号配列

ピン番号	ピン名	I/O	説明
C1	SIM_VCC	Power	SIM 電源、LTE モジュールの CCVCC に接続
C2	SIM_RST	Out	SIM リセット、LTE モジュールの CCRST に接続
C3	SIM_CLK	Out	SIM クロック、LTE モジュールの CCCLK に接続
C5	GND	Power	電源(GND)
C6	SIM_VPP	-	未接続
C7	SIM_I/O	In	SIM データ、LTE モジュールの CCIO に接続

nano SIM カードの挿入方法は「図 3.46. Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 の接続例」を参照ください。

インターフェース仕様 (CON11)

CON11(ANT2 中継コネクタ)は LTE モジュール(ELS31-J)と ANT2 を接続するための中継コネクタで、LTE モジュールのアンテナピンと接続されています。出荷時には CON12 に接続された同軸ケーブルが装着されています。

型番が AG627 または AG626 で始まる製品にのみ搭載されています。

インターフェース仕様 (CON12)

CON12(ANT2 中継コネクタ)は LTE モジュール(ELS31-J)と ANT2 を接続するための中継コネクタで、LTE モジュールのアンテナピンと接続されています。出荷時には CON11 に接続された同軸ケーブルが装着されています。

型番が AG627 または AG626 で始まる製品にのみ搭載されています。

インターフェース仕様 (ANT1)

ANT1(LTE アンテナインターフェース)は LTE データ通信時に利用する、アンテナコネクタです。SMA オス端子のアンテナを接続することができます。アンテナコネクタの形状は「図 3.76. ANT1 接続可能なアンテナコネクタ形状」のとおりです。

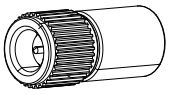


図 3.76 ANT1 接続可能なアンテナコネクタ形状

アンテナコネクタからアンテナまでの経路は 50Ω 同軸ケーブルでの延長が可能です。ただし、ケーブルロスが発生することにご注意ください。同軸ケーブルで延長する場合は、「図 3.77. ANT1 50Ω 同軸ケーブルでの延長例」を参考にケーブルをご用意ください。

図 3.77 ANT1 50Ω 同軸ケーブルでの延長例

Cat.1 モデルで LTE 通信を使用する際はアンテナ 2 本が必須となります。

LTE モジュールメーカーにより、技適認証取得済みのアンテナについて抜粋したリストを Armadillo サイト [https://armadillo.atmark-techno.com/] で公開しています。付属のアンテナ以外をご検討の際に、ご活用ください。

当社にて全てのアンテナの動作を確認したものではありませんので、通信性能の評価については、ユーザー様自身にて実施いただくようお願いいたします。

インターフェース仕様 (ANT2)

ANT2 はカスタマイズが可能なアンテナコネクタです。各製品モデルでの ANT2 の搭載状況と用途、形状は「表 3.20. 各製品モデルでの ANT2 搭載状況と用途」のとおりです。

表 3.20 各製品モデルでの ANT2 搭載状況と用途

型番	搭載状況	用途	形状	接続可能なアンテナコネクタ形状
AG627 または AG626 で始まる型番	搭載	LTE アンテナインターフェース	SMA オス端子	「図 3.76. ANT1 接続可能なアンテナコネクタ形状」参照
上記以外の型番	非搭載 [a]	-	-	-

[a] ANT2 を搭載し、アンテナインターフェースとして使用できるカスタマイズ品を製造することが可能です。詳細につきましてはアットマークテクノ営業部または各販売代理店へお問い合わせください。

Cat.1 モデルでは、アンテナコネクタからアンテナまでの経路は 50Ω 同軸ケーブルでの延長が可能です。ただし、ケーブルロスが発生することにご注意ください。同軸ケーブルで延長する場合は、下図を参考にケーブルをご用意ください。

図 3.78 ANT2 50Ω 同軸ケーブルでの延長例(LTE アンテナインターフェース)

Cat.1 モデル以外の製品で ANT2 は非搭載となっていますが、ANT2 を搭載し各種アンテナインターフェースとして使用ができるカスタマイズ品を製造することが可能です。

詳細につきましてはアットマークテクノ営業部または各販売代理店へお問い合わせください。

ANT2 を WLAN/BT アンテナにカスタマイズする場合の例を「図 3.79. ANT2 カスタマイズ例：同軸ケーブル接続図」「図 3.80. ANT2 カスタマイズ例：WLAN/BT アンテナインターフェース」に示します。

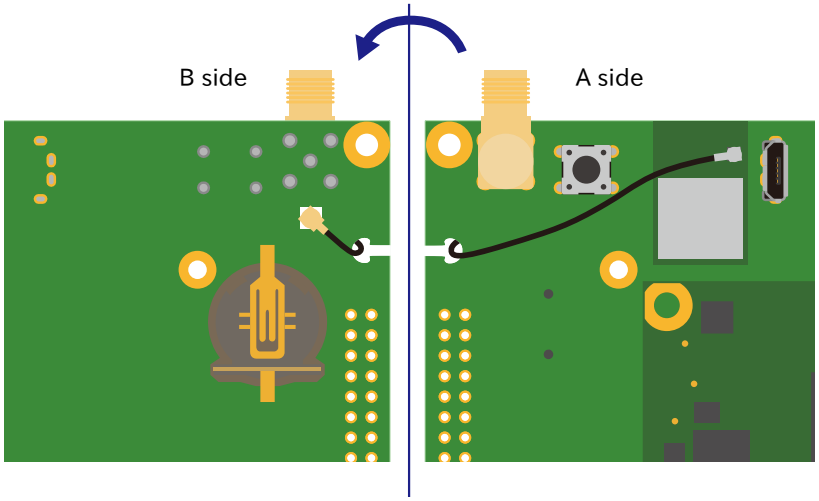


図 3.79 ANT2 カスタマイズ例：同軸ケーブル接続図

図 3.80 ANT2 カスタマイズ例：WLAN/BT アンテナインターフェース

LTE モジュールメーカーにより、技適認証取得済みのアンテナについて抜粋したリストを Armadillo サイト [https://armadillo.atmark-techno.com/] で公開しています。付属のアンテナ以外をご検討の際に、ご活用ください。

当社にて全てのアンテナの動作を確認したものではありませんので、通信性能の評価については、ユーザー様自身にて実施いただくようお願いいたします。

3.6.5.2. ソフトウェア仕様(Cat.1 モデル)

デバイスファイル
- /dev/ttyACM0
  - ModemManager が /dev/ttyCommModem のシンボリックリンクを作成し ATコマンド用ポートとして使用します。
- /dev/ttymxc3

ネットワークデバイス
- usb0

ttyACM0 は、他の USB デバイスを接続している場合、番号が変わる可能性があります。

3.6.5.3. ソフトウェア仕様(Cat.M1 モデル)

デバイスファイル
- /dev/ttyMux0
  - ModemManager が /dev/ttyCommModem のシンボリックリンクを作成し ATコマンド用ポートとして使用します。
- /dev/ttyMux1
  - ppp のポートとして使用します。
- /dev/ttyMux2
  - ModemManager 以外のアプリケーションから AT コマンドを入力するのに使用できます。
- /dev/ttymxc3
  - Telit LTE module multiplex ドライバが使用します。

ネットワークデバイス
- ppp0

3.6.5.4. 使用方法

LTE モデム Telit 製 ELS31-J/EMS31-J に対して、以下の制御が可能です。

LTE モデムは、Armadillo 起動時に自動的に電源が投入され、 Armadillo が終了する際には自動的に電源が切られます。

また、「6.15.5.12. LTE 再接続サービス」 でも、通信状態に応じて LTE モデムのリセットなどを実施しますので処理が重複しないように、下記制御を実施する際には、「図 6.148. LTE 再接続サービスを停止する」の手順を参考に再接続サービスを停止してから実施してください。

```
[armadillo:~#] wwan-force-restart
```

図 3.81 LTE モデムをリセットまたは LTE モデムの電源を入れる

```
[armadillo:~#] wwan-poweroff
```

図 3.82 LTE モデムの電源を切る

ネットワークの設定方法については「3.9. ネットワーク設定」を参照してください。

LTE 再接続サービスの設定、Cat.M1 モデル省電力設定、Cat.1 モデルファイアーウォール設定に関しては「6.15.5. LTE (Cat.1/Cat.M1 モデル)」を参照してください。

3.6.6. USB デバイスを使用する

3.6.6.1. ハードウェア仕様

USB2.0 に対応した USB インターフェースです。

信号線は i.MX6ULL の USB コントローラ(USB OTG1)に接続されています。

USB デバイスに供給される電源(USB_OTG1_VBUS)は i.MX6ULL の UART1_RTS_B ピン(GPIO1_IO19)で制御しており、High レベル出力で電源が供給され、Low レベル出力で電源が切断されます。

機能

- Universal Serial Bus Specification Revision 2.0 準拠
- Enhanced Host Controller Interface (EHCI)準拠
- 転送レート: USB2.0 High-Speed (480Mbps), Full-Speed (12Mbps), Low-Speed (1.5Mbps)

インターフェース仕様

表 3.21 CON9 信号配列

ピン番号	ピン名	I/O	説明
1	USB1_VBUS	Power	電源(USB_OTG1_VBUS)、i.MX6ULL の USB_OTG1_VBUS ピンに接続
2	USB1_DN	In/Out	USB1 のマイナス側信号、i.MX6ULL の USB_OTG1_DN ピンに接続
3	USB1_DP	In/Out	USB1 のプラス側信号、i.MX6ULL の USB_OTG1_DP ピンに接続
4	GND	Power	電源(GND)

3.6.6.2. ソフトウェア仕様

デバイスファイル

- メモリデバイスの場合は、デバイスを認識した順番で/dev/sdN (N は'a'からの連番)となります。
- I/O デバイスの場合は、ファンクションに応じたデバイスファイルとなります。

3.6.6.3. 使用方法

コンテナ内で動作するアプリケーションから USB 接続のデバイスを扱うための方法について示します。

・USB シリアルデバイスを扱う

USB シリアルデバイスをコンテナ内から扱う場合には、Podman のイメージからコンテナを作成する際に add_hotplugs に ttyUSB を設定する必要があります。この設定により、コンテナ起動後に USB シリアルデバイスを接続した場合でも正しく認識されます。以下は、alpine イメージからコンテナを作成する例です。

```
[armadillo ~]# vi /etc/atmark/containers/usb_example.conf
set_image docker.io/alpine
set_command sleep infinity
add_hotplugs ttyUSB
[armadillo ~]# podman_start usb_example
Starting 'usb_example'
34cb0e60d6274ac1df87aed58a461bcf56d0c117c4d377af130605ea399e0950
```

図 3.83 USB シリアルデバイスを扱うためのコンテナ作成例

コンテナ内に入り、setserial コマンドを使って現在の設定を確認することができます。

```
[armadillo ~]# podman exec -it usb_example sh
[container ~]# setserial -a /dev/serial/by-id/usb-067b_2303-if00-port0
/dev/serial/by-id/usb-067b_2303-if00-port0, Line 4, UART: 16654, Port: 0x0000, IRQ: 0
        Baud_base: 460800, close_delay: 0, divisor: 0
        closing_wait: infinite
        Flags: spd_normal
```

図 3.84 setserial コマンドによる USB シリアルデバイス設定の確認例

コンテナ内からのデバイスの指定には /dev/ttyUSBN を使用することもできますが、デバイスを接続するタイミングによっては N の値が変わる可能性があります。このため上記の例のように /dev/serial/by-id/ 下にあるファイルを指定することで確実に目的のデバイスを使用することができます。

・USB カメラを扱う

USB カメラをコンテナ内から扱う場合には、Podman のイメージからコンテナを作成する際に add_hotplugs に video4linux を設定する必要があります。この設定により、コンテナ起動後に USB カメラを接続した場合でも正しく認識されます。以下は、alpine イメージからコンテナを作成する例です。

```
[armadillo ~]# vi /etc/atmark/containers/usbcam_example.conf
set_image docker.io/alpine
set_command sleep infinity
add_hotplugs video4linux
[armadillo ~]# podman_start usbcam_example
Starting 'usbcam_example'
ffe06090b45826cc0b1c7710e9e850ba9521d36b70de4288d0dfe1fe91a35632
[armadillo ~]# podman exec -it usbcam_example sh
[container ~]# ls /dev/v4l/by-id/usb-046d_HD_Pro_Webcam_C920_78DA8CAF-video-index0
/dev/v4l/by-id/usb-046d_HD_Pro_Webcam_C920_78DA8CAF-video-index0
```

図 3.85 USB カメラを扱うためのコンテナ作成例

GStreamer などのマルチメディアフレームワークと組み合わせることで、USB カメラからの映像のキャプチャが可能となります。

コンテナ内からのデバイスの指定には /dev/videoN を使用することもできますが、デバイスを接続するタイミングによっては N の値が変わる可能性があります。このため上記の例のように /dev/v4l/by-id/ 下にあるファイルを指定することで確実に目的のデバイスを使用することができます。

- USB メモリを扱う

  ここでは、USB メモリを扱う方法について 2 つの例を示します。

  - ホスト OS 側でマウントした USB メモリをコンテナから扱う

    あらかじめホスト OS 側でマウントしてある USB メモリをコンテナから扱う場合には、Podman のイメージからコンテナを作成する際にホスト OS 側で USB メモリをマウントしてるディレクトリを渡す必要があります。

```
[armadillo ~]# mount -t vfat /dev/sda1 /mnt
[armadillo ~]# echo test >> /mnt/sample.txt
[armadillo ~]# ls /mnt
sample.txt
```

図 3.86 USB メモリをホスト OS 側でマウントする例

上記の例では、USB メモリを /mnt にマウントしました。以下は、 /mnt を渡して alpine イメージからコンテナを作成する例です。

```
[armadillo ~]# vi /etc/atmark/containers/usbmem_example.conf
set_image docker.io/alpine
set_command sleep infinity
add_volumes /mnt
[armadillo ~]# podman_start usbmem_example
Starting 'usbmem_example'
ef77d4bfd5b04f3b8b5ddcb5bfac321304fa64219a4b88c3130e45e5a14e1b3e
```

図 3.87 ホスト OS 側でマウント済みの USB メモリを扱うためのコンテナ作成例

ホスト OS 側の /mnt ディレクトリをコンテナ内の /mnt にマウントしています。これにより、コンテナ内からも /mnt ディレクトリを通して USB メモリを扱うことができます。

```
[armadillo ~]# podman exec -it usbmem_example sh
[container ~]# ls /mnt
sample.txt
[container ~]# cat /mnt/sample.txt
test
```

図 3.88 USB メモリに保存されているデータの確認例

  - USB メモリをコンテナ内からマウントする

    USB メモリをコンテナ内からマウントして扱う場合には、Podman のイメージからコンテナを作成する際に add_hotplugs に sd を設定する必要があります。この設定により、コンテナ起動後

に USB メモリを接続した場合でも正しく認識されます。加えて、コンテナ内からマウントするためには適切な権限も設定する必要があります。以下は、 alpine イメージからコンテナを作成する例です。権限として SYS_ADMIN を渡しています。

```
[armadillo ~]# vi /etc/atmark/containers/usbmem_example.conf
set_image docker.io/alpine
set_command sleep infinity
add_args --cap-add=SYS_ADMIN
add_hotplugs sd
[armadillo ~]# podman_start usbmem_example
Starting 'usbmem_example'
387a2256530e9b35b5361ca681a99fba8f46d78b6a6cb8ecd60096246b9198a8
```

図 3.89 USB メモリをマウントするためのコンテナ作成例

コンテナ内に入り、mount コマンドで USB メモリを /mnt にマウントし、保存されているデータを確認することができます。

```
[armadillo ~]# podman exec -it usbmem_example sh
[container ~]# mount /dev/disk/by-label/[MYUSBMEMORY] /mnt ❶
[container ~]# ls /mnt
sample.txt
[container ~]# cat /mnt/sample.txt
test
```

図 3.90 コンテナ内から USB メモリをマウントする例

❶ [MYUSBMEMORY] の部分は USB メモリに設定しているラベルに置き換えてください。

コンテナ内からマウントするデバイスの指定には /dev/sdN を使用することもできますが、他にもストレージデバイスを接続している場合などには N の値が変わることがあります。このため、USB メモリにラベルを設定している場合は、上記の例のように /dev/disk/by-label/ 下にあるラベルと同名のファイルを指定することで確実に目的のデバイスを使用することができます。

3.6.7. 接点入力を使用する

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 は、10 ポートの接点入力が使用できます。

3.6.7.1. ハードウェア仕様(DI)

接点入力部はフォトカプラによる絶縁入力(電流シンク出力タイプに接続可能)となっています。入力部を駆動するために電源は、外部から供給する必要があります。

機能

- 接点入力 x 10

インターフェース仕様(CON6:接点入力)

表 3.22 CON6 信号配列(接点入力関連)

ピン番号	ピン名	I/O	説明
3	COM	In	接点入力プラスコモン
4	DI1	In	接点入力 1

ピン番号	ピン名	I/O	説明
5	DI2	In	接点入力 2

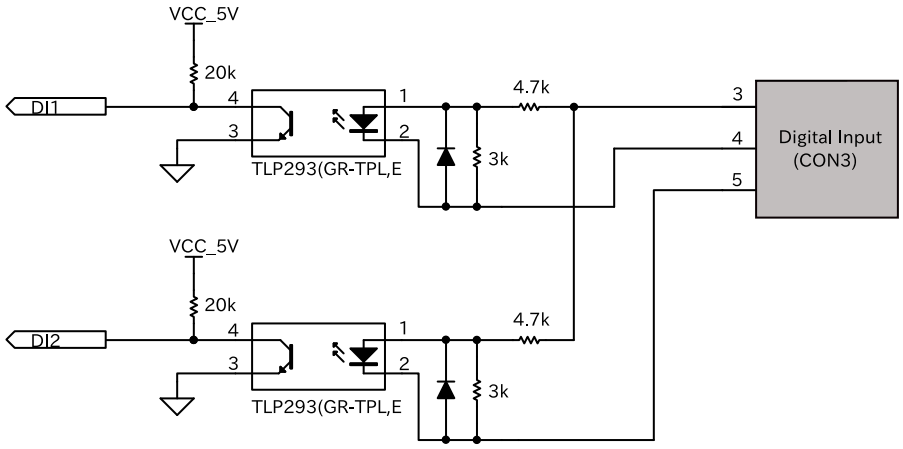


図 3.91 CON6 接点入力周辺回路

インターフェース仕様(CON22: 接点入力)

表 3.23 CON22 信号配列(接点入力関連)

ピン番号	ピン名	I/O	説明
1	DI3	In	接点入力 3
2	DI4	In	接点入力 4
3	DI5	In	接点入力 5
4	DI6	In	接点入力 6
5	DI7	In	接点入力 7
6	DI8	In	接点入力 8
7	DI9	In	接点入力 9
8	DI10	In	接点入力 10
9	COM	In	接点入力プラスコモン

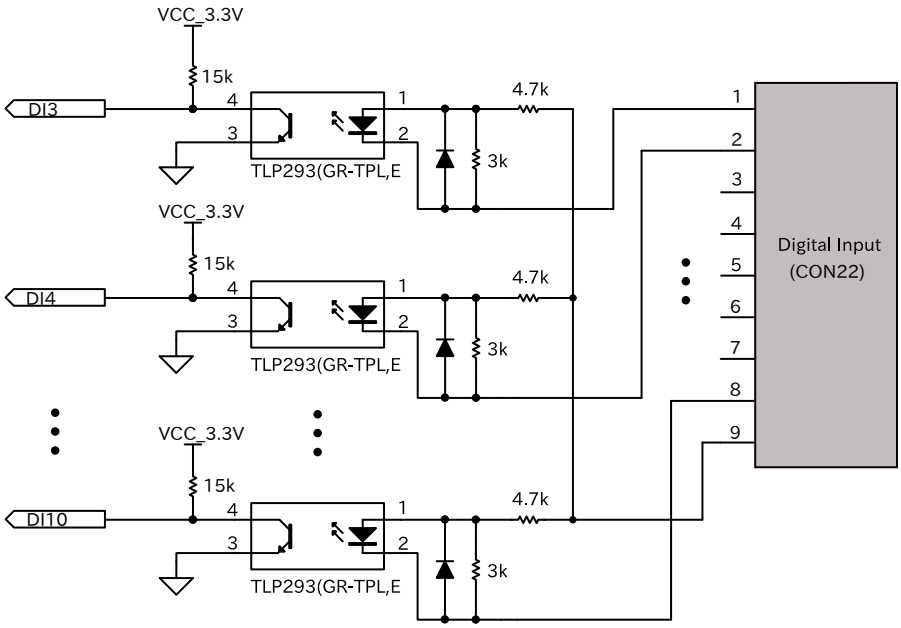


図 3.92 CON22 接点入力周辺回路

インターフェース仕様(接点入力共通)

表 3.24 接続可能な電線(DI)

規格	UL	IEC
電線範囲	26～18 AWG	0.12～0.9mm^2
被覆剥き長さ	5～6mm	
使用可能フェルール端子	型番：MFL25-5BE メーカー：ミスミ	
推奨ねじ締めトルク	0.28Nm	

「3.7. +Di8+Ai4 拡張基板のカスケード接続」で+Di8+Ai4 拡張基板をカスケード接続していた場合、接点入力の仕様は「表 3.23. CON22 信号配列(接点入力関連)」と同様となります。

電線の先端に予備半田しないでください。正しい接続ができなくなります。

端子台に電線を接続する際、端子台に過度な力を加えないでください。端子台が破損する恐れがあります。

3.6.7.2. ソフトウェア仕様

入出力インターフェース(CON6)のピン 4、ピン 5 および入出力インターフェース 2(CON22) のピン 1 から 8 を接点入力として使用できます。

ソフトウェアからは GPIO として制御可能であり、対応する GPIO 番号を次に示します。

表 3.25 接点入力に対応する CON6 ピン番号

ピン番号	ピン名	GPIO チップ	GPIO 番号
4	DI1	gpiochip5	0
5	DI2	gpiochip5	1

表 3.26 接点入力に対応する CON22 ピン番号

ピン番号	ピン名	GPIO チップ [a]	GPIO 番号
1	DI3	gpiochip6	0
2	DI4	gpiochip6	1
3	DI5	gpiochip6	2
4	DI6	gpiochip6	3
5	DI7	gpiochip6	4
6	DI8	gpiochip6	5
7	DI9	gpiochip6	6
8	DI10	gpiochip6	7

[a] 「3.7. +Di8+Ai4 拡張基板のカスケード接続」で+Di8+Ai4 拡張基板をカスケード接続していた場合、それぞれの接点入力の GPIO チップは gpiochip7、gpiochip8、gpiochip9 となります

接点入力に何も接続していない(開放状態)場合、取得できる入力レベルは "1" (HIGH レベル)となります。

DI1/DI2 は、デフォルトの状態ではゲートウェイコンテナが使用しています。そのため、入力レベルを確認するには「6.9.8. コンテナの終了」の手順でゲートウェイコンテナを終了させる必要があります。

DI3 から DI10 は、デフォルトの状態ではゲートウェイコンテナは使用していない状態となります。ゲートウェイコンテナで DI3 から DI10 を使用する場合、ゲートウェイコンテナが該当する GPIO を専有するため Armadillo Base OS 上での制御はできなくなります。

3.6.7.3. 使用方法

- コンテナで使用する

  コンテナ内で動作するアプリケーションから 接点入力(GPIO) を扱うためには、Podman のイメージからコンテナを作成する際にホスト OS 側の /dev/gpiochip**N** を渡すと、GPIO**N+1** を操作することができます。

  ここでは gpiochip5 を渡した場合の例を記載します。

```
[armadillo ~]# vi /etc/atmark/containers/di_example.conf
set_image docker.io/alpine
set_command sleep infinity
add_devices /dev/gpiochip5
[armadillo ~]# podman_start di_example
Starting 'di_example'
956a0fecc48d5ea1210069910f7bb48b9e90b2dadb12895064d9776dae0360b5
```

図 3.93 接点入力を扱うためのコンテナ作成例

コンテナ内に入ってコマンドで GPIO を操作する例を以下に示します。

```
[armadillo ~]# podman exec -it di_example sh
[container ~]# apk upgrade
[container ~]# apk add libgpiod
[container ~]# gpioget gpiochip5 [GPIO] ❶
0 ❷
```

図 3.94 コンテナ内からコマンドで接点入力を操作する例

❶ GPIO 番号 [GPIO] の値を取得します。

❷ 取得した値を表示します。

C 言語プログラムから操作する場合は、GPIO 操作ライブラリである libgpiod を使用することができます。

・ Armadillo 上で使用する

gpioget コマンドを用いて入力レベルの確認ができます。"0"は LOW レベル、"1"は HIGH レベルを表わします。

```
[armadillo ~]# gpioget gpiochip5 [GPIO]
0
```

図 3.95 入力レベルの確認

3.6.8. 接点出力を使用する

3.6.8.1. ハードウェア仕様(CON6:接点出力)

接点出力部はフォトリレーによる絶縁出力(無極性)となっています。出力部を駆動するためには外部に電源が必要となります。出力 1 点につき最大電流 500mA(定格 48V)まで駆動可能です。

機能 ・ 接点出力 x 2

インターフェース仕様(CON6: 接点出力)

表 3.27 CON6 信号配列(接点出力関連)

ピン番号	ピン名	I/O	説明
6	DO1A	-	接点出力 1A
7	DO1B	-	接点出力 1B
8	DO2A	-	接点出力 2A
9	DO2B	-	接点出力 2B

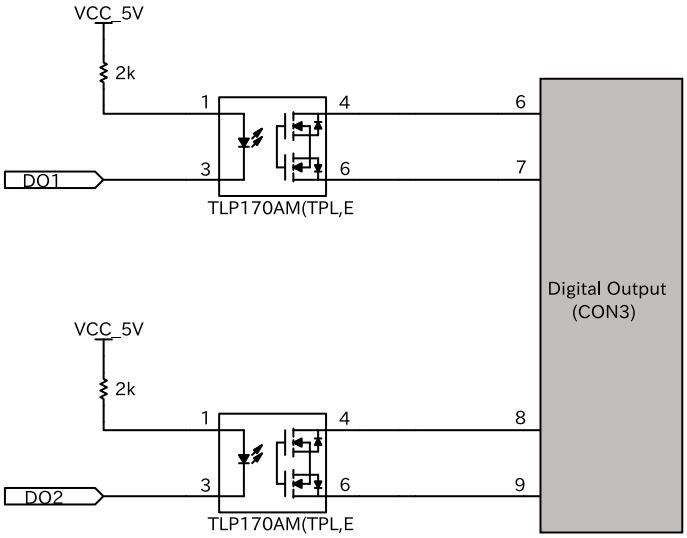


図 3.96 CON6 接点出力周辺回路

表 3.28 CON6 接続可能な電線

規格	UL	IEC
電線範囲	26～18 AWG	0.12～0.9mm^2
被覆剥き長さ	5～6mm	
使用可能フェルール端子	型番 : MFL25-5BE メーカー : ミスミ	
推奨ねじ締めトルク	0.28Nm	

電線の先端に予備半田しないでください。正しい接続ができなくなります。

端子台に電線を接続する際、端子台に過度な力を加えないでください。端子台が破損する恐れがあります。

3.6.8.2. ソフトウェア仕様

入出力インターフェース(CON6)のピン 6/ピン 7、ピン 8/ピン 9 を接点出力として使用できます。

ソフトウェアからは GPIO として制御可能であり、対応する GPIO 番号を次に示します。

表 3.29 接点出力に対応する CON6 ピン番号

ピン番号	ピン名	GPIO チップ	GPIO 番号
6	DO1A	gpiochip5	2
7	DO1B	gpiochip5	2
8	DO2A	gpiochip5	3
9	DO2B	gpiochip5	3

接点出力は、デフォルトの状態ではゲートウェイコンテナが使用しています。そのため、出力レベルを確認するには「6.9.8. コンテナの終了」の手順でゲートウェイコンテナを終了させる、または「表 3.64. [DO1,DO2] 設定可能パラメータ」で "disable" を設定する必要があります。

3.6.8.3. 使用方法

- コンテナで使用する

  コンテナ内で動作するアプリケーションから接点出力を扱うためには、Podman のイメージからコンテナを作成する際にホスト OS 側の /dev/gpiochipN を渡すと、GPIO**N+1** を操作することができます。

  ここでは接点出力で使用する gpiochip5 を渡した場合の例を記載します。

```
[armadillo ~]# vi /etc/atmark/containers/do_example.conf
set_image docker.io/alpine
set_command sleep infinity
add_devices /dev/gpiochip5
[armadillo ~]# podman_start do_example
Starting 'gpio_example'
956a0fecc48d5ea1210069910f7bb48b9e90b2dadb12895064d9776dae0360b5
```

図 3.97 接点出力を扱うためのコンテナ作成例

  コンテナ内に入ってコマンドで接点出力を操作する例を以下に示します。

```
[armadillo ~]# podman exec -it gpio_example sh
[container ~]# apk upgrade
[container ~]# apk add libgpiod
[container ~]# gpioset gpiochip5 [GPIO]=0 ❶
```

図 3.98 コンテナ内からコマンドで接点出力を操作する例

❶ GPIO 番号 [GPIO] の値を low に設定します。

  C 言語プログラムから操作する場合は、GPIO 操作ライブラリである libgpiod を使用することができます。

- Armadillo 上で使用する

gpioset コマンドを用いて、出力レベルを設定することができます。出力レベルには "0" または "1" を設定します。"0"は LOW レベル、"1"は HIGH レベルを表わします。

```
[armadillo ~]# gpioset gpiochip5 [GPIO]=0
```

図 3.99 出力レベルを "0" に設定する場合

- 接点入力、接点出力をループバックして確認する

  ピン 1 とピン 3、ピン 2 とピン 6、ピン 4 とピン 7 をそれぞれ接続することで、DI1、DO1 をループバックして確認することが可能です。

```
[armadillo ~]# gpioget gpiochip5 0
0
[armadillo ~]# gpioset gpiochip5 2=1    # DO1 の出力レベルを ”1” に設定する
[armadillo ~]# gpioget gpiochip5 0      # DI1 の入力レベルが ”1” に変化する
1
```

図 3.100 DI1、DO1 をループバックした場合のコマンド実行例

3.6.9. UART を使用する

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 のシリアルは、i.MX6ULL の UART (Universal Asynchronous Receiver/Transmitter) を利用しています。

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 の標準状態では、UART3 (CON7) をシリアルコンソールとして利用しています。UART5(CON6 のピン 10 ～ 12) を RS-485 のインタフェースとして利用できます。

3.6.9.1. ハードウェア仕様(CON7)

CON7 は USB コンソール用インターフェースです。

信号線は USB シリアル変換 IC(CP2102N/Sillicon Labs) を経由して i.MX6ULL の UART コントローラ (UART3) に接続されています。

機能

- フォーマット
  - データビット長: 7 or 8 ビット
  - ストップビット長: 1 or 2 ビット
  - パリティ: 偶数 or 奇数 or なし
  - フロー制御: CTS/RTS or XON/XOFF or なし
- 最大ボーレート:4Mbps

UART3(CON7)は 4Mbps で利用することができません。USB シリアル変換

IC(CP2102N/Silicon Labs)の最大ボーレートが 3Mbps である為です。

インターフェース仕様 (CON7)

表 3.30 CON7 信号配列

ピン番号	ピン名	I/O	説明
1	VBUS_CNSL	Power	電源(VBUS_CNSL)
2	CNSL_USB_D-	In/Out	コンソール用 USB のマイナス側信号、USB シリアル変換 IC に接続
3	CNSL_USB_D+	In/Out	コンソール用 USB のプラス側信号、USB シリアル変換 IC に接続
4	CNSL_USB_ID	-	未接続
5	GND	Power	電源(GND)

3.6.9.2. ハードウェア仕様(CON6:RS-485)

RS485 は、入出力インターフェース(CON6)の 10 ～ 12 ピンを使用します。

終端抵抗 120Ω の ON/OFF をスイッチで切り替えることができます、設定方法は「3.6.9.3. ハードウェア仕様 (SW3:RS485 終端抵抗設定スイッチ)」を参照ください。

機能

- 最大データ転送レート：5Mbps
- 半二重対応
- RS-485 シリアルインターフェースのデバイスファイルは、/dev/ttymxc4 を使用します。

インターフェース仕様

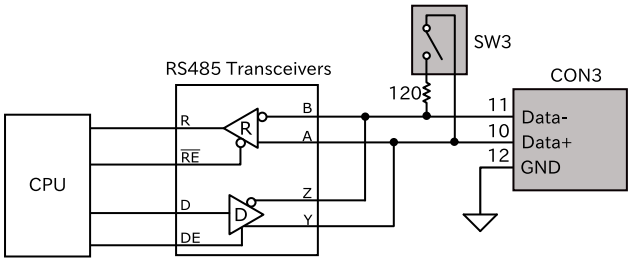


図 3.101 CON6 RS485 トランシーバ周辺回路

表 3.31 CON6 信号配列(RS-485 関連)

ピン番号	ピン名
10	DATA+
11	DATA-
12	GND

表 3.32 CON6 接続可能な電線

規格	UL	IEC
電線範囲	26～18 AWG	0.12～0.9mm^2
被覆剥き長さ	5～6mm	

使用可能フェルール端子	型番：MFL25-5BE メーカー：ミスミ
推奨ねじ締めトルク	0.28Nm

電線の先端に予備半田しないでください。正しい接続ができなくなります。

端子台に電線を接続する際、端子台に過度な力を加えないでください。端子台が破損する恐れがあります。

3.6.9.3. ハードウェア仕様 (SW3:RS485 終端抵抗設定スイッチ)

SW3 は RS485 の終端抵抗設定スイッチです。SW3 を操作することで、終端抵抗 120Ω の ON/OFF を切り替えることができます。

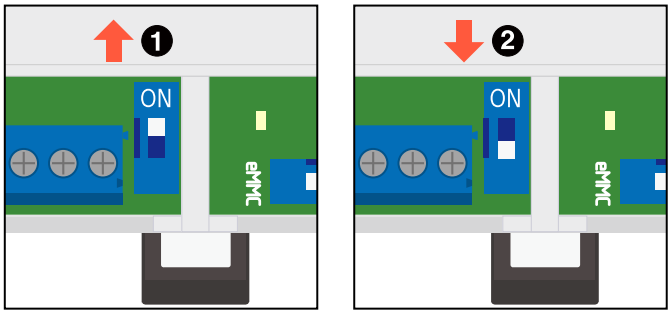


図 3.102 スイッチの状態と終端抵抗の ON/OFF

❶ 終端抵抗 120Ω が ON になります。

❷ 終端抵抗 120Ω が OFF になります。

終端は RS485 の信号線の最遠端で行います。Armadillo-IoT A6E が最遠端になる場合は終端抵抗を ON にしてください。

3.6.9.4. ソフトウェア仕様

デバイスファイル
- シリアルコンソール (UART3)
  - /dev/ttymxc2
- RS-485 シリアルインターフェース(UART5)

・ /dev/ttymxc4

3.6.9.5. 使用方法

コンテナ内で動作するアプリケーションから RS-232C や RS-485 などのシリアル通信を行うためには、Podman のイメージからコンテナを作成する際にホスト OS 側のデバイスファイル /dev/ttymxcN を渡す必要があります。以下は、/dev/ttymxc0 を渡して alpine イメージからコンテナを作成する例です。

```
[armadillo ~]# vi /etc/atmark/containers/serial_example.conf
set_image docker.io/alpine
set_command sleep infinity
add_devices /dev/ttymxc0
[armadillo ~]# podman_start serial_example
Starting 'serial_example'
3999f09d51253371cacffd68967c90fdd5250770888a82f59d7810b54fcc873e
```

図 3.103 シリアルインターフェースを扱うためのコンテナ作成例

コンテナ内に入り、setserial コマンドを使って現在の設定を確認することができます。

```
[armadillo ~]# podman exec -it serial_example sh
[container ~]# setserial -a /dev/ttymxc0
/dev/ttymxc0, Line 0, UART: undefined, Port: 0x0000, IRQ: 29
        Baud_base: 5000000, close_delay: 50, divisor: 0
        closing_wait: 3000
        Flags: spd_normal
```

図 3.104 setserial コマンドによるシリアルインターフェイス設定の確認例

3.6.10. GPIO を制御する

3.6.10.1. ハードウェア仕様

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 の GPIO は、i.MX6ULL の GPIO(General Purpose Input/Output)、Texas Instruments 製 TCA9534(GPIO エキスパンダー)および Diodes Incorporated 製 PI4IOE5V9554ZHEX(GPIO エキスパンダー)を利用しています。

3.6.10.2. ソフトウェア仕様

デバイスファイル

デバイスファイル	GPIO 番号
/dev/gpiochip0	0～31(GPIO1_IO00～GPIO1_IO31)O3
/dev/gpiochip1	32～53(GPIO2_IO00～GPIO2_IO21)O2
/dev/gpiochip2	64～92(GPIO3_IO00～GPIO3_IO28)O2
/dev/gpiochip3	96～124(GPIO4_IO00～GPIO4_IO28)O2
/dev/gpiochip4	128～139(GPIO5_IO00～GPIO5_IO11)O1
/dev/gpiochip5	504～511 [a] (TCA9534)
/dev/gpiochip6	512～519 [b] (PI4IOE5V9554ZHEX)

[a]GPIO エキスパンダーを追加した場合は、番号が異なる可能性があります。
[b]GPIO エキスパンダーを追加した場合は、番号が異なる可能性があります。

sysfs GPIO クラスディレクトリ	/sys/class/gpio/

sysfs GPIO クラスは旧バージョンの Linux カーネルとの互換性維持の為に残っています。新しくアプリケーションを開発する際の利用はおすすめしません。新しくアプリケーションを開発する場合は、libgpiod パッケージに含まれるアプリケーションまたは Linux カーネルのソースコードに含まれているサンプル(tools/gpio/)を参考にしてください。

3.6.10.3. 使用方法

コンテナ内で動作するアプリケーションから GPIO を扱うためには、Podman のイメージからコンテナを作成する際にホスト OS 側のデバイスファイル /dev/gpiochipN を渡す必要があります。以下は、/dev/gpiochip2 を渡して alpine イメージからコンテナを作成する例です。/dev/gpiochipN を渡すと、GPIO**N+1** を操作することができます。

```
[armadillo ~]# vi /etc/atmark/containers/gpio_example.conf
set_image docker.io/alpine
set_command sleep infinity
add_devices /dev/gpiochip2
[armadillo ~]# podman_start gpio_example
Starting 'gpio_example'
956a0fecc48d5ea1210069910f7bb48b9e90b2dadb12895064d9776dae0360b5
```

図 3.105 GPIO を扱うためのコンテナ作成例

コンテナ内に入ってコマンドで GPIO を操作する例を以下に示します。この例では GPIO3_IO21 を操作しています。

```
[armadillo ~]# podman exec -it gpio_example sh
[container ~]# apk upgrade
[container ~]# apk add libgpiod
[container ~]# gpioget gpiochip2 21 ❶
0 ❷
[container ~]# gpioset gpiochip2 21=1 ❸
```

図 3.106 コンテナ内からコマンドで GPIO を操作する例

❶ GPIO 番号 21 の値を取得します。

❷ 取得した値を表示します。

❸ GPIO 番号 21 に 1(High) を設定します。

他にも、gpiodetect コマンドで認識している gpiochip をリスト表示できます。以下の例では、コンテナを作成する際に渡した /dev/gpiochip2 が認識されていることが確認できます。

```
[container ~]# gpiodetect
gpiochip2 [30220000.gpio] (32 lines)
```

図 3.107 gpiodetect コマンドの実行

gpioinfo コマンドでは、指定した gpiochip の詳細な情報を表示することができます。

```
[container ~]# gpioinfo gpiochip2
gpiochip2 - 32 lines:
        line   0:      unnamed         "?"  output  active-high [used]
        line   1:      unnamed       unused   input  active-High
        line   2:      unnamed       unused   input  active-high
        line   3:      unnamed       unused   input  active-high
        line   4:      unnamed       unused   input  active-high
        line   5:      unnamed       unused   input  active-high
        line   6:      unnamed       unused   input  active-high
        line   7:      unnamed       unused   input  active-high
        line   8:      unnamed       unused   input  active-high
        line   9:      unnamed       unused   input  active-high
        line  10:      unnamed       unused   input  active-high
        line  11:      unnamed       unused   input  active-high
        line  12:      unnamed       unused   input  active-high
        line  13:      unnamed       unused   input  active-high
        line  14:      unnamed       unused   input  active-high
        line  15:      unnamed       unused   input  active-high
        line  16:      unnamed       unused   input  active-high
        line  17:      unnamed       unused   input  active-high
        line  18:      unnamed       unused   input  active-high
        line  19:      unnamed       unused   input  active-high
        line  20:      unnamed       unused   input  active-high
        line  21:      unnamed       unused   input  active-high
        line  22:      unnamed       unused   input  active-high
        line  23:      unnamed       unused   input  active-high
        line  24:      unnamed       unused   input  active-high
        line  25:      unnamed       unused   input  active-high
        line  26:      unnamed       unused   input  active-high
        line  27:      unnamed       unused   input  active-high
        line  28:      unnamed       unused   input  active-high
        line  29:      unnamed       unused   input  active-high
        line  30:      unnamed       unused   input  active-high
        line  31:      unnamed       unused   input  active-high
```

図 3.108 gpioinfo コマンドの実行

C 言語プログラムから操作する場合は、GPIO 操作ライブラリである libgpiod を使用することができます。

3.6.11. I2C デバイスを使用する

3.6.11.1. ハードウェア仕様

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 の I2C インターフェースは、i.MX6ULL の I2C(I2C Controller) を利用します。また、i2c-gpio を利用することで、I2C バスを追加することができます。

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 で利用している I2C バスと、接続される I2C デバイスを次に示します。

表 3.33 I2C デバイス

I2C バス	I2C デバイス	
	アドレス	デバイス名
0(I2C1)	0x08	PF3000 (PMIC)
1(I2C2)	0x20	TCA9534 (GPIO エキスパンダー)
	0x32	RV8803 (RTC)
	0x48	SE050 (セキュアエレメント)
3(I2C4)	0x27	PI4IOE5V9554ZHEX (GPIO エキスパンダー)
	0x49	ADS1115 (A/D コンバーター)
	0x57	RM24C01-RDW6TP (EEPROM)

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 の標準状態では、CONFIG_I2C_CHARDEV が有効となっているためユーザードライバで I2C デバイスを制御することができます。ユーザードライバを利用する場合は、Linux カーネルで I2C デバイスに対応するデバイスドライバを無効にする必要があります。

機能 ・ 最大転送レート: 400kbps

3.6.11.2. ソフトウェア仕様

デバイスファイル
- /dev/i2c-0 (I2C1)
- /dev/i2c-1 (I2C2)
- /dev/i2c-2 (I2C3)
- /dev/i2c-3 (I2C4)

3.6.11.3. 使用方法

コンテナ内で動作するアプリケーションから I2C を扱うためには、Podman のイメージからコンテナを作成する際にホスト OS 側のデバイスファイル /dev/i2c-N を渡す必要があります。以下は、/dev/i2c-1 を渡して alpine イメージからコンテナを作成する例です。

```
[armadillo ~]# vi /etc/atmark/containers/i2c_example.conf
set_image docker.io/alpine
set_command sleep infinity
add_devices /dev/i2c-1
[armadillo ~]# podman_start i2c_example
Starting 'i2c_example'
efa1eb129c1f036a709755f0d53b21a0f2a39307ecae32b24aac98c0b6567bf0
```

図 3.109 I2C を扱うためのコンテナ作成例

コンテナ内に入り、i2c-tools に含まれる i2cdetect コマンドを使ってスレーブアドレスを確認することができます。

```
[armadillo ~]# podman exec -it i2c_example sh
[container ~]# apk upgrade
[container ~]# apk add i2c-tools
```

```
[container ~]# i2cdetect -y 1
     0  1  2  3  4  5  6  7  8  9  a  b  c  d  e  f
00:                         -- -- -- -- -- -- -- --
10: -- -- -- -- -- -- -- -- -- -- -- -- -- -- -- --
20: -- -- -- -- -- -- -- -- -- -- -- -- -- -- -- --
30: -- -- -- -- -- -- -- -- -- -- -- -- -- UU -- --
40: -- -- -- -- -- -- -- -- -- -- -- -- UU -- -- --
50: UU -- -- -- -- -- -- -- -- -- -- -- -- -- -- --
60: -- -- -- -- -- -- -- -- 68 -- -- -- -- -- -- --
70: -- -- 72 -- -- -- -- --
```

図 3.110 i2cdetect コマンドによる確認例

3.6.12. RTC を使用する

3.6.12.1. ハードウェア仕様

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 のリアルタイムクロックは、Micro Crystal 製 RV-8803-C7 が搭載されておりこれを利用しています。RV-8803-C7 は、「3.6.11.1. ハードウェア仕様」に示す I2C2 に接続されています。i.MX6ULL の RTC 機能も存在します。

機能
- アラーム割り込みサポート

インターフェース仕様

CON10 はリアルタイムクロックのバックアップ用インターフェースです。電源が切断されても時刻データを保持させたい場合にご使用ください。

CON10 には CR1220 の電池を接続することができます。リアルタイムクロックの時刻保持時の平均消費電流は、240nA(Typ.)となっておりますので、電池寿命までの時刻保持が期待できます。

平均月差は周囲温度-20℃～70℃で 8 秒(参考値)です。

表 3.34 CON10 信号配列

ピン番号	ピン名	I/O	説明
1	RTC_BAT	Power	リアルタイムクロックのバックアップ用電源入力(RTC_BAT)
2	GND	Power	電源(GND)

電池をホルダーへ装着する際は、異物の挟み込みや不完全な装着がないように、目視での異物確認や装着状態の確認を行ってください。

3.6.12.2. ソフトウェア仕様

デバイスファイル
- /dev/rtc (/dev/rtc0 へのシンボリックリンク)
- /dev/rtc0 (RV-8803-C7)
- /dev/rtc1 (i.MX6ULL SNVS_HP Real Time Counter)

RTC が /dev/rtc0 となるよう、Device Tree でエイリアスを設定しています。そのため、i.MX6ULL の RTC

機能は /dev/rtc1 となります。エイリアスの設定は、arch/arm/boot/dts/armadillo-iotg-a6e.dts で行っています。

アラーム割り込みは、デバイスファイル経由で利用することができます。

詳細な情報については、Linux カーネルのソースコードに含まれているドキュメント(Documentation/admin-guide/rtc.rst)やサンプルプログラム(tools/testing/selftests/rtc/rtctest.c)を参照してください。

3.6.12.3. 使用方法

- コンテナで使用する

  コンテナ内から RTC を扱うためには、Podman のイメージからコンテナを作成する際にホスト OS 側のデバイスファイル /dev/rtc0 を渡すと同時に、RTC への時刻の設定を行うための権限も渡す必要があります。以下は、/dev/rtc0 を渡して alpine イメージからコンテナを作成する例です。権限として SYS_TIME も渡しています。

```
[armadillo ~]# vi /etc/atmark/containers/rtc_example.conf
set_image docker.io/alpine
set_command sleep infinity
add_args --cap-add=SYS_TIME
add_devices /dev/rtc0
[armadillo ~]# podman_start rtc_example
Starting 'rtc_example'
025209e0d96f43c2911239a8397b7002c3eaab057e031d8abb765df5707d75bd
```

図 3.111 RTC を扱うためのコンテナ作成例

  コンテナ内に入り、hwclock コマンドで RTC の時刻表示と設定ができます。

```
[armadillo ~]# podman exec -it rtc_example sh
[container ~]# hwclock ❶
Thu Feb 18 05:14:37 2021  0.000000 seconds
[container ~]# date --set "2021-04-01 09:00:00" ❷
Thu Apr  1 09:00:00 UTC 2021
[container ~]# hwclock --systohc ❸
[container ~]# hwclock ❹
Thu Apr  1 09:00:28 2021  0.000000 seconds
```

図 3.112 hwclock コマンドによる RTC の時刻表示と設定例

❶ RTC に設定されている現在時刻を表示します。

❷ システム時刻を 2021 年 4 月 1 日 9 時 0 分 0 秒に設定します。

❸ システム時刻を RTC に反映させます。

❹ RTC に設定されている時刻が変更されていることを確認します。

- Armadillo 上で RTC に時刻を設定する

Linux の時刻には、Linux カーネルが管理するシステムクロックと、RTC が管理するハードウェアクロックの 2 種類があります。RTC に時刻を設定するためには、まずシステムクロックを設定します。その後に、ハードウェアクロックをシステムクロックと一致させる手順となります。

システムクロックは、date コマンドを用いて設定します。date コマンドの引数には、設定する時刻を [MMDDhhmmCCYY.ss] というフォーマットで指定します。時刻フォーマットの各フィールドの意味を次に示します。

表 3.35 時刻フォーマットのフィールド

フィールド	意味
MM	月
DD	日(月内通算)
hh	時
mm	分
CC	年の最初の 2 桁(省略可)
YY	年の最後の 2 桁(省略可)
ss	秒(省略可)

2023 年 3 月 2 日 12 時 34 分 56 秒に設定する例を次に示します。

```
[armadillo ~]# date
Sat Jan  1 09:00:00 JST 2000
[armadillo ~]# date 030212342023.56
Fri Mar  2 12:34:56 JST 2023
[armadillo ~]# date
Fri Mar  2 12:34:57 JST 2023
```

図 3.113 システムクロックを設定

システムクロックを設定後、ハードウェアクロックを hwclock コマンドを用いて設定します。

```
[armadillo ~]# hwclock ❶
2000-01-01 00:00:00.000000+09:00
[armadillo ~]# hwclock --utc --systohc ❷
[armadillo ~]# hwclock --utc ❸
2023-03-02 12:57:20.534140+09:00
```

図 3.114 ハードウェアクロックを設定

❶ 現在のハードウェアクロックを表示します。

❷ ハードウェアクロックを協定世界時(UTC)で設定します。

❸ ハードウェアクロックが UTC で正しく設定されていることを確認します。

インターネットに接続できている場合は、chronyd により自動的に日時設定が行われます。そのため、手動で日時設定を行う必要はありません。

3.6.13. 起動デバイスを変更する

SW2 は起動デバイス設定スイッチです。SW2 を操作することで、起動デバイスを設定することができます。

3.6.13.1. ハードウェア仕様

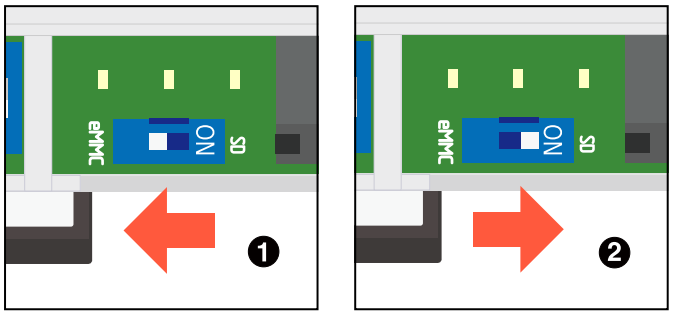


図 3.115 スイッチの状態と起動デバイス

❶ 起動デバイスは eMMC になります。

❷ 起動デバイスは microSD になります。

3.6.14. ユーザースイッチを使用する

3.6.14.1. ハードウェア仕様

SW1 はユーザーが自由に利用できる押しボタンスイッチです。

インターフェース仕様 (SW1)

表 3.36 SW1 信号配列

部品番号	名称	説明
SW1	ユーザースイッチ	i.MX6ULL の JTAG_MOD ピンに接続 (Low: 押されていない状態、High: 押された状態)

3.6.14.2. ソフトウェア仕様

Linux では、ユーザー空間でイベント(Press/Release)を検出することができます。Linux では、GPIO 接続用キーボードドライバ(gpio-keys)で制御することができます。

ユーザースイッチと信号には、次に示すキーコードが割り当てられています。

表 3.37 インプットデバイスファイルとイベントコード

ユーザースイッチ	インプットデバイスファイル	イベントコード
SW1	/dev/input/by-path/platform-gpio-keys-event	148 (KEY_PROG1)

インプットデバイスは検出された順番にインデックスが割り振られます。USB デバイスなどを接続してインプットデバイスを追加している場合は、デバイスファイルのインデックスが異なる可能性があります。

3.6.14.3. 使用方法

スイッチのプッシュ/リリースイベントを取得するためには、 Podman のイメージからコンテナを作成する際にホスト OS 側の /dev/input ディレクトリを渡す必要があります。以下は、/dev/input を渡して alpine イメージからコンテナを作成する例です。ここで渡された /dev/input ディレクトリはコンテナ内の /dev/input にマウントされます。

```
[armadillo ~]# vi /etc/atmark/containers/sw_example.conf
set_image docker.io/alpine
set_command sleep infinity
add_devices /dev/input
[armadillo ~]# podman_start sw_example
Starting 'sw_example'
c0cd8b801883266197a3c20552b0e8b6c7dd473bb0b24e05bf3ecdb581c822b9
```

図 3.116 ユーザースイッチのイベントを取得するためのコンテナ作成例

コンテナ内に入り、evtest コマンドでイベントを確認できます。

```
[armadillo ~]# podman exec -it sw_example sh
[container ~]# apk upgrade
[container ~]# apk add evtest
[container ~]# evtest /dev/input/event1
Input driver version is 1.0.1
Input device ID: bus 0x19 vendor 0x1 product 0x1 version 0x100
Input device name: "gpio-keys"
Supported events:
  Event type 0 (EV_SYN)
  Event type 1 (EV_KEY)
    Event code 28 (KEY_ENTER)
Properties:
Testing ... (interrupt to exit)
Event: time 1612849227.554456, type 1 (EV_KEY), code 28 (KEY_ENTER), value 1  ❶
Event: time 1612849227.554456, -------------- SYN_REPORT ------------
Event: time 1612849229.894444, type 1 (EV_KEY), code 28 (KEY_ENTER), value 0  ❷
Event: time 1612849229.894444, -------------- SYN_REPORT ------------
```

図 3.117 evtest コマンドによる確認例

❶ SW1 のボタン **プッシュ** イベントを検出したときの表示

❷ SW1 のボタン **リリース** イベントを検出したときの表示

Armadillo Base OS では、スイッチの制御を簡単に実装できる **buttond** デーモンを用意しております。詳細は「6.20. ボタンやキーを扱う」 を参照してください。

3.6.15. LED を使用する

LED は SYS、APP、WWAN が実装されており、Armadillo Base OS にて「表 3.39. LED 状態と製品状態の対応について」に示す状態を表示しています。

LTE モジュール非搭載の LAN モデル及び WLAN モデルは、 WWAN LED をユーザー開放しております。

3.6.15.1. ハードウェア仕様

インターフェース仕様

表 3.38 LED 信号配列

部品番号	名称(色)	説明
SYS	システム LED(緑)	電源(VCC_3.3V)の入力状態を表示、i.MX6ULL の UART2_CTS_B ピン(GPIO1_IO22)に接続 (Low: 消灯、High: 点灯)
APP	アプリケーション LED(緑)	アプリケーションの状態を表示、i.MX6ULL の UART2_RTS_B ピン(GPIO1_IO23)に接続 (Low: 消灯、High: 点灯)
WWAN	ワイヤレス WAN LED(緑)	LTE 通信の状態を表示、i.MX6ULL の UART1_RX_DATA ピン(GPIO1_IO17)に接続 (Low: 消灯、High: 点灯)

3.6.15.2. ソフトウェア仕様

Linux では、GPIO 接続用 LED ドライバ(leds-gpio)で制御することができます。

sysfs LED クラスディレクトリ

- `/sys/class/leds/app`
- `/sys/class/leds/sys`
- `/sys/class/leds/wwan`

表 3.39 LED 状態と製品状態の対応について

LED 状態\LED 名称	SYS	APP	WWAN
OFF	電源 OFF	アプリ起動不可	SIM 未検出または認識中、または LTE モデム未検出
ON	電源 ON	アプリ起動可能	LTE 接続済み
Blink Slow	シャットダウン中	アプリ起動完了 [a]	SIM 検出、LTE 未接続 [b]
Blink Fast	アップデート中	アプリエラー [a]	SIM 検出、LTE 未接続、電波品質が低い [b]

[a]APP LED の「起動完了」と「エラー」の点滅動作は、アプリ自身が行います。ゲートウェイコンテナアプリケーションは、この仕様に従って APP LED の制御を行っています。

[b]LTE コネクションが未作成、設定間違いの場合もこの状態となります

WLAN/LAN モデルでは WWAN KED を自由に使用することができます。

3.6.15.3. 使用方法

- コンテナで使用する

LED を扱うためには、 Podman のイメージからコンテナを作成する際にホスト OS 側の /sys ディレクトリを渡す必要があります。以下は、/sys を渡して alpine イメージからコンテナを作成する例です。ここで渡された /sys ディレクトリはコンテナ内の /sys にマウントされます。

```
[armadillo ~]# vi /etc/atmark/containers/led_example.conf
set_image docker.io/alpine
set_command sleep infinity
add_volumes /sys
[armadillo ~]# podman_start led_example
Starting 'led_example'
c770f76d7714f4cceb1229be2240382bded236c2c51bb6b866bc0098c2cb987a
```

図 3.118 LED を扱うためのコンテナ作成例

コンテナ内に入り、brightness ファイルに値を書き込むことで LED の点灯/消灯を行うことができます。0 を書き込むと消灯、0 以外の値 (1〜255) を書き込むと点灯します。

```
[armadillo ~]# podman exec -it led_example sh
[container ~]# echo 0 > /sys/class/leds/app/brightness
[container ~]# echo 1 > /sys/class/leds/app/brightness
```

図 3.119 LED の点灯/消灯の実行例

以降の説明では、任意の LED を示す LED クラスディレクトリを /sys/class/leds/[LED]/ のように表記します。 [LED] の部分を適宜読みかえてください。

- LED を点灯/消灯する

  LED クラスディレクトリ以下の brightness ファイルへ値を書き込むことによって、LED の点灯/消灯を行うことができます。brightness に書き込む有効な値は 0~255 です。

  brightness に 0 以外の値を書き込むと LED が点灯します。

```
[armadillo ~]# echo 1 > /sys/class/leds/[LED]/brightness
```

図 3.120 LED を点灯させる

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 の LED には輝度制御の機能がないため、0(消灯)、1~255(点灯)の 2 つの状態のみ指定することができます。

  brightness に 0 を書き込むと LED が消灯します。

```
[armadillo ~]# echo 0 > /sys/class/leds/[LED]/brightness
```

図 3.121 LED を消灯させる

brightness を読み出すと LED の状態が取得できます。

```
[armadillo ~]# cat /sys/class/leds/[LED]/brightness
```

図 3.122 LED の状態を表示する

・トリガを使用する

Linux では、LED をある特定のタイミングで光らせることができます。これを「トリガ」と呼びます。LED クラスディレクトリ以下の trigger ファイルへ値を書き込むことによって LED の点灯/消灯にトリガを設定することができます。 trigger でサポートされている値は以下の通りです。

表 3.40 LED トリガの種類

設定	説明
none	トリガを設定しません
mmc0	eMMC のアクセスランプにします
mmc1	microSD スロットのアクセスランプにします
timer	任意のタイミングで点灯/消灯を行います。この設定にすることにより、LED クラスディレクトリ以下に delay_on, delay_off ファイルが出現し、それぞれ点灯時間, 消灯時間をミリ秒単位で指定します
heartbeat	心拍のように点灯/消灯を行います
default-on	主に Linux カーネルから使用します。LED が点灯します

trigger ファイルを読み出すとサポートしているトリガと、現在有効のトリガが表示されます。[] が付いているものが現在のトリガです。

```
[armadillo ~]# cat /sys/class/leds/[LED]/trigger
[none] rc-feedback bluetooth-power rfkill-any rfkill-none kbd-scrolllock kbd-numlock kbd-
capslock kbd-kanalock kbd-shiftlock kbd-altgrlock kbd-ctrllock kbd-altlock kbd-shiftllock kbd-
shiftrlock kbd-ctrlllock kbd-ctrlrlock rfkill0 rfkill1 timer oneshot heartbeat backlight gpio
default-on mmc0 mmc1
```

図 3.123 対応している LED トリガを表示

以下のコマンドを実行すると、LED が 2 秒点灯、1 秒消灯を繰り返します。

```
[armadillo ~]# echo timer > /sys/class/leds/[LED]/trigger
[armadillo ~]# echo 2000 > /sys/class/leds/[LED]/delay_on
[armadillo ~]# echo 1000 > /sys/class/leds/[LED]/delay_off
```

図 3.124 LED のトリガに timer を指定する

3.6.16. 電源を入力する

3.6.16.1. ハードウェア仕様

CON5 と CON6 の一部は電源入力用のインターフェースです。

インターフェース仕様(CON5)　CON5 には DC ジャックが実装されており、「図 3.125. AC アダプタの極性マーク」と同じ極性マークのある AC アダプタが使用できます。対応プラグは内径 2.1mm、外形 5.5mm のものとなります。

図 3.125 AC アダプタの極性マーク

インターフェース仕様(CON6: 電源入力)

端子台を実装しています。接続可能な電線については、「表 3.42. CON6 接続可能な電線」をご確認ください。

表 3.41 電源入力関連 CON6 信号配列

ピン番号	ピン名	I/O	説明
1	VIN	Power	電源入力(+)
2	GND	Power	電源入力(GND)
12	GND	Power	電源入力(GND)

表 3.42 CON6 接続可能な電線

規格	UL	IEC
電線範囲	26～18 AWG	0.12～0.9mm^2
被覆剥き長さ	5～6mm	
使用可能フェルール端子	型番：MFL25-5BE メーカー：ミスミ	
推奨ねじ締めトルク	0.28Nm	

電線の先端に予備半田しないでください。正しい接続ができなくなります。

端子台に電線を接続する際、端子台に過度な力を加えないでください。端子台が破損する恐れがあります。

CON5、CON6 の電源ライン(VIN)は接続されており、同時に電源を供給することはできません。

CON5 から電源供給する場合、AC アダプタの DC プラグを DC ジャックに接続してから、AC プラグをコンセントに挿してください。

電源を再投入する際は、コンデンサに蓄えられた電荷を抜くため、電源を切断後、一定時間以上待つ必要があります。開発セット付属の AC アダプタの場合に必要な時間は以下のとおりです。

- DC プラグ側で電源を切断した場合：約 5 秒
- AC プラグ側で電源を切断した場合：約 1 分

コンデンサに蓄えられた電荷が抜ける前に電源を再投入した場合、電源シーケンスが守られず、起動しない等の動作不具合の原因となります。

3.6.17. Wi-SUN デバイスを使用する

ここでは、Wi-SUN デバイスが UART で接続されている場合の例を示します。この場合、コンテナ内で動作するアプリケーションから Wi-SUN デバイスで通信を行うためには、Podman のイメージからコンテナを作成する際にホスト OS 側のデバイスファイル /dev/ttymxcN のうち、Wi-SUN と対応するものを渡す必要があります。以下は、/dev/ttymxc0 を渡して alpine イメージからコンテナを作成する例です。

```
[armadillo ~]# vi /etc/atmark/containers/wisun_example.conf
set_image docker.io/alpine
set_command sleep infinity
add_devices /dev/ttymxc0
[armadillo ~]# podman_start wisun_example
Starting 'wisun_example'
ef9a5a2f7eee4236cb28c1fbf5090a6f0db9d6dfe7f3a34573867e0833dd3122
[armadillo ~]# podman exec -it wisun_example sh
[container ~]# ls /dev/ttymxc0
/dev/ttymxc0
```

図 3.126 Wi-SUN デバイスを扱うためのコンテナ作成例

コンテナ内から、/dev/ttymxc0 を使って Wi-SUN データの送受信ができるようになります。

3.6.18. EnOcean デバイスを扱う

ここでは、EnOcean デバイスが UART で接続されている場合の例を示します。この場合、コンテナ内で動作するアプリケーションから EnOcean デバイスで通信を行うためには、Podman のイメージからコンテナを作成する際にホスト OS 側のデバイスファイル /dev/ttymxcN のうち、EnOcean と対応するものを渡す必要があります。以下は、/dev/ttymxc0 を渡して alpine イメージからコンテナを作成する例です。

```
[armadillo ~]# vi /etc/atmark/containers/enocean_example.conf
set_image docker.io/alpine
set_command sleep infinity
add_devices /dev/ttymxc0
[armadillo ~]# podman_start enocean_example
Starting 'enocean_example'
a808b491a100f9078d8c72a7b36966d9182614f3657fe054fb8d7f87b0d4b31c
[armadillo ~]# podman exec -it enocean_example sh
```

```
[container ~]# ls /dev/ttymxc0
/dev/ttymxc0
```

図 3.127 EnOcean デバイスを扱うためのコンテナ作成例

コンテナ内から、/dev/ttymxc0 を使って EnOcean データの送受信ができるようになります。

3.6.19. アナログ入力を使用する

3.6.19.1. ハードウェア仕様(CON21)

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 A/D コンバーター Texas Instruments 製 ADS1115 を搭載しています。

CON21 はアナログ入力用インターフェースです。

端子台を実装しています。接続可能な電線については、「表 3.44. CON21 接続可能な電線」をご確認ください。

機能　・電圧入力と電流入力に対応

インターフェース仕様

表 3.43 CON21 信号配列

ピン番号	ピン名	I/O	説明
1	AI1A	In	アナログ入力 1A
2	AI1B	In	アナログ入力 1B
3	AGND	Power	アナログ電源(GND)
4	AI2A	In	アナログ入力 2A
5	AI2B	In	アナログ入力 2B
6	AGND	Power	アナログ電源(GND)
7	AI3A	In	アナログ入力 3A
8	AI3B	In	アナログ入力 3B
9	AGND	Power	アナログ電源(GND)
10	AI4A	In	アナログ入力 4A
11	AI4B	In	アナログ入力 4B
12	AGND	Power	アナログ電源(GND)

表 3.44 CON21 接続可能な電線

規格	UL	IEC
電線範囲	26～18 AWG	0.12～0.9mm^2
被覆剥き長さ	5～6mm	
使用可能フェルール端子	型番：MFL25-5BE メーカー：ミスミ	
推奨ねじ締めトルク	0.28Nm	

電線の先端に予備半田しないでください。正しい接続ができなくなります。

端子台に電線を接続する際、端子台に過度な力を加えないでください。端子台が破損する恐れがあります。

アナログ入力インターフェースは、電圧入力と電流入力に対応しています。1-5V 電圧出力機器、2 線式 4-20mA 電流出力機器、4 線式 4-20mA 電流出力機器への接続方法については、「図 3.129. CON21 アナログ入力接続例」をご確認ください。

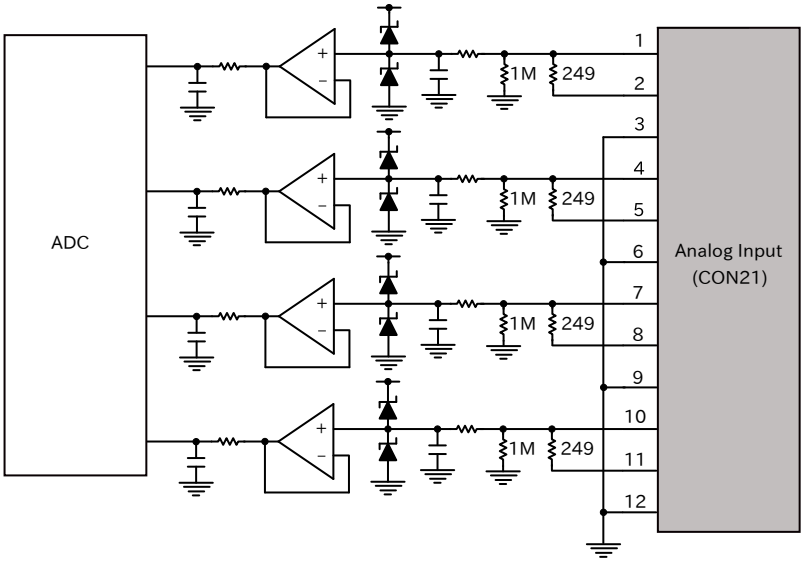


図 3.128 CON21 アナログ入力周辺回路

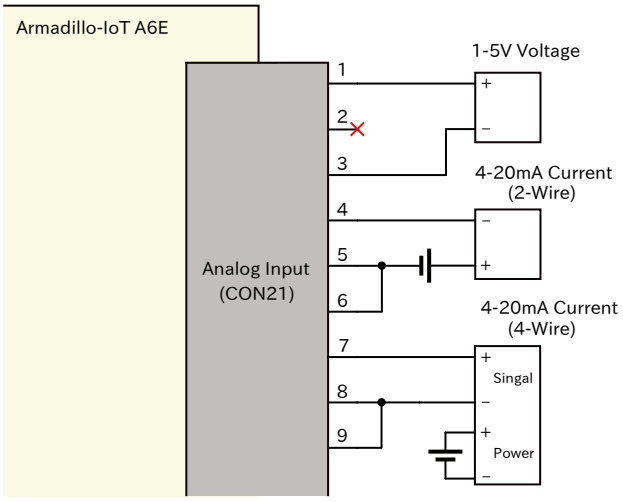


図 3.129 CON21 アナログ入力接続例

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 に電源が入っていない状態で、アナログ入力インターフェー

スに、電圧または電流を印加しないでください。内部回路が故障する可能性があります。

3.6.19.2. ソフトウェア仕様

設定値 ・ゲイン: 6.144V

・サンプルレート: 250 回/秒

3.6.19.3. 使用方法

アナログ入力を扱うためには、 Podman のイメージからコンテナを作成する際にホスト OS 側の /sys ディレクトリを渡す必要があります。以下は、/sys を渡して alpine イメージからコンテナを作成する例です。ここで渡された /sys ディレクトリはコンテナ内の /sys にマウントされます。

```
[armadillo ~]# vi /etc/atmark/containers/ain_example.conf
set_image docker.io/alpine
set_command sleep infinity
add_volumes /sys
[armadillo ~]# podman_start ain_example
Starting 'ain_example'
c770f76d7714f5cceb1229be2240382bded236c4a51bb69806bc0098c2cb987c
```

図 3.130 アナログ入力を扱うためのコンテナ作成例

コンテナ内に入り、まず、該当するデバイスのパスを探します。

/sys/bus/iio/devices/iio:deviceX/label を X=0 から順にチェックし、/sys/bus/iio/devices/iio:deviceX/label が di8ai4-X であるものがアナログ入力デバイスのパスになります。

「図 3.131. アナログ入力デバイスのラベル名の確認」の例は iio:device1 の label が di8ai4-1 の場合です。

```
[container ~]# cat /sys/bus/iio/devices/iio:device1/label
di8ai4-1
```

図 3.131 アナログ入力デバイスのラベル名の確認

Armadillo Base OS 3.19.1-at.2 以前のバージョンをご利用の場合は、label が存在しません。

/sys/bus/iio/devices/iio:deviceX/name を X=0 から順にチェックし、/sys/bus/iio/devices/iio:deviceX/name が ads1015 であるものがアナログ入力デバイスのパスになります。

X[X=0,1,2…] はデバイスの認識順序で変化することがありますので、Armadillo 起動後に name を確認して判別してください。

「図 3.132. アナログ入力デバイス名の確認」の例は iio:device1 の name が ads1015 の場合です。

```
[container ~]# cat /sys/bus/iio/devices/iio:device1/name
ads1015
```

図 3.132 アナログ入力デバイス名の確認

ハードウェアは ADS1115 ですが、/sys/bus/iio/devices/iio:deviceX/name で表示される名称は ads1015 であることにご注意ください。

/sys/bus/iio/devices/iio:deviceX/in_voltageN_raw [N=0,1,2,3] が現在値、/sys/bus/iio/devices/iio:deviceX/in_voltageN_scale [N=0,1,2,3] が分解能になります。

基板上の AI1 が N=0、AI2 が N=1、AI3 が N=2、AI4 が N=3 です。

基板上 AI2 の値は /sys/bus/iio/devices/iio:deviceX/in_voltage1_raw から取得できます。

raw の取得例を「図 3.133. アナログ入力 raw の取得例」に、scale の取得例を「図 3.134. アナログ入力 scale の取得例」に示します。

```
[container ~]# cat /sys/bus/iio/devices/iio:device1/in_voltage0_raw
13293
```

図 3.133 アナログ入力 raw の取得例

```
[container ~]# cat /sys/bus/iio/devices/iio:device1/in_voltage0_scale
0.187500000
```

図 3.134 アナログ入力 scale の取得例

/sys/bus/iio/devices/iio:deviceX/in_voltageN_raw に /sys/bus/iio/devices/iio:deviceX/in_voltageN_scale を掛けると現在の入力電圧 (mV) が計測できます。上記の場合、13,293 * 0.1875 = 約 2,492 mV となります。

また、入力電圧を実装されている抵抗値 249 (Ω) で除算することで入力電流 (mA) を算出できます。上記の場合、 2,492 mV / 249 Ω = 約 10 mA となります。

3.6.20. 入力電圧を計測する

バッテリー駆動時など、 Aramdillo に入力されている電圧を計測することができます。

3.6.20.1. 使用方法

入力電圧を計測するためには、 Podman のイメージからコンテナを作成する際にホスト OS 側の /sys ディレクトリを渡す必要があります。以下は、/sys を渡して alpine イメージからコンテナを作成する例です。ここで渡された /sys ディレクトリはコンテナ内の /sys にマウントされます。

```
[armadillo ~]# vi /etc/atmark/containers/vin_example.conf
set_image docker.io/alpine
set_command sleep infinity
add_volumes /sys
```

```
[armadillo ~]# podman_start vin_example
Starting 'vin_example'
c780f76d7714f4cdeb1229be2240382bded236c2c51bd6b8469c10d822cb987e
```

図 3.135 入力電圧を計測するためのコンテナ作成例

まず、該当するデバイスのパスを探します。

/sys/bus/iio/devices/iio:deviceX/name を X=0 から順にチェックし、/sys/bus/iio/devices/iio:deviceX/name が 2198000.adc であるものが入力電圧監視のパスになります。

X[X=0,1,2…] はデバイスの認識順序で変化することがありますので、Armadillo 起動後に name を確認して判別してください。「図 3.136. 入力電圧監視デバイス名の確認」の例は iio:device0 の name が 2198000.adc の場合です。

```
[container ~]# cat /sys/bus/iio/devices/iio:device0/name
2198000.adc
```

図 3.136 入力電圧監視デバイス名の確認

/sys/bus/iio/devices/iio:deviceX/in_voltage1_raw が現在値、/sys/bus/iio/devices/iio:deviceX/in_voltage_scale が分解能になります。

raw の取得例を「図 3.137. 入力電圧 raw の取得例」に、scale の取得例を「図 3.138. 入力電圧 scale の取得例」に示します。

```
[container ~]# cat /sys/bus/iio/devices/iio:device0/in_voltage1_raw
1624
```

図 3.137 入力電圧 raw の取得例

```
[container ~]# cat /sys/bus/iio/devices/iio:device0/in_voltage_scale
0.805664062
```

図 3.138 入力電圧 scale の取得例

入力電圧の値は「図 3.139. 入力電圧監視計算式」の式で計算できます。raw と scale の値が上記の場合、約 12,132 mV となります。

```
計測電圧(mV) = raw * scale * (910 + 110) / 110
```

図 3.139 入力電圧監視計算式

バッテリー駆動などで、入力電圧が変化し閾値以下・以上になった際、なんらかのアクションを起こしたい場合は、「6.14. 入力電圧監視サービス (power-alertd) を使用する」のご利用もご検討ください。

3.6.21. 外部電源制御出力を使用する

3.6.21.1. ハードウェア仕様

接点出力部はフォトリレーによる絶縁出力(無極性)となっています。出力部を駆動するためには外部に電源が必要となります。最大電流 500mA(定格 48V)まで駆動可能です。

デフォルトでは、Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 がシャットダウンモードの時 OFF になり、スリープモード時、アクティブモード時に ON になります。Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 が間欠動作する際に、Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 の動作に連動して接続しているセンサーなど外部デバイス電源を ONOFF することを想定した制御出力となります。

機能　・接点出力 x 1

インターフェース仕様

表 3.45 CON22 信号配列(外部電源制御出力関連)

ピン番号	ピン名	I/O	説明
10	VOUT	-	外部電源制御出力
11	VCOM	-	外部電源制御出力コモン

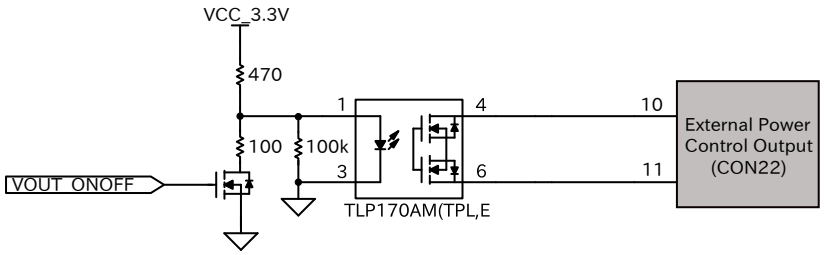


図 3.140 CON22 外部電源制御出力周辺回路

表 3.46 CON22 接続可能な電線

規格	UL	IEC
電線範囲	26～18 AWG	0.12～0.9mm^2
被覆剥き長さ	5～6mm	
使用可能フェルール端子	型番：MFL25-5BE メーカー：ミスミ	
推奨ねじ締めトルク	0.28Nm	

電線の先端に予備半田しないでください。正しい接続ができなくなります。

端子台に電線を接続する際、端子台に過度な力を加えないでください。端子台が破損する恐れがあります。

3.6.21.2. ソフトウェア仕様

入出力インターフェース 2(CON22) のピン 10 と ピン 11 を外部電源制御出力(接点出力)として使用できます。

「3.6.21.1. ハードウェア仕様」 に記載しているとおり、Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 動作中は LOW になりシャットダウンすると自動的に HIGH になります。 Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 動作中に値を変更する必要があれば本章の内容を参考にご利用ください。

ソフトウェアからは GPIO として制御可能です。対応する GPIO 番号を「表 3.47. 外部電源制御出力に対応する CON22 ピン番号」に示します。

表 3.47 外部電源制御出力に対応する CON22 ピン番号

ピン番号	ピン名	GPIO チップ	GPIO 番号
10	VOUT	gpiochip0	3
11	VCOM	gpiochip0	3

「3.14.4.3. インターフェース設定」に記載している方法で、ゲートウェイコンテナが VOUT として使用する場合、ゲートウェイコンテナが本 GPIO を専有するため、Armadillo Base OS 上での制御はできなくなります。

3.6.21.3. 使用方法

- コンテナで使用する

  コンテナ内で動作するアプリケーションから外部電源制御出力を扱うためには、Podman のイメージからコンテナを作成する際にホスト OS 側の /dev/gpiochip**N** を渡すと、GPIO**N+1** を操作することができます。

  ここでは外部電源制御出力で使用する gpiochip0 を渡した場合の例を記載します。

```
[armadillo ~]# vi /etc/atmark/containers/vout_example.conf
set_image docker.io/alpine
set_command sleep infinity
add_devices /dev/gpiochip0
[armadillo ~]# podman_start vout_example
Starting 'vout_example'
956a0fecc48d5ea1210069910f7bb48b9e90b2dadb12895064d9776dae0360b5
```

図 3.141 外部電源制御出力を扱うためのコンテナ作成例

  コンテナ内に入ってコマンドで外部電源制御出力を操作する例を以下に示します。

```
[armadillo ~]# podman exec -it gpio_example sh
[container ~]# apk upgrade
```

```
[container ~]# apk add libgpiod
[container ~]# gpioset gpiochip0 3=1 ❶
```

図 3.142 コンテナ内からコマンドで接点出力を操作する例

❶ GPIO 番号 3 の値を high に設定します。

C 言語プログラムから操作する場合は、GPIO 操作ライブラリである libgpiod を使用することができます。

- Armadillo 上で使用する

gpioset コマンドを用いて、出力レベルを設定することができます。出力レベルには "0" または "1" を設定します。"0"は LOW レベル、"1"は HIGH レベルを表わします。

```
[armadillo ~]# gpioset gpiochip0 3=1
```

図 3.143 出力レベルを "1" に設定する場合

3.7. +Di8+Ai4 拡張基板のカスケード接続

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 は以下の図に示すように、+Di8+Ai4 拡張基板部分をカスケード接続することで接点入力とアナログ入力ポートを増設することができます。

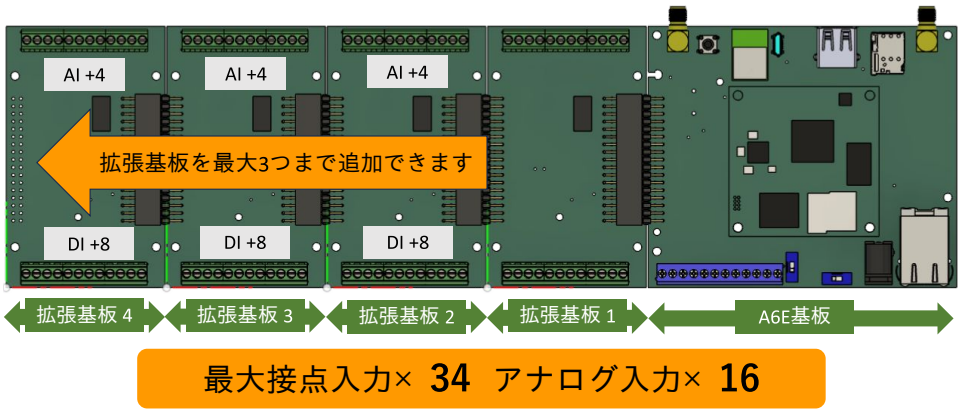


図 3.144 +Di8+Ai4 拡張基板のカスケード接続

+Di8+Ai4 拡張基板をカスケード接続した状態の本製品が入る筐体は弊社では取り扱いがございませんのでご注意ください

カスケード接続する際に、以下の PCN が適用される前の+Di8+Ai4 拡張基板を混ぜると、「6.1.2.3. アナログ入力電圧閾値設定」のアナログ入力で sleep 状態から起床する機能をご使用いただけませんのでご注意ください。

https://armadillo.atmark-techno.com/change_notification/2023-024

外部電源制御出力はカスケード接続した際に全ての+Di8+Ai4 拡張基板の外部電源制御出力が同じ動作をする設計になっております。ポートの数は増えますが、個別の制御はできませんのでご注意ください。

3.7.1. +Di8+Ai4 拡張基板の組付け方法

+Di8+Ai4 拡張基板をカスケード接続する場合、以下の組付け方法のイメージ図を参考に、できる限り平行に 2 枚の基板を組み付けてください。

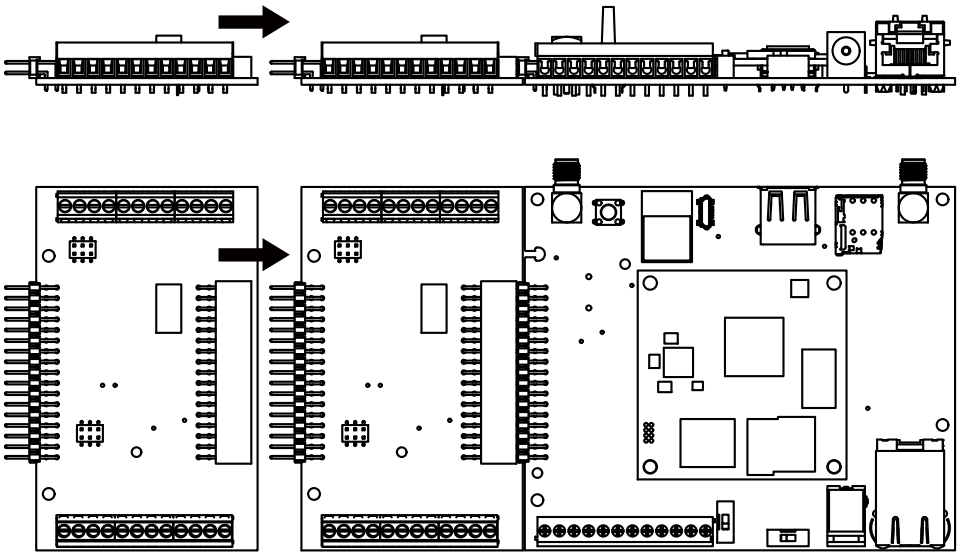


図 3.145 +Di8+Ai4 拡張基板の組付け方法

下図のように両基板を傾けた状態で接続すると接触不良やコネクタの破損につながる可能性がありますのでご注意ください。

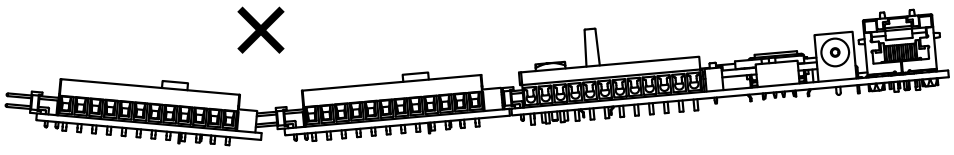


図 3.146 悪い組付け例

両基板は、ピンヘッダとピンソケットとの嵌合のみで接続されます。基板を曲げるなど無理な力を加えると接触不良やコネクタの破損につながる可能性がありますので、ご使用の際には、他の基板やケース等に固定して使用することを推奨します。

3.7.2. 各+Di8+Ai4 拡張基板に必要な設定

カスケード接続する場合、以下の図中に赤枠で示すピンヘッダで各+Di8+Ai4 拡張基板の設定を行う必要があります。ピンヘッダはそれぞれの+Di8+Ai4 拡張基板に 2 箇所あり、両方に同じ設定を行う必要があります。

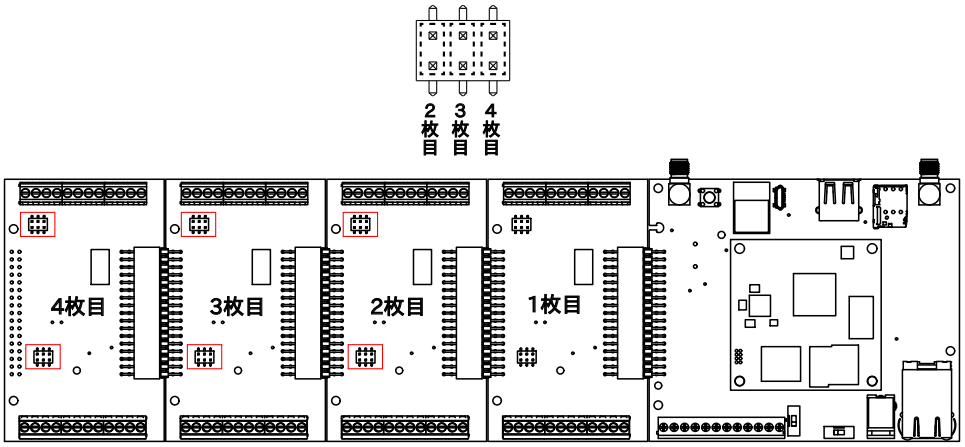


図 3.147 ピンヘッダの位置と設定

本マニュアルで+Di8+Ai4 拡張基板は Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E 本体に近い側から 1 枚目、2 枚目、3 枚目、4 枚目と定義しており、それぞれでショートさせるべき列が指定されています。+Di8+Ai4 拡張基板の順番とショートさせる列の関係を以下の表に示します。

表 3.48 +Di8+Ai4 拡張基板のピンヘッダ設定

順番	ショートさせる列
1 枚目	ショートしない
2 枚目	左から 1 列目
3 枚目	左から 2 列目
4 枚目	左から 3 列目

ショートさせるピンヘッダの列を間違えた場合、ソフトウェアから見たインターフェースの順番が変わってしまい、誤動作の原因になりますので、ショートさせる列を間違わないようご注意ください

3.7.3. 各インターフェースの使用方法

3.7.3.1. 接点入力

使用方法は「3.6.7. 接点入力を使用する」の内容と同じですが、何枚目の+Di8+Ai4 拡張基板の接点入力なのかによって「表 3.26. 接点入力に対応する CON22 ピン番号」の"GPIO チップ"の内容が変わります。

表 3.49 "GPIO チップ"と+Di8+Ai4 拡張基板の順番の関係

順番	GPIO チップ
1 枚目	gpiochip6
2 枚目	gpiochip7

順番	GPIO チップ
3 枚目	gpiochip8
4 枚目	gpiochip9

3.7.3.2. アナログ入力

使用方法は「3.6.19. アナログ入力を使用する」の内容と同じですが、何枚目の+Di8+Ai4 拡張基板のアナログ入力なのかによって、/sys/bus/iio/devices/iio:deviceX/name の"X"の値が変わります。

表 3.50 "deviceX"と+Di8+Ai4 拡張基板の順番の関係

順番	deviceX
1 枚目	device1
2 枚目	device2
3 枚目	device3
4 枚目	device4

3.8. ソフトウェアの設計

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 を用いた製品のソフトウェア設計は、一般的な組み込み開発と基本的には変わりません。しかし、 Armadillo Base OS という独自 OS を搭載しているため、ソフトウェアの設計には特有のポイントがいくつかあります。本章では、それらの設計時に考慮すべき Armadillo Base OS 特有のポイントについて紹介していきます。

3.8.1. 開発者が開発するもの、開発しなくていいもの

Armadillo Base OS では、組み込み機器において必要になる様々な機能を標準で搭載しています。

「図 3.148. 開発者が開発するもの、開発しなくていいもの」と「図 3.149. ゲートウェイコンテナ使用時、開発者が開発するもの、開発しなくていいもの」は、 Armadillo Base OS 搭載製品において、開発者が開発するものと開発しなくていいものをまとめた図です。

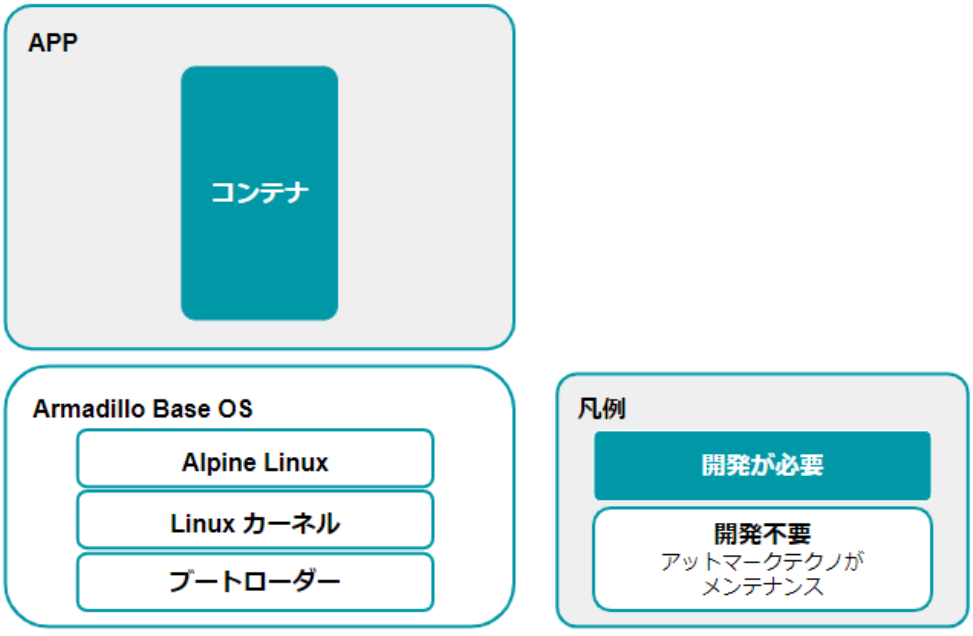


図 3.148 開発者が開発するもの、開発しなくていいもの

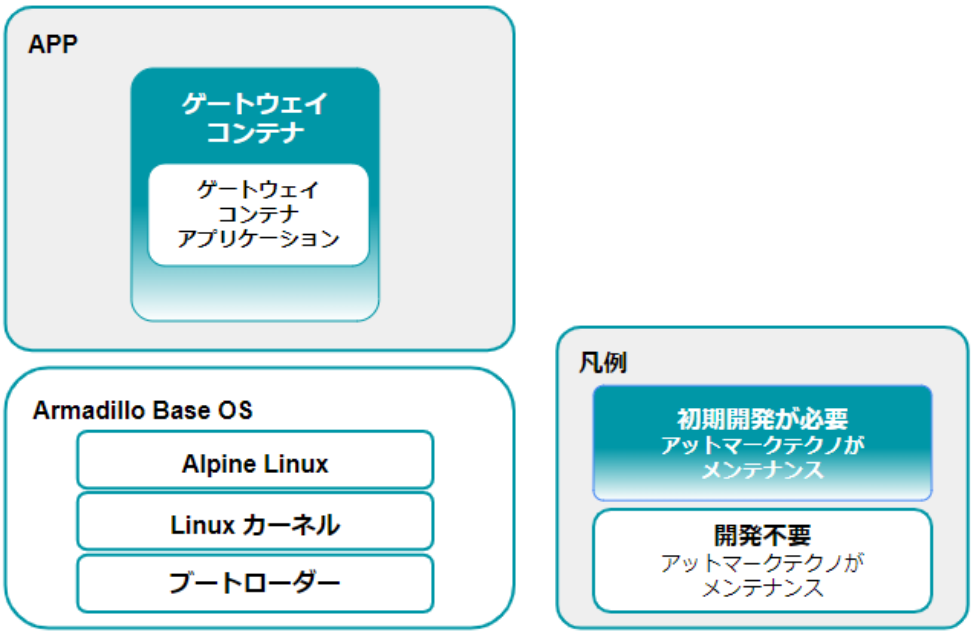


図 3.149 ゲートウェイコンテナ使用時、開発者が開発するもの、開発しなくていいもの

開発しなくていいものについては設計を考える必要はありません。開発するものに絞って設計を進めることができます。

拡張ボードを追加するためにデバイスツリーのカスタマイズが必要となる場合は、デバイスツリー(dtbo)の追加が必要となります。

使用するデバイスによっては、Linux カーネルドライバの追加が必要となり、Linux カーネルのカスタマイズが必要となります。

3.8.2. ユーザーアプリケーションの設計

Armadillo Base OS では基本的にユーザーアプリケーションを Podman コンテナ上で実行します。そのため、実行環境として Armadillo Base OS を意識する必要はありません。

Podman は、同じくコンテナを扱えるソフトウェアである Docker [https://www.docker.com/] と基本的に互換性があります。

アットマークテクノでは、アットマークテクノが提供する Debian GNU/Linux ベースのコンテナイメージ [https://armadillo.atmark-techno.com/resources/software/armadillo-iot-a6e/debian-container]を提供しておりますが、それ以外の link:Docker Hub [https://hub.docker.com/search?type=image&image_filter=official] などから使い慣れたディストリビューションのコンテナイメージを取得して開発することができます。

また Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 では、ゲートウェイコンテナというコンテナイメージをプリインストールしています。必要な機能がゲートウェイコンテナに全て含まれているのであれば、VS Code にて設定を実施して Armadillo にインストールするだけでクラウドへの計測データーの送信や Armadillo の簡易な制御が可能となります。

3.8.2.1. LTE 通信を使用する場合に考慮すべきこと

LTE 通信は、周辺の状況や工事などによって長時間通信ができなくなる可能性があります。そのため、クラウドやサーバーへ送信すべきデーターを即時に送信できない可能性があります。

データーの再送処理や動作しているコンテナ内にキャッシュする処理を実装して、上記状況に備えてください。

3.8.2.2. ゲートウェイコンテナの概要

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 には、ゲートウェイコンテナがプリインストールされています。このコンテナを利用することで、インターフェースの操作やクラウドへのデータアップロードなどを簡単に行うことができます。

ゲートウェイコンテナを利用して実施できる内容は下記の通りです。

表 3.51 利用できるインターフェース・機能

インターフェース	機能
RS485 (ModbusRTU)	レジスタ読み出し
	レジスタ書き込み
接点入力 10ch	ポーリング監視
	エッジ検出
接点出力 2ch	指定レベル出力
アプリケーション LED	点灯/消灯操作
ユーザースイッチ	状態取得
外部電源制御出力	指定レベル出力
	入力電圧
入力電圧計測	
アナログ入力 4ch	入力電圧計測

表 3.52 利用できるクラウドベンダー・サービス

クラウドベンダー	クラウドサービス
AWS	AWS IoT Core
Azure	Azure IoT

インターフェースやクラウドサービスの選択はコンフィグ設定で行う事ができます。また、センサーデータのログ出力やネットワーク断時のキャッシュ機能にも対応しています。

詳細は、「6.9. ゲートウェイコンテナを動かす」 を参照してください。

3.8.2.3. アットマークテクノ販売の拡張基板の情報

コンテナ上から、アットマークテクノ販売の拡張基板の情報を取得して使用することができます。拡張基板の情報は、「6.8.4.6. 個体識別情報の環境変数の追加」を参考に環境変数を追加することでコンテナ上のアプリケーションから使用可能です。

- 拡張基板の接続数

  環境変数名: **AT_ADD_BOARD_COUNT**

  環境変数から、Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E に接続された拡張基板の数を取得することができます。拡張基板の基板数が可変となるシステムの場合、拡張基板接続数を用いることでそれぞれのシステムごとに接続数をアプリケーション内に記載することなく運用することができます。

- 拡張基板の製品名

環境変数名: **AT_ADD_BOARD_NAME_[1-4]**

アットマークテクノ販売の拡張基板が接続されている場合、環境変数から拡張基板名を取得することが出来ます。アプリケーション上から拡張基板の判別や、正常に接続されているかどうかの判断に使用できます。

3.8.3. 省電力・間欠動作の設計

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 は、バッテリー駆動などで必要となる、省電力・間欠動作での動作を行う為の制御を用意しております。必要があれば、どのタイミングでスリープ・シャットダウンモードへ遷移するか、なにをトリガーとして起床するかを設計します。次の章「3.8.3.1. 間欠動作モード・起床条件と状態遷移図」にて、省電力・間欠動作の起床条件・状態遷移を説明します。詳細な使用方法は「6.1. 省電力・間欠動作機能」に記載しております。

3.8.3.1. 間欠動作モード・起床条件と状態遷移図

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 の動作モード・起床条件と状態遷移を「図 3.150. 状態遷移図」に示します。また、動作モード毎のデバイス状態を「表 3.53. 動作モード別デバイス状態」に示します。

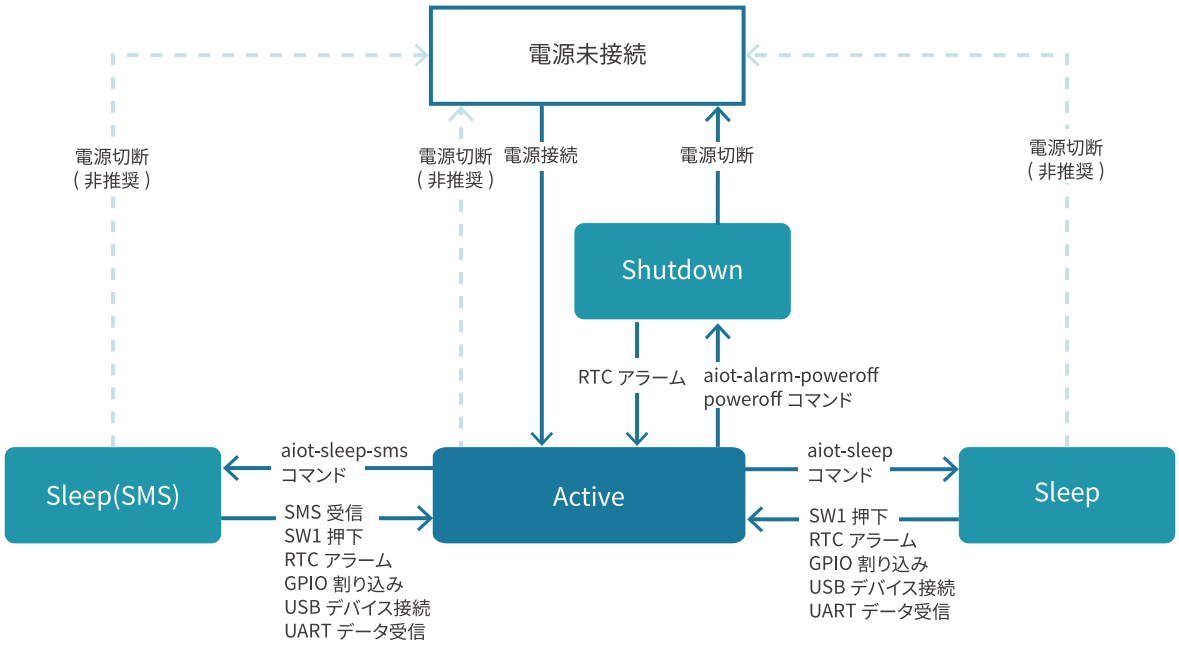


図 3.150 状態遷移図

表 3.53 動作モード別デバイス状態

動作モード	CPU	LTE モジュール	LED	有線 LAN	USB, RS-485 など
アクティブ	動作	通信	動作	動作	通電
シャットダウン	停止	停止	消灯	停止	停止
スリープ	suspend-to-RAM	動作 [a]	消灯	停止	通電
スリープ(SMS 起床可能)	suspend-to-RAM	動作 [a]	消灯	停止	通電

[a]LTE 通信は停止し、LTE モジュールは動作している状態です。Cat.M1 モデルは「6.15.5.4. LTE モデム EMS31-J 省電力などの設定 (Cat.M1 モデル)」の設定に応じた省電力動作になります。

3.8.3.2. 間欠動作モード・起床条件

次に、各動作モードと利用することのできる起床条件について説明します。

3.8.3.3. アクティブモード

「CPU:動作」、「LTE-M:動作」 状態のモードです。

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 の電源投入後 Linux カーネルが起動し、まずはアクティブモードに遷移します。

任意のアプリケーションの実行や、外部センサー・デバイスの制御、LTE-M や Ethernet での通信が可能ですが、最も電力を消費するモードです。アクティブモードの時間をより短くすることで、消費電力を押さえることができます。

3.8.3.4. シャットダウンモード

「CPU:停止」、「LTE-M:停止」の状態であり最も消費電力を抑えることのできるモードです。

その反面、CPU を停止させ、Linux カーネルをシャットダウンしている状態であるため、アクティブモードに遷移する場合は Linux カーネルの起動分の時間がかかります。

シャットダウンモードからアクティブモードに遷移するには、RTC のアラーム割り込みを使用するか、一度電源を切断・再接続を行う必要があります。

3.8.3.5. スリープモード

「CPU:待機」、「LTE-M:停止」 状態のモードです。

CPU(i.MX6ULL)はパワーマネジメントの Suspend-to-RAM 状態になり、Linux カーネルは Pause の状態になります。シャットダウンモードと比較すると消費電力は高いですが、Linux カーネルの起動は不要であるため数秒程度でアクティブモードに遷移が可能です。ユーザスイッチの投下、RTC アラーム割り込み、GPIO 割り込み、USB デバイスの接続、UART によるデータ受信、によってアクティブモードへの遷移ができます。

Armadillo Base OS バージョン 3.17.3-at5 以降、Cat.M1 モデルで LTE 接続中にスリープモードをご利用になる場合、スリープモードからアクティブモードへ遷移するタイミングで ping による LTE 通信の導通確認を実施します。

ping 導通確認先の IP アドレスは以下の順序・ルールで決定します。「6.15.5.12. LTE 再接続サービス」 で使用している設定ファイルを参照しています。

1. /etc/atmark/connection-recover/gsm-ttyMux0_connection-recover.conf が存在してファイル内に PING_DEST_IP があれば、この値を使用します。
2. /etc/atmark/connection-recover.conf が存在してファイル内に PING_DEST_IP があれば、この値を使用します。
3. 両方とも存在しない場合は、8.8.8.8 を導通先として使用します。

3.8.3.6. スリープ(SMS 起床可能)モード (Cat.M1 モデルのみ)

「CPU:待機」、「LTE-M:待機」 状態のモードです。

スリープモードとの違いは、SMS の受信によって、アクティブモードへの遷移も可能である点です。LTE-M:待機(PSM)の状態であるため、スリープモードよりも電力を消費します。

3.8.4. ログの設計

ユーザーアプリケーションのログは、不具合発生時の原因究明の一助になるため必ず残しておくことを推奨します。

3.8.4.1. ログの保存場所

ユーザーアプリケーションが出力するログは、「3.3.4.1. 電源を切っても保持されるディレクトリ(ユーザーデータディレクトリ)」にも記載があるとおり、 /var/app/volumes/ 以下に配置するのが良いです。

コンテナの中から /var/app/volumes/ ディレクトリにアクセスすることになります。手順についての詳細は実際に開発を行う箇所にて紹介します。

3.8.4.2. 保存すべきログ

- Ethernet、LTE、BT、WLAN などの無線系のログ

  一般に不具合発生時によく疑われる箇所なので、最低でも接続・切断情報などのログを残しておくことをおすすめします。

- ソフトウェアのバージョン

  /etc/sw-versions というファイルが Armadillo Base OS 上に存在します。これは、 SWUpdate に管理されている各ソフトウェアのバージョンが記録されているファイルです。このファイルの内容をログに含めておくことで、当時のバージョンを記録することができます。

- A/B 面どちらであったか

  アップデート後になにか不具合があって、自動的にロールバックしてしまう場合があります。後でログを確認する際に、当時 A/B 面どちらであったかで環境が大きく変わってしまい解析に時間がかかる場合があるので、どちらの面で動作していたかをログに残しておくことをおすすめします。

  「図 3.151. 現在の面の確認方法」に示すコマンドを実行することで、現在 A/B どちらの面で起動しているかを確認できます。

```
[armadillo ~]# abos-ctrl
rollbackCurrently booted on /dev/mmcblk0p1 ❶
:（省略）
```

図 3.151 現在の面の確認方法

❶ この実行結果から今の面は/dev/mmcblk0p1 であることが分かります。

3.8.5. ウォッチドッグタイマー

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 のウォッチドッグタイマーは、i.MX6ULL の WDOG(Watchdog Timer)を利用しています。

ウォッチドッグタイマーは、U-Boot によって有効化されます。標準状態でタイムアウト時間は 10 秒に設定されます。

何らかの要因でウォッチドッグタイマーのキックができなくなりタイムアウトすると、システムリセットが発生します。

ウォッチドッグタイマーの設定変更は、ioctl システムコール経由で行うことができます。詳細な情報については、Linux カーネルのソースコードに含まれているドキュメント(Documentation/watchdog/watchdog-api.rst)を参照してください。

ウォッチドッグタイマーを停止することはできません。

3.8.6. コンテナに Armadillo の情報を渡す方法

Armadillo Base OS からコンテナに環境変数として情報を渡すためにコンテナ起動設定ファイルを使用します。

コンテナ起動設定ファイル（conf ファイル）に関しては「6.8.4. コンテナ起動設定ファイルを作成する」を参照してください。

- アットマークテクノが提供する情報を環境変数として渡す

  コンテナ起動設定ファイルに `add_armadillo_env` を使用してください。

  アットマークテクノが設定した LAN1（eth0）の MAC アドレス、個体番号などの Armadillo の情報を環境変数としてコンテナに渡します。

  `add_armadillo_env` については「6.8.4.6. 個体識別情報の環境変数の追加」を参照してください。

- 任意の情報を環境変数として渡す

  コンテナ起動設定ファイルに `add_args` を使用してください。

  `add_args` については「6.8.4.19. `podman run` に引数を渡す設定」を参照してください。

  `add_args` を下記のように使用することでコンテナに環境変数として情報を渡すことができます。

```
add_args --env=<環境変数名>=<値> ❶
```

図 3.152 add_args を用いてコンテナに情報を渡すための書き方

❶ シェルコマンドの出力を環境変数に代入する場合は <値> として $(シェルコマンド) を使用してください。

`add_args --env` の例を示します。

```
add_args --env=MY_ENV=my_value
```

図 3.153 add_args を用いてコンテナに情報を渡す例

これにより、コンテナ内の環境変数 MY_ENV に文字列 my_value が設定されます。

3.9. ネットワーク設定

必要であれば、 Armadillo のネットワークの設定を行います。

3.9.1. ABOS Web とは

Armadillo Base OS(以降、 ABOS) には、 Armadillo と作業用 PC が同一 LAN 内に存在していれば Web ブラウザからネットワークの設定や、 SWU イメージのインストールなどを行うことが可能となる、 ABOS Web という機能があります。この機能は、バージョン v3.17.4-at.7 以降の ABOS に標準で組み込まれています。

現在、ネットワークに関して ABOS Web で設定できるのは以下のものです。

- WWAN 設定
- WLAN 設定
- 各接続設定（各ネットワークインターフェースの設定）
- DHCP サーバー設定
- NAT 設定
- VPN 設定

ABOS Web で設定できる項目はネットワーク関連以外にもありますが、それらについては「6.11. Web UI から Armadillo をセットアップする (ABOS Web)」で紹介します。

バージョン v3.17.4-at.7 以前から ABOS をアップデートした場合の注意

バージョン v3.17.4-at.7 以前からこのバージョン以降へ ABOS をアップデートすると、avahi サービスが新しく追加されます。ABOS Web にアクセスできるようにするためには、この avahi サービスが自動起動するように設定を変更する必要があります。そのため、以下の手順にしたがって設定を変更してください。(新しく追加されたサービスが自動起動することによる悪影響を防ぐため、アップデート直後では avahi サービスは自動起動しない設定になっています。)

```
[armadillo ~]# rc-update add avahi-daemon
[armadillo ~]# rc-service avahi-daemon start
[armadillo ~]# persist_file /etc/runlevels/default/avahi-daemon
```

バージョン 4.13 以前の mkswu を使用した場合の注意

バージョン v3.17.4-at.7 以降の ABOS に、バージョン 4.13 以前の mkswu の mkswu --init で作成した initial_setup.swu をインストールした場合、 ABOS Web にパスワードが設定されていないため自動起動しません。そのため、以下の手順にしたがって ABOS Web のパスワードを設定してください。

```
[armadillo ~]# passwd abos-web-admin
[armadillo ~]# persist_file /etc/shadow
[armadillo ~]# rc-service abos-web restart
```

LTE モジュールを搭載した Armadillo をお使いで、LTE モジュールによる WWAN 接続でインターネットにアクセスする場合に、Armadillo に LAN で接続した機器から Armadillo をルーターとして利用したい場合には、NAT 設定機能が役に立つでしょう。LTE モジュールによる WWAN 通信でクラウドサービスに接続し、WLAN や LAN で接続した機器から集めたデータをクラウドサービスに転送したり、それらの機器を、クラウドサービスから Armadillo 経由で遠隔制御するようなシステムを構成する場合にご利用ください。

以下では、 ABOS Web を利用した各種ネットワーク設定の方法について紹介します。

3.9.2. ABOS Web へのアクセス

Armadillo と PC を有線 LAN で接続し、Armadillo の電源を入れて PC で Web ブラウザを起動した後、Web ブラウザのアドレスバーに次の URL を入力してください： https://armadillo.local:58080

ABOS Web は、初期状態では同一サブネットのネットワークのみアクセス可能です。
サブネット外からのアクセスを許可したい場合は、 /etc/atmark/abos_web/init.conf を作成し、ABOS Web のサービスを再起動してください。

以下の例ではコンテナとループバックからのアクセスのみを許可します：

```
[armadillo ~]# vi /etc/atmark/abos_web/init.conf
command_args="--allowed-subnets '10.88.0.0/16 127.0.0.0/8 ::1/128'"
[armadillo ~]# persist_file -v /etc/atmark/abos_web/init.conf
'/mnt/etc/atmark/abos_web/init.conf' -> '/target/etc/atmark/abos_web/init.conf'
[armadillo ~]# rc-service abos-web restart
```

ABOS Web が動作する Armadillo が、同じ LAN 上に複数あると、ABOS Web に接続する URL のホスト名部分（armadillo.local）は、2 台めでは armadillo-2.local、3 台めでは armadillo-3.local のように、違うもの

が自動的に割り当てられます。どのホスト名が、どの Armadillo のものなのかを判別するのが難しいので、複数台の Armadillo で同時に ABOS Web を動かすときは、LAN に固定 IP アドレスを設定して、IP アドレスで指定できるようにするのがよいでしょう。

また、VSCode 上で ABOSDE(Armadillo Base OS Development Environment) から、ABOS Web が動作している Armadillo の一覧を確認し、指定した Armadillo の ABOS Web を Web ブラウザ で開くことが出来ます。ただし、ATDE のネットワークを NAT に設定している場合は Armadillo がリストに表示されません。

「図 3.154. ABOSDE で ローカルネットワーク上の Armadillo をスキャンする」 の赤枠で囲われているボタンをクリックすることで、ローカルネットワーク上で ABOS Web が実行されている Armadillo をスキャンすることができます。

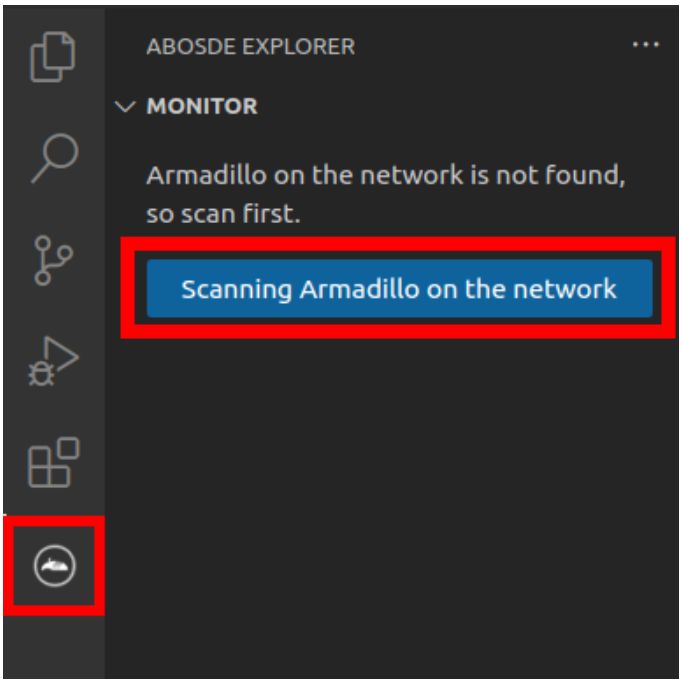


図 3.154 ABOSDE で ローカルネットワーク上の Armadillo をスキャンする

「図 3.155. ABOSDE を使用して ABOS Web を開く」 の赤枠で囲われているマークをクリックすることで、ABOS Web を Web ブラウザで開くことができます。

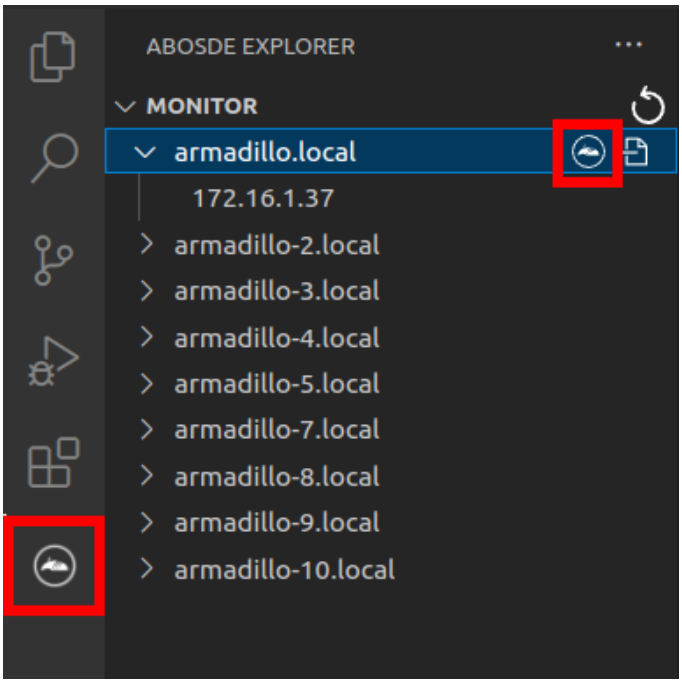


図 3.155 ABOSDE を使用して ABOS Web を開く

「図 3.156. ABOSDE に表示されている Armadillo を更新する」 の赤枠で囲われているマークをクリックすることで、ABOSDE に表示されている Armadillo を更新することができます。

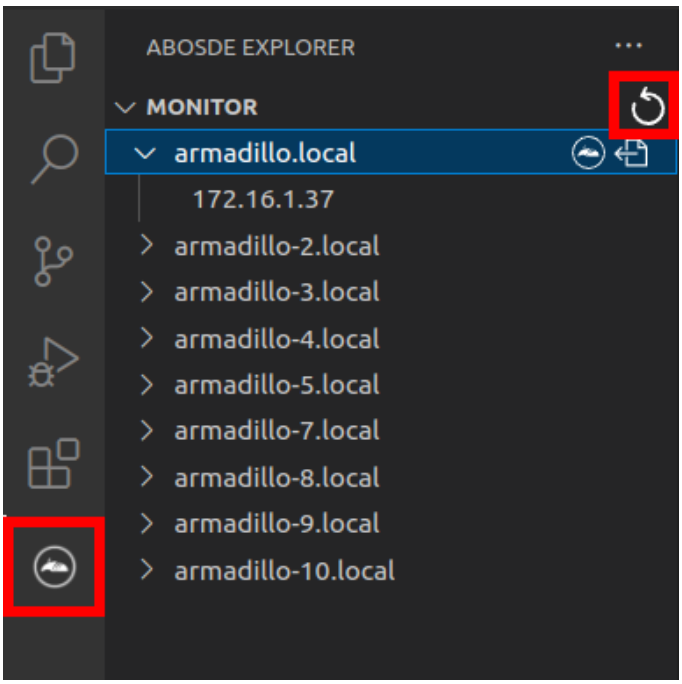


図 3.156 ABOSDE に表示されている Armadillo を更新する

3.9.3. ABOS Web のパスワード登録

「3.1.5.1. initial_setup.swu の作成」で ABOS Web のログイン用パスワードを設定していない場合、 ABOS Web 初回ログイン時に、 "初回ログイン"のパスワード登録画面が表示されますので、パスワードを設定してください。

図 3.157 パスワード登録画面

"初回ログイン"のパスワード登録画面で、"パスワード" フィールドと "パスワード(確認)" フィールドに、登録したいパスワードを入力してから、"登録" ボタンをクリックしてください。パスワード登録完了画面が表示されたら、パスワード登録の完了です。

図 3.158 パスワード登録完了画面

パスワード登録完了画面にある "ログインページ" というリンクをクリックすると、ログイン画面が表示されますので、先ほど登録したパスワードを入力して "ログイン" ボタンをクリックしてください。

ABOS Web に対応した Armadillo が正常に起動していれば、Web ブラウザに ABOS Web のログイン画面が表示されます。

図 3.159 ログイン画面

ログイン画面で ABOS Web のパスワードを入力して認証されれば、ABOS Web の設定画面に表示が変わり、設定操作を行うことができます。

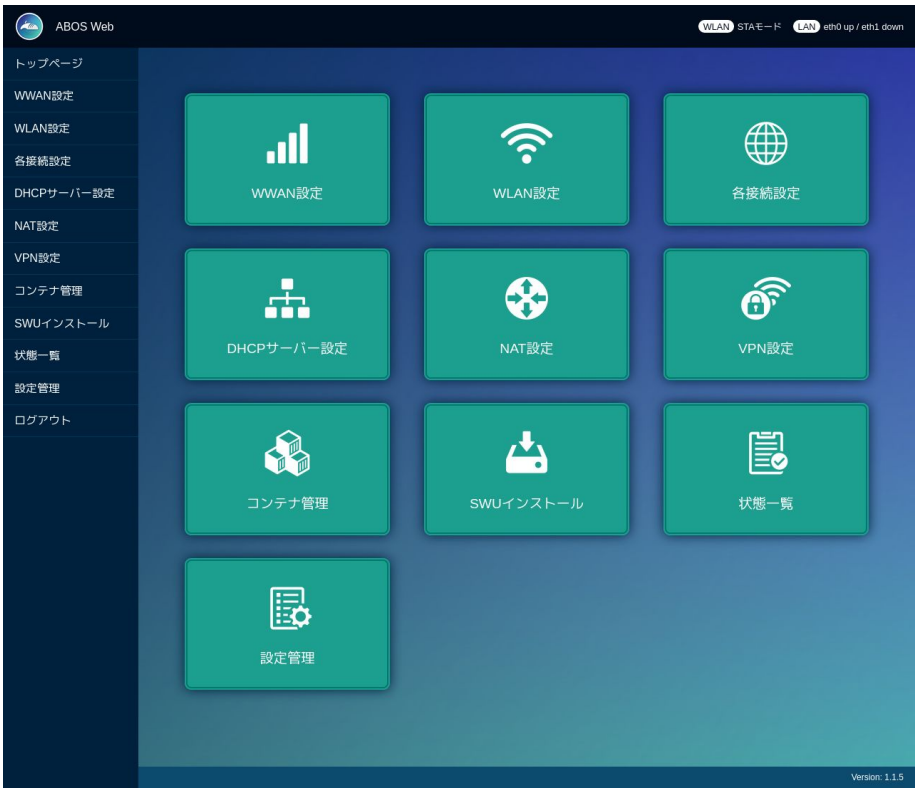


図 3.160 トップページ

3.9.4. ABOS Web のパスワード変更

登録した ABOS Web のログイン用パスワードは「設定管理」画面から変更することができます。トップページから「設定管理」をクリックすると、移動した先にパスワード変更画面が表示されますので、現在のパスワードと変更後のパスワードを入力して登録ボタンをクリックしてください。

図 3.161 ログイン画面

3.9.5. ABOS Web の設定操作

ABOS Web で Armadillo の動作設定を行うには、ログイン後に表示されるトップページで、設定したい機能へのリンクをクリックしてください。リンクをクリックすると、リンク先の設定画面が表示されますので、設定画面で、現在の設定内容の確認や設定変更を行ってください。現在の設定内容を確認するには、"各接続設定"をクリックしてください。各機能の設定ページへのリンクは、それぞれの設定ページでも、左端にサイドメニュー形式で表示されます。以後、サイドメニュー形式で表示されたリンクをクリックすることを、「サイドメニューから xxx を選択する」と表記します。ログイン後に表示されるトップページと、それぞれの設定ページには、左端のサイドメニューに加え、上端右側に、現在の接続状態が表示されます。現在の接続状態は、WWAN、WLAN、LAN、のそれぞれについて表示されます。WWAN と WLAN は、それらの通信モジュールが Armadillo に搭載されていなければ、表示されません。

3.9.6. ログアウト

ABOS Web で必要なセットアップを行なったら、サイドメニューから "ログアウト" を選択してログアウトしてください。ログアウトすると、ログイン画面が再び表示されますので、ABOS Web をすぐに使わないのであれば、Web ブラウザを閉じてください。

3.9.7. WWAN 設定

LTE をはじめとする WWAN 通信モジュールを搭載した Armadillo の、WWAN 設定を行います。この設定画面では、WWAN 接続設定の登録と、WWAN 接続の状態（現在のアドレス情報）の表示、登録済み WWAN 接続設定の編集と削除を行うことができます。設定項目のうち、"MCC/MNC" は、通常は空欄にしてください。MCC/MNC 以外の項目を正しく設定しても WWAN 通信が動作しない場合、特に SIM カードがマルチキャリア SIM の場合は、ご契約の通信事業者に MCC/MNM を問い合わせ、通信事業者から提示された MCC/MNC の値を設定してください。それぞれの入力フィールドに設定値を入力して "接続して保存" ボタンをクリックすると、WWAN 接続の設定を登録して、WWAN 接続動作を実行します。WWAN 通信設定が行われ、ネットワーク接続が確立した状態では、割当たっている IP アドレスなどを "現在の WWAN 接続情報" に表示します。「図 3.162. WWAN 設定画面」に、WWAN 設定を行った状態を示します。

図 3.162 WWAN 設定画面

ABOS Web のバージョン 1.3.3 以降では「IPv6 設定」を選択することができます。使用する SIM によっては IPv6 が有効だと接続できず、無効にすると接続できることがあります。その場合は、この設定を「使用しない」に設定して接続してください。

閉域 LTE 網を使用する料金プランをご契約で本サービスをご利用になられる際の注意点。

「6.15.5.12. LTE 再接続サービス」をご利用になられる場合(Cat.1 モデルはデフォルトで有効となっております、Cat.M1 モデルはデフォルト無効です)、コネクション状態確認時 PING 送付先の初期値は 8.8.8.8 ですが、この IP アドレスに対して ping 導通ができない場合、ping 導通が可能となる IP アドレスを指定する必要があります。設定方法は、「6.15.5.12. LTE 再接続サービス」を参照ください。

「6.15.5.12. LTE 再接続サービス」が動作している状態で WWAN を切断した場合、LTE 再接続サービスにより再度接続を試み、接続可能であれば接続状態へ戻ります。

「6.15.5.12. LTE 再接続サービス」が動作している状態で WWAN が切断した状態を継続したい場合は、WWAN の設定を削除してください。

3.9.8. WLAN 設定

無線 LAN モジュールを搭載した Armadillo の、WLAN（無線 LAN）設定を行います。この設定画面では、WLAN クライアント（子機）としての設定または、WLAN アクセスポイントとしての設定を行うことができます。クライアントとアクセスポイントのどちらか一方について、接続設定の登録と接続の状態の表示、登録済み設定の削除を行なえます。クライアントとアクセスポイントのどちらに設定するかは、"動作モード選択"欄で指定します。

クライアント設定とアクセスポイント設定の、それぞれについて、以下に説明します。

3.9.8.1. WLAN 設定（クライアントとしての設定）

"動作モード選択"欄で"クライアントとして使用する"を選択すると、クライアント設定画面が表示されます。もしアクセスポイントに設定済みの場合は、アクセスポイントの設定を削除してください。そうしないと、動作モードをクライアントに切り替えることができません。設定項目のうち、ネットワーク名(SSID) は、リストから選択してください。WLAN アクセスポイントを Armadillo が何も検出できない場合は、このリストが空になります。セキュリティ方式も、リストから選択してください。DHCP と 固定 は、DHCP を選択すると DHCP サーバーから IP アドレスを取得します。固定 を選択すると、固定 IP アドレス設定用の入力フィールドを表示します。それぞれの入力フィールドに設定値を入力して "接続して保存" ボタンをクリックすると、WLAN クライアント設定を登録して、WLAN 接続動作を実行します。WLAN 接続設定が行われ、WLAN 接続が確立した状態では、割当たっている IP アドレスなどを "現在の WLAN 接続情報" に表示します。

ABOS-WEB 上では複数のネットワーク設定を保存することが可能です。設定項目のうちにネットワーク情報を入力した後、 "保存" ボタンをクリックすると、入力した内容の登録のみを行い、接続は行いません。登録した設定の一覧は WLAN ページの中央にあるリストに表示されます。このリストでは WLAN 設定の接続／編集／削除を行うことができます。保存した設定に接続先を変更したい場合はリストから選択して、"接続" ボタンをクリックしてください。保存した設定を編集したい場合はリストから選択して、"設定を編集" ボタンをクリックしてください。保存した設定を削除したい場合はリストから選択して、"設定を削除" ボタンをクリックしてください。

「図 3.163. WLAN クライアント設定画面」に、WLAN クライアント設定を行った状態を示します。

図 3.163 WLAN クライアント設定画面

登録済み WLAN クライアント設定を削除して、WLAN アクセスポイントとの接続を切断するには、"設定を削除" ボタンをクリックしてください。

3.9.8.2. WLAN 設定（アクセスポイントとしての設定）

"動作モード選択"欄で"アクセスポイントとして使用する"を選択すると、アクセスポイント設定画面が表示されます。もしクライアントに設定済みの場合は、クライアントの設定を削除してください。そうしないと、動作モードをアクセスポイントに切り替えることができません。設定項目のうち、ブリッジアドレス は、WLAN アクセスポイントに割り当てる IP アドレスを入力してください。サブネットマスクは、アクセスポイントのサブネットのものを入力してください。使用周波数は、5GHz と 2.4GHz のうち使用するものを選択してください。両方の周波数を同時に使用することはできません。使用チャンネルは、リストから選択してください。SSID と パスワード に入力した値は、アクセスポイントに設定した Armadillo に WLAN 子機を接続する際に使用します。

それぞれの入力フィールドに設定値を入力して "設定" ボタンをクリックすると、WLAN アクセスポイント設定を登録して、WLAN アクセスポイント動作を開始します。WLAN アクセスポイント設定が行われ、アクセスポイント動作中の状態では、"現在のアクセスポイント情報" に設定内容を表示します。

「図 3.164. WLAN アクセスポイント設定画面」に、WLAN アクセスポイント設定を行った状態を示します。

図 3.164 WLAN アクセスポイント設定画面

アクセスポイントモードのセキュリティ方式は、WPA2 を使用します。

3.9.9. 各接続設定（各ネットワークインターフェースの設定）

設定されたネットワーク接続の一覧を表示します。表示した接続のそれぞれについて、接続の有効化（「接続」）や無効化（「切断」）、および接続設定内容の編集や削除を行うことができます。接続の操作を行う時は、操作したい接続をラジオボタンで選択してください。

図 3.165 現在の接続情報画面

ここで、「ネットワーク接続」は、Linux のネットワーク接続管理機能（NetworkManager）が管理するコネクションです。ネットワーク接続に対する設定項目の詳細は、NetworkManager のリファレンス（https://developer-old.gnome.org/NetworkManager/stable/nmcli.html）をご覧ください。接続設定内容を編集したい接続を選択して "設定を編集" ボタンをクリックすると、設定内容の編集画面を表示します。LAN の接続以外、つまり、WWAN と WLAN の接続に対する設定は、"WWAN 設定" や "WLAN 設定" の設定画面をお使いいただくのが簡単です。

それぞれの接続設定画面では、IPv4 と IPv6 のそれぞれについて、IP アドレスを自動割り当てするかまたは固定 IP アドレスにするかを選択して設定できます。IP アドレスの割り当ては、デフォルトでは自動割り当てです。Armadillo を接続した LAN や WLAN で、Armadillo を DHCP サーバーとして運用する場合は、それらのネットワーク接続を固定 IP アドレスに設定してください。

3.9.9.1. LAN 接続設定

LAN 接続の接続名は、デフォルトでは "Wired conneciton 1" です。LAN ポートを二つ搭載した Armadillo では、二つめの LAN ポートに対応する "Wired connection 2" も有効です。Armadillo を LAN と WWAN との間で IPv4 ルーターとして運用する場合は、LAN 接続の設定で IPv4 アドレスを固

定 IP アドレスに設定して下さい。「図 3.166. LAN 接続設定で固定 IP アドレスに設定した画面」に、LAN 接続の設定編集画面で固定 IP アドレスに設定した状態を示します。

図 3.166 LAN 接続設定で固定 IP アドレスに設定した画面

3.9.9.2. WWAN 接続設定

WWAN 接続の接続名は、デフォルトでは "gsm-ttyCommModem" です。

3.9.9.3. WLAN 接続設定

WLAN 接続の接続名は、デフォルトでは、クライアントモードが "abos_web_wlan"、アクセスポイントモードが "abos_web_br_ap" です。

3.9.10. DHCP サーバー設定

ネットワークインターフェースごとに、接続したネットワーク上で Armadillo を DHCP サーバーとして動作させる設定を行うことができます。接続済みの DHCP サーバー情報を、画面上部の"現在の

DHCP 情報"に表示します。DHCP サーバーの設定を登録する場合は、"DHCP 情報入力"欄に設定内容を入力して"設定"ボタンをクリックしてください。「図 3.167. eth0 に対する DHCP サーバー設定」に、一つめの LAN ポート（eth0）に対する設定を行った状態を示します。

図 3.167 eth0 に対する DHCP サーバー設定

たとえば、LAN ポートが二つある Armadillo で、それぞれの LAN ポートを異なる LAN に接続して、それぞれの LAN 上で Armadillo を DHCP サーバーとして運用する場合は、eth0 と eth1 に対して DHCP サーバー設定を行ってください。DHCP サーバー設定を削除するには、"現在の DHCP 情報"の一覧で削除したい設定を選択して、"削除"ボタンをクリックしてください。

3.9.11. NAT 設定

この設定画面では、ルーター機能での宛先インターフェース設定と、Armadillo を接続した LAN 上の機器用のポートフォワーディング設定を行うことができます。Armadillo を LAN や WLAN と WWAN との間でルーターとして運用する場合は、NAT 設定の宛先インターフェースを WWAN のインターフェースに設定してください。そして、LAN や WLAN 上の機器を、WWAN 接続したインターネットにサーバーとして公開したい場合は、ポートフォワーディング設定を使ってください。

3.9.11.1. NAT 設定

ルーター機能での宛先インターフェース設定を行なえます。「図 3.168. LTE を宛先インターフェースに指定した設定」に、宛先インターフェースに ppp0 を指定した場合の画面を示します。

図 3.168 LTE を宛先インターフェースに指定した設定

3.9.11.2. ポートフォワーディング設定

受信インターフェースごとに、ポートフォワーディング設定を登録できます。「図 3.169. LTE からの受信パケットに対するポートフォワーディング設定」 に、受信インターフェース ppp0 について、ポート 8080 番宛の tcp パケットをポートフォワーディングする設定を行った状態を示します。

図 3.169 LTE からの受信パケットに対するポートフォワーディング設定

3.9.12. VPN 設定

Armadillo の VPN 接続設定を行います。この設定画面では、認証方式や VPN クライアントの設定ファイル、認証用の証明書と鍵の設定を行うことができます。VPN 接続を設定していれば、現在の接続状態も表示します。現在の接続状態表示欄にある "接続" ボタンと "切断" ボタンで、VPN 接続の接続と切断を行なえます。VPN クライアントは、現在 OpenVPN [https://openvpn.net/community/] をサポートしています。

「図 3.170. VPN 設定」に、VPN 接続設定を行った状態を示します。

図 3.170 VPN 設定

認証方式は、"ユーザ名とパスワード" と "証明書" のどちらか一方を選択できます。認証方式が "証明書" の場合、.ovpn ファイルに証明書や鍵が埋め込まれていれば、それらのファイルを指定する必要はありません。

ABOS Web は、VPN 接続を設定する際に abos_web_openvpn という名前のコンテナを自動的に作成し、このコンテナで VPN クライアントを実行します。VPN 接続動作を実行する時には、進行状況を示すログを表示します。

登録済み VPN 設定を削除して、VPN 接続を切断するには、"設定を削除" ボタンをクリックしてください。

3.9.13. 状態一覧

各設定画面で行った設定の現在状態を、設定ごとに区切って一覧表示します。

3.10. ABOS Web をカスタマイズする

ABOS Web では以下の要素についてお客様自身で用意したものを使用してカスタマイズすることができます。

- ロゴ画像
- ヘッダロゴアイコン画像
- ヘッダタイトル
- favicon 画像
- 背景色
- メニューの表示名

ABOS Web をお客様の最終製品に組み込む場合、自社のロゴ画像に変更するといったような使い方ができます。

カスタマイズは、「設定管理」で行うことができます。

カスタマイズは ABOS Web のバージョン 1.3.0 以降で対応しています。

図 3.171 ABOS Web のカスタマイズ設定

- **ロゴ画像**

  ログインページや新規パスワード設定画面で表示される画像です。「ファイルを選択」をクリックしてアップロードしたい画像ファイルを選択してください。フォーマットは PNG のみで、ファイルサイズは 3MB のものまでアップロードできます。

- **ヘッダロゴアイコン画像**

  画面左上に常に表示されている画像です。「ファイルを選択」をクリックしてアップロードしたい画像ファイルを選択してください。フォーマットは PNG のみで、ファイルサイズは 3MB のものまでアップロードできます。

- **ヘッダタイトル**

  画面左上に常に表示されている文字列です。24 文字まで入力できます。

- **favicon 画像**

  Web ブラウザのタブなどに小さく表示される画像です。favicon 画像は以下の種類を `favicon` ディレクトリに保存して、`favicon` ディレクトリごと zip 圧縮したものをアップロードしてください。

表 3.54 用意する favicon 画像

ファイル名	縦横サイズ	説明
android-chrome-192x192.png	192x192	スマートフォンのホームに Web ページを追加した時に使用されます。
android-chrome-512x512.png	512x512	Web ページを開いた時のスプラッシュ画面に使用されます。
apple-touch-icon.png	180x180	スマートフォンのホームに Web ページを追加した時に使用されます。
favicon-16x16.png	16x16	Web ブラウザで使用されます。
favicon-32x32.png	32x32	Web ブラウザで使用されます。
mstile-150x150.png	150x150	Windows でスタート画面にピン止めしたときに使用されます。

- **背景色**

  5 種類の中から選択できます。

- **メニューの表示名**

  画面左にあるメニューの表示名を変更する、または非表示にすることができます。「メニュー項目を変更する」をクリックし、変更用ページへ行ってください。

図 3.172 メニュー変更画面 (一部)

各メニュー項目名と説明を変更することができます。項目名を空欄にするとそのメニューは非表示になります。入力し終わったらページ下部の「メニューを設定」をクリックしてください。

画像やメニューの変更後、すぐに Web ブラウザ画面に反映されない場合は、お使いの Web ブラウザの設定でキャッシュの削除を行ってください。

変更完了後は、「カスタマイズ機能を無効にする」をクリックするとカスタマイズ項目が非表示になりそれ以上カスタマイズできなくなります。お客様の最終製品に ABOS Web を組み込む場合に実行してください。

Armadillo 内の /etc/atmark/abos_web/customize_disable ファイルを削除すると、再びカスタマイズ項目が表示されるようになります。

3.11. Network Time Protocol (NTP, ネットワーク・タイム・プロトコル) の設定

Armadillo Base OS では chronyd を使用しています。

デフォルトの設定（使用するサーバーなど）は /lib/chrony.conf.d/ にあり、設定変更用に /etc/chrony/conf.d/ のファイルも読み込みます。/etc/chrony/conf.d/ ディレクトリに /lib/chrony.conf.d/ と同名の設定ファイルを配置することで、デフォルトのファイルを読み込まないようになります。

時刻取得に関する設定は 2 つのファイルに分かれています：

- initstepslew.conf： chronyd 起動時「 initstepslew 」コマンドでサーバーと通信し時刻を取得します。
- servers.conf： chronyd 起動後周期的に「 pool 」または「 server 」コマンドでサーバーと通信し時刻を補正します。

例えば、 NTP サーバーを変更する際は 「図 3.173. chronyd のコンフィグの変更例」 に示す通り/etc/chrony/conf.d/initstepslew.conf と /etc/chrony/conf.d/servers.conf に記載します：

```
[armadillo ~]# vi /etc/chrony/conf.d/initstepslew.conf ❶
initstepslew 10 192.0.2.1
[armadillo ~]# vi /etc/chrony/conf.d/servers.conf ❷
server 192.0.2.1 iburst
[armadillo ~]# persist_file -rv /etc/chrony/conf.d ❸
'/mnt/etc/chrony/conf.d/initstepslew.conf' -> '/target/etc/chrony/conf.d/initstepslew.conf'
'/mnt/etc/chrony/conf.d/servers.conf' -> '/target/etc/chrony/conf.d/servers.conf'
[armadillo ~]# rc-service chronyd restart ❹
chronyd          | * Stopping chronyd ... [ ok ]
chronyd          | * Starting chronyd ... [ ok ]
armadillo:~# chronyc -n sources ❺
MS Name/IP address         Stratum Poll Reach LastRx Last sample
===============================================================================
^* 192.0.2.1                     2   6    17    24    +11us[  +34us] +/-   53ms
```

図 3.173 chronyd のコンフィグの変更例

❶ 起動時のサーバー設定です。不要な場合は空のファイルを生成してください。

❷ 運用時のサーバー設定です。複数の行または「pool」の設定も可能です。

❸ ファイルを保存します。

❹ chronyd サービスを再起動します。

❺ chronyc で新しいサーバーが使用されていることを確認します。

NTP の設定は ABOS Web や Rest API を使って行うこともできます。詳細は、「6.11.5. 時刻設定」および 「6.11.6.12. Rest API : 時刻の設定」 を参照してください。

3.12. Armadillo Twin を体験する

Armadillo Twin を利用したデバイス運用管理を検討する場合は、一度 Armadillo Twin をお試しいただくことをおすすめします。Armadillo Twin は、無償トライアルでご登録いただくことで、3 ヶ月間無償で全ての機能をご利用いただくことができます。また、トライアル中の設定内容は、有料の月額プランに申込後も引き継いで利用することができます。

詳細は Armadillo Twin ユーザーマニュアル 「アカウント・ユーザーを作成する」 [https://manual.armadillo-twin.com/create-account-and-user/] をご確認ください。

3.13. ABOSDE によるアプリケーションの開発

ここでは、ABOSDE(Armadillo Base OS Development Environment) によるアプリケーション開発の概要と ABOSDE で作成される各プロジェクトの違いについて説明します。

ABOSDE は Visual Studio Code にインストールできる開発用エクステンションです。ABOSDE を使用することで、コンテナ及びコンテナ自動起動用設定ファイルの作成、コンテナ内におけるパッケージのインストール、コンテナ内で動作するアプリケーション本体の開発をすべて VSCode 内で行うことができます。

ABOSDE では、以下のようなアプリケーションを開発できます。

- ゲートウェイコンテナアプリケーション
- CUI アプリケーション
- C 言語アプリケーション

3.13.1. ABOSDE の対応言語

「表 3.55. ABOSDE の対応言語」に示すように、アプリケーション毎に対応している言語が異なります。

表 3.55 ABOSDE の対応言語

アプリケーションの種類	使用言語（フレームワーク）
ゲートウェイアプリケーション	Python
CUI アプリケーション	シェルスクリプト
	Python
C 言語アプリケーション	C 言語

3.13.2. 参照する開発手順の章の選択

どのようなアプリケーションを開発するかによって ABOSDE による開発手順が異なります。「図 3.174. 参照する開発手順の章を選択する流れ」を参考に、ご自身が開発するアプリケーションに適した章を参照してください。

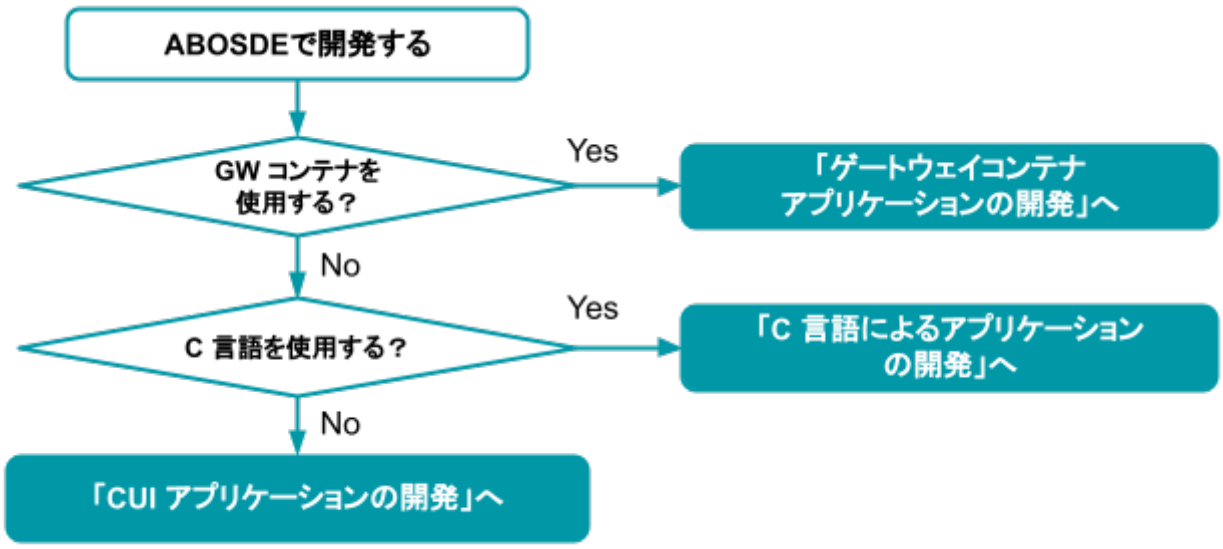


図 3.174 参照する開発手順の章を選択する流れ

ゲートウェイコンテナアプリケーション

- 対象ユーザー
  - 既存のゲートウェイコンテナを拡張したい
- マニュアルの参照先
  - 「3.14. ゲートウェイコンテナアプリケーションの開発」を参照

CUI アプリケーション

- 対象ユーザー
  - 画面を使用しないアプリケーションを開発したい

- マニュアルの参照先
  - 「3.15. CUI アプリケーションの開発」を参照

C 言語アプリケーション

- 対象ユーザー
  - C 言語でないと実現できないアプリケーションを開発したい
  - 既存の C 言語によって開発されたアプリケーションを Armadillo で動作させたい
  - 開発環境に制約がある
- マニュアルの参照先
  - 「3.16. C 言語によるアプリケーションの開発」を参照

3.14. ゲートウェイコンテナアプリケーションの開発

ATDE 上の VSCode でゲートウェイコンテナ内で動作するゲートウェイコンテナアプリケーションを開発する手順を示します。

ゲートウェイコンテナアプリケーションを開発・使用するためには Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 にゲートウェイコンテナがインストールされている必要があります。もし、ゲートウェイコンテナを削除している場合は再度 Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 にゲートウェイコンテナをインストールする必要があります。

ゲートウェイコンテナのインストール方法は、インストールディスクを使用して Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 のソフトウェアを初期化する方法と、SWU イメージを使用してインストールする方法があります。

インストールディスクの使用方法は「3.3.5. インストールディスクについて」を参照してください。

SWU イメージを使用してインストールする場合は、「6.11.4. SWU インストール」を参照し、以下のイメージをご利用ください。また、アットマークテクノが配布しているコンテナを既にインストールしている場合は、先にそのコンテナをアンインストールする必要があります。アンインストール手順は「6.8.3. コンテナとコンテナに関連するデータを削除する」を参照してください。

Armadillo サイト - Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E ソフトウェアダウンロード

https://armadillo.atmark-techno.com/armadillo-iot-a6e/resources/software

3.14.1. ゲートウェイコンテナアプリケーション開発の流れ

ゲートウェイコンテナアプリケーションを開発する流れは以下のようになります。

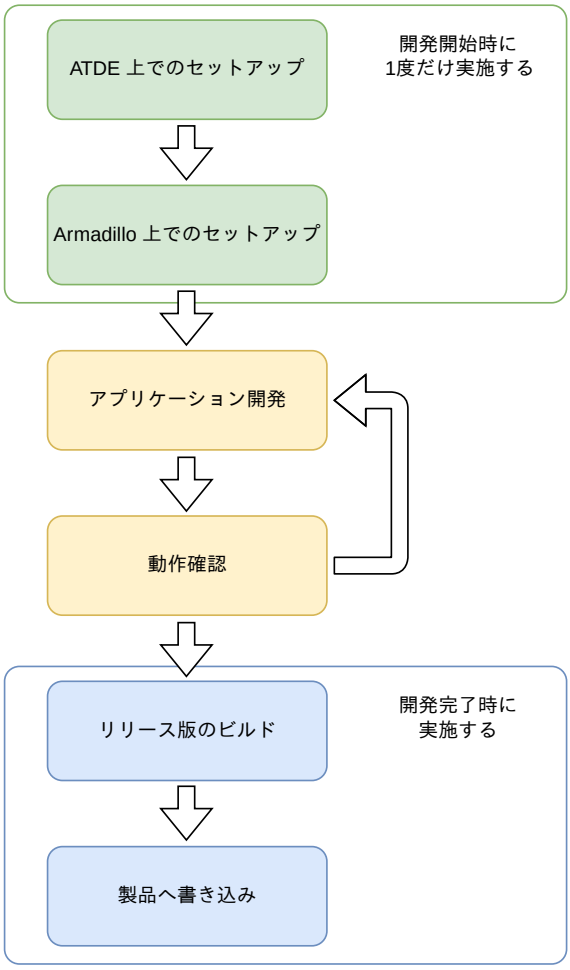


図 3.175 ゲートウェイコンテナアプリケーション開発の流れ

3.14.2. ATDE 上でのセットアップ

ここでは、開発開始時の ATDE 上でのセットアップ手順について説明します。本章は ATDE と VSCode のセットアップが完了していることを前提としております。セットアップがまだの方は、「3.1. 開発の準備」を参照してセットアップを完了してください。

3.14.2.1. プロジェクトの作成

VSCode の左ペインの [A6E] から [GW New Project] を実行し、表示されるディレクトリ選択画面からプロジェクトを保存するディレクトリを選択してください。実行するためには右に表示されている三角形ボタンを押してください。保存先を選択すると、プロジェクト名を入力するダイアログが表示されるので、任意のプロジェクト名を入力してエンターキーを押してください。この操作により、選択した保存先に、入力したプロジェクト名と同名のディレクトリが作成されます。

また、ここでは次のように設定しています。

- **保存先**：ホームディレクトリ
- **プロジェクト名**：`my_project`

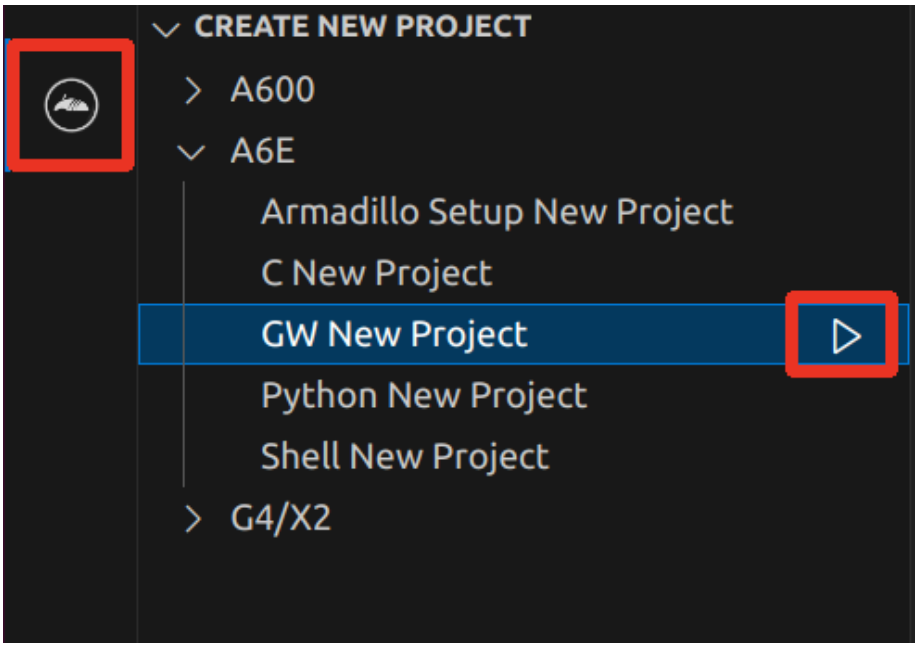


図 3.176 プロジェクトを作成する

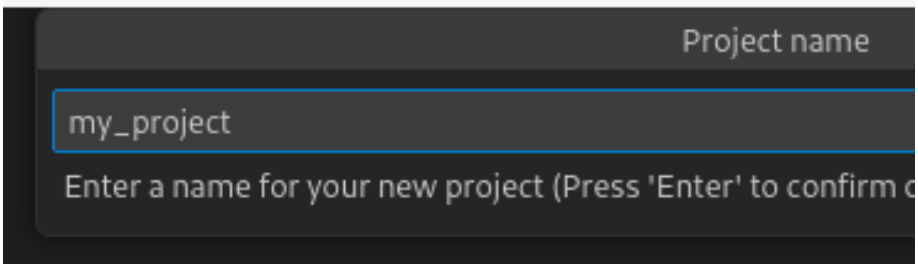


図 3.177 プロジェクト名を入力する

3.14.3. アプリケーション開発

3.14.3.1. VSCode の起動

ここでは、実際に Armadillo 上でサンプルアプリケーションを起動する場合の手順を説明します。プロジェクトディレクトリへ移動し VSCode を起動します。

```
[ATDE ~]$ code ./my_project
```

図 3.178 VSCode で `my_project` を起動する

3.14.3.2. ディレクトリ構成

プロジェクトには下記のディレクトリがあります。

- **app**：アプリケーションに直接関わるファイルが含まれるディレクトリです。
  - **config**：クラウド情報の設定ファイルとインターフェースの設定ファイルが配置されます。

  - **example** : ゲートウェイコンテナアプリケーションの拡張例のサンプルファイルがあります。詳細は「6.10. ゲートウェイコンテナアプリケーションを改造する」を参照してください。
  - **src** : ゲートウェイコンテナアプリケーションのソースファイルが配置されます。
- **config** : 設定に関わるファイルが含まれるディレクトリです。
  - **ssh_config** : Armadillo への ssh 接続に使用します。「3.14.7.2. ssh 接続に使用する IP アドレスの設定」 を参照してください。

3.14.3.3. 初期設定

初期設定では Armadillo と SSH で接続するための秘密鍵と公開鍵の生成を行います。

作成したプロジェクトディレクトリへ移動して VSCode を起動してください。

```
[ATDE ~]$ cd my_project
[ATDE ~/my_project]$ code ./
```

図 3.179 初期設定を行う

VSCode の左ペインの [my_project] から [Setup environment] を実行します。

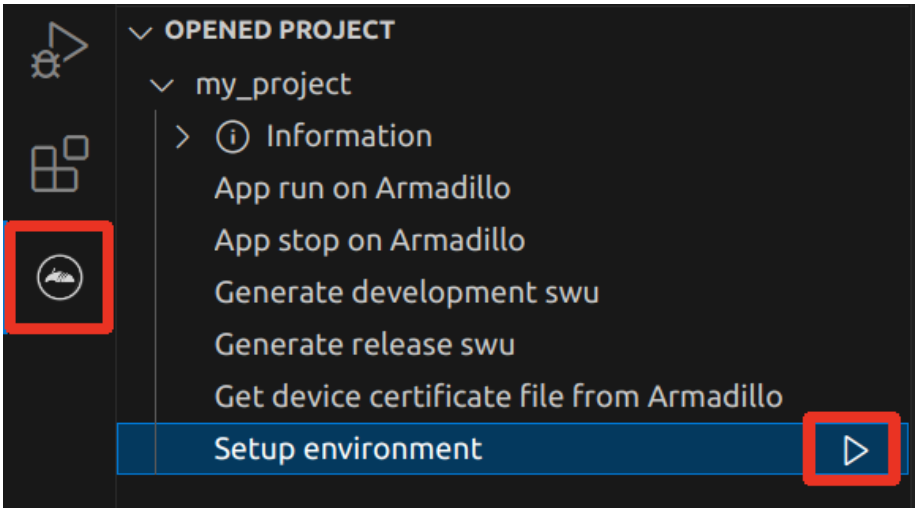


図 3.180 VSCode で初期設定を行う

選択すると、 VSCode の下部に以下のようなターミナルが表示されます。

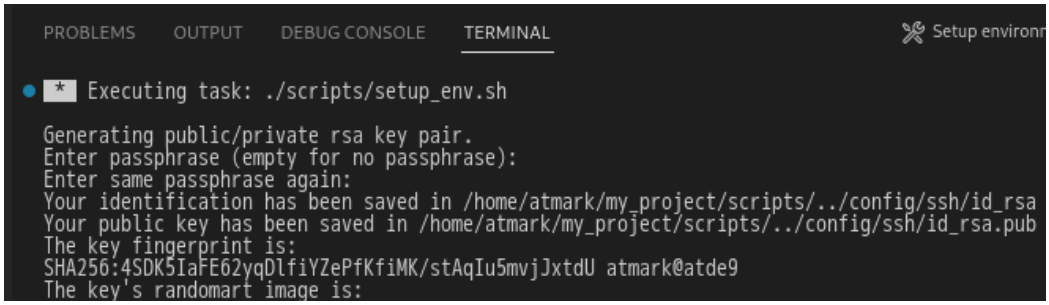


図 3.181 VSCode のターミナル

このターミナル上で以下のように入力してください。

```
 *  Executing task: ./scripts/setup_env.sh

Generating public/private ed25519 key pair.
Enter passphrase (empty for no passphrase): ❶
Enter same passphrase again: ❷
Your identification has been saved in /home/atmark/.ssh/id_ed25519_vscode
:(省略)

 *  Terminal will be reused by tasks, press any key to close it.  ❸
```

図 3.182 SSH 用の鍵を生成する

❶ パスフレーズを設定します。設定しない場合は何も入力せず Enter を押します。

❷ 1 でパスフレーズを設定した場合は、確認のため再度入力してください。

❸ ここで何か任意のキーを押すとターミナルが閉じます。

パスフレーズを設定した場合は、アプリケーションを Armadillo へ転送する時にパスフレーズの入力を求められることがあります。

SSH の鍵は $HOME/.ssh/id_ed25519_vscode (と id_ed25519_vscode.pub) に保存されていますので、プロジェクトをバックアップする時は $HOME/.ssh も保存してください。

3.14.4. ゲートウェイコンテナアプリケーションの設定

ゲートウェイコンテナアプリケーションは、ゲートウェイコンテナ上で動作します。ゲートウェイコンテナについての詳細は 「3.8.2.2. ゲートウェイコンテナの概要」 をご参照ください。

3.14.4.1. ゲートウェイコンテナの設定ファイルの編集

ゲートウェイコンテナの設定ファイルは app/config ディレクトリに配置されています。

- cloud_agent.conf: クラウド情報の設定
- sensing_mgr.conf: インターフェース設定

3.14.4.2. 接続先クラウド情報の設定

クラウドと連携する場合、接続先クラウドの情報を入力する必要があります。設定ファイルは Armadillo Base OS では /var/app/rollback/volumes/gw_container/config/cloud_agent.conf に存在し、VSCode では app/config/cloud_agent.conf に存在します。

```
[CLOUD]
SERVICE = ;AWS or AZURE
```

```
[LOG]
FILE_LOG = true
STREAM_LOG = true

[AWS]
AWS_IOT_HOST =
AWS_IOT_REGION =
AWS_IOT_ACCOUNTID =
AWS_IOT_ENDPOINT =
AWS_IOT_CERT_FILE = /cert/device/device_cert.pem
AWS_IOT_POLICY_FILE = /config/aws_iot_policy.json
AWS_IOT_SHADOW_ENDPOINT =
AWS_IOT_CA_FILE = /cert/ca/AmazonRootCA1.pem
AWS_IOT_PKCS11_PATH = /usr/lib/plug-and-trust/libsss_pkcs11.so
AWS_IOT_KEY_LABEL = sss:100100F0
AWS_ACCESS_KEY =
AWS_SECRET_KEY =
AWS_IOT_PORT = 443
AWS_IOT_PIN =

[AZURE]
AZURE_IOT_DEVICE_DPS_ENDPOINT = global.azure-devices-provisioning.net
AZURE_IOT_DEVICE_DPS_ID_SCOPE =
AZURE_IOT_KEY_FILE = /cert/device/key.pem
AZURE_IOT_CERT_FILE = /cert/device/device_cert.pem
```

図 3.183 /var/app/rollback/volumes/gw_container/config/cloud_agent.conf のフォーマット

・ 接続先の クラウドサービス 種別

ゲートウェイコンテナが接続するクラウドサービスの種別を指定します。設定ファイル中の以下の箇所が該当します。

```
[CLOUD]
SERVICE = ;AWS or AZURE
```

表 3.56 [CLOUD] 設定可能パラメータ

項目	概要	設定値	内容
SERVICE	接続先クラウドサービスを指定	AWS	AWS IoT Core に接続
		Azure	Azure IoT に接続

・ ログ出力

クラウド との接続状態や送受信したデータのログを ログファイルに保存したり、コンソールに出力することが可能です。設定ファイル中の以下の箇所が該当します。

```
[LOG]
FILE_LOG = true
STREAM_LOG = true
```

表 3.57 [CLOUD] 設定可能パラメータ

項目	概要	設定値	内容
FILE_LOG	ログファイルに出力するか	(デフォルト)true	出力する
		false	出力しない
STREAM_LOG	コンソールに出力するか	(デフォルト)true	出力する
		false	出力しない

・AWS

ここでは、 AWS に接続する場合の設定内容を記載します。設定ファイル中の以下の箇所が該当します。

```
[AWS]
AWS_IOT_HOST =
AWS_IOT_REGION =
AWS_IOT_ACCOUNTID =
AWS_IOT_ENDPOINT =
AWS_IOT_CERT_FILE = /cert/device/device_cert.pem
AWS_IOT_POLICY_FILE = /config/aws_iot_policy.json
AWS_IOT_SHADOW_ENDPOINT =
AWS_IOT_CA_FILE = /cert/ca/AmazonRootCA1.pem
AWS_IOT_PKCS11_PATH = /usr/lib/plug-and-trust/libsss_pkcs11.so
AWS_IOT_KEY_LABEL = sss:100100F0
AWS_ACCESS_KEY =
AWS_SECRET_KEY =
AWS_IOT_PORT = 443
AWS_IOT_PIN =
```

表 3.58 [AWS] 設定可能パラメータ

項目	概要	設定値・設定例	取得方法
AWS_IOT_HOST	IoT Core REST API エンドポイント(リージョンに準ずる)	(例) iot.ap-northeast-1.amazonaws.com	AWS IoT Core - コントロールプレーンエンドポイント [https://docs.aws.amazon.com/ja_jp/general/latest/gr/iot-core.html] から取得
AWS_IOT_REGION	リージョン	(例) ap-northeast-1	AWS リージョンエンドポイント[https://docs.aws.amazon.com/ja_jp/general/latest/gr/rande.html] から取得
AWS_IOT_ACCOUNTID	アカウント ID	(例) 111111111111	AWS マネジメントコンソール上から取得(参考:「6.9.3.6. 設定に必要となるパラメータを取得する」)
AWS_IOT_ENDPOINT	AWS IoT Core エンドポイント(リージョンに準ずる)	(例) https://iot.ap-northeast-1.amazonaws.com	AWS IoT Core - コントロールプレーンエンドポイント [https://docs.aws.amazon.com/ja_jp/general/latest/gr/iot-core.html] から取得
AWS_IOT_CERT_FILE	デバイス証明書ファイルパス	(デフォルト)/cert/device/device_cert.pem [a]	変更不要
AWS_IOT_POLICY_FILE	AWS IoT Core ポリシーテンプレートファイルパス	(デフォルト)/config/aws_iot_policy.json	変更不要

項目	概要	設定値・設定例	取得方法
AWS_IOT_SHADOW_ENDPOINT	AWS IoT Core エンドポイント	(例)xxxxxxxxx-ats.iot.ap-northeast-1.amazonaws.com	AWS IoT Core [設定] - [デバイスデータエンドポイント] から取得 (参考:「6.9.3.6. 設定に必要となるパラメータを取得する」)
AWS_IOT_CA_FILE	AWS IoT Core ルート CA ファイルパス	(デフォルト)/cert/ca/AmazonRootCA1.pem [a]	変更不要
AWS_IOT_PKCS11_PATH	PKCS#11 ライブラリパス	(デフォルト)/usr/lib/plug-and-trust/libsss_pkcs11.so	変更不要
AWS_IOT_KEY_LABEL	利用する秘密鍵のラベル	(デフォルト)sss:100100F0	変更不要
AWS_ACCESS_KEY	アクセスキー	(例)AAAAAAAAAXXXXXXX	「6.9.3.3. アクセスキーを作成する」 でダウンロードした IAM ユーザー アクセスキー情報
AWS_SECRET_KEY	シークレットキー	(例)ssssssssddddddttttttttt	「6.9.3.3. アクセスキーを作成する」 でダウンロードした IAM ユーザー アクセスキー情報
AWS_IOT_PORT	MQTT 接続ポート	(デフォルト)443	変更不要
AWS_IOT_PIN	PIN	-	指定不要

[a]ゲートウェイコンテナバージョン 2.1.1 でパスを変更しました

上記パラメータのうち、以下のパラメータは AWS IoT Core へのデバイス登録完了後クリアされます。デバイスを AWS IoT Core から削除した場合など再度デバイス登録を行いたい場合は、再度設定してください。

- AWS_IOT_ACCOUNTID
- AWS_ACCESS_KEY
- AWS_SECRET_KEY

- Azure

ここでは、 Azure に接続する場合の設定内容を記載します。設定ファイル中の以下の箇所が該当します。

```
[AZURE]
AZURE_IOT_DEVICE_DPS_ENDPOINT = global.azure-devices-provisioning.net
AZURE_IOT_DEVICE_DPS_ID_SCOPE =
AZURE_IOT_KEY_FILE = /cert/device/key.pem
AZURE_IOT_CERT_FILE = /cert/device/device_cert.pem
```

表 3.59 [AZURE] 設定可能パラメータ

項目	概要	設定値・設定例	取得方法
AZURE_IOT_DEVICE_DPS_ENDPOINT	DPS エンドポイント	(デフォルト)global.azure-devices-provisioning.net	変更不要

項目	概要	設定値・設定例	取得方法
AZURE_IOT_DEVICE_DPS_ID_SCOPE	Azure IoT Central ID スコープ	(例)0ne12345678	「図 6.85. Azure IoT Hub と DPS の設定を実行する」 で表示された内容を使用
AZURE_IOT_KEY_FILE	デバイスリファレンスキーファイルパス	(デフォルト)/cert/device/key.pem [a]	変更不要
AZURE_IOT_CERT_FILE	デバイス証明書ファイルパス	(デフォルト)/cert/device/device_cert.pem [a]	変更不要

[a]ゲートウェイコンテナバージョン 2.1.1 でパスを変更しました。

3.14.4.3. インターフェース設定

インターフェースの動作設定を行います。設定ファイルは /var/app/rollback/volumes/gw_container/config/sensing_mgr.conf です。

```
[DEFAULT]
; cloud_config=true or false
cloud_config=false
; send_cloud=true or false
send_cloud=false
; cache=true or false
cache=false
; send_interval[sec]
send_interval=10
; data_send_oneshot=true or false
data_send_oneshot=false
; wait_container_stop[sec]
wait_container_stop=0

[LOG]
file=true
stream=true

[CPU_temp]
; type=polling or none
type=polling
; polling_interval[sec]
polling_interval=1

[DI1]
; type=polling or edge
type=
; interval[sec]
interval=
; edge_type=falling or rising or both
edge_type=

[DI2]
; type=polling or edge
type=
; interval[sec]
interval=
; edge_type=falling or rising or both
edge_type=

[DO1]
```

```
; output_state=high or low
output_state=
; output_time[sec]
output_time=
; output_delay_time[sec]
output_delay_time=

[DO2]
; output_state=high or low
output_state=
; output_time[sec]
output_time=
; output_delay_time[sec]
output_delay_time=

[RS485_Data1]
;[RS485_Data1] ~ [RS485_Data4]
method=none
baudrate=
data_size=
; parity=none or odd or even
parity=
; stop=1 or 2
stop=
device_id=
func_code=
register_addr=
register_count=
; endian=little or big
endian=
; interval[sec]
interval=
; data_offset is option
data_offset=
; data_multiply is option
data_multiply=
; data_devider is option
data_devider=
```

図 3.184 /var/app/rollback/volumes/gw_container/config/sensing_mgr.conf のフォーマット

・全体動作設定

全体的な動作設定を行います。設定ファイル中の以下の箇所が該当します。

```
[DEFAULT]
; cloud_config=true or false
cloud_config=false
; send_cloud=true or false
send_cloud=false
; cache=true or false
cache=false
; send_interval[sec]
send_interval=10
; data_send_oneshot=true or false
data_send_oneshot=false
```

```
; wait_container_stop[sec]
wait_container_stop=0
```

表 3.60 [DEFAULT] 設定可能パラメータ

項目	概要	設定値	内容
cloud_config	クラウドからの設定変更を許容するか	true	許容する
		(デフォルト)false	無視する
send_cloud	クラウドにデータを送信するか	true	送信する
		(デフォルト)false	送信しない
cache	キャッシュ実施可否	true	キャッシュを実施する。ネットワーク状態の異常などによりクラウドへデーターを送信できない場合、キャッシュに計測データーを一時保存し、ネットワーク復旧後にクラウドへ送信します。
		(デフォルト)false	キャッシュを実施しない
send_interval	データ送信間隔[sec]	1～10	この値に従って、クラウドへデータを送信する
data_send_oneshot	データ取得後コンテナを終了させるか	true	1 回データを取得し、コンテナを終了します。コンテナ終了通知をトリガに間欠動作を行う(「6.1.4. 状態遷移トリガにコンテナ終了通知を利用する」)場合は、この設定にする必要があります。
		(デフォルト)false	コンテナの実行を継続する (設定したインターバルでデータを取得する)
wait_container_stop	コンテナ終了までの待ち時間[sec]	0～60	data_send_oneshot が true の場合、クラウドへのデータ送信後、設定した時間 wait してからコンテナを終了する [a]

[a]現時点では 0 を設定してください

クラウドへのデータ送信は send_interval で指定した間隔毎に行います。値の取得間隔は、後述の通り各項目毎に指定することができます。値を取得するタイミングとクラウドへのデータ送信のタイミングを近くするためには、値の取得間隔より send_interval を短くするか、同じにすることを推奨します。

・ ログ出力

取得したデータのログを ログファイルに保存したり、コンソールに出力することが可能です。設定ファイル中の以下の箇所が該当します。

```
[LOG]
file=true
stream=true
```

表 3.61 [LOG] 設定可能パラメータ

項目	概要	設定値	内容
FILE_LOG	ログファイルに出力するか	(デフォルト)true	出力する
		false	出力しない
STREAM_LOG	コンソールに出力するか	(デフォルト)true	出力する
		false	出力しない

・CPU_temp

CPU 温度読み出しに関する設定を行います。設定ファイル中の以下の箇所が該当します。

```
[CPU_temp]
; type=polling or none
type=polling
; polling_interval[sec]
polling_interval=1
```

表 3.62 [CPU_temp] 設定可能パラメータ

項目	概要	設定値	内容
type	動作種別	(空欄) or none	CPU 温度取得を行わない
		polling	ポーリング
polling_interval	データ取得間隔[sec]	1～3600	この値に従って、CPU 温度を読み出します

・接点入力

接点入力に関する設定を行います。設定ファイル中の以下の箇所が該当します。DI3 ～ DI10 も追加できます。

```
[DI1]
; type=polling or edge
type=
; interval[sec]
interval=
; edge_type=falling or rising or both
edge_type=

[DI2]
; type=polling or edge
type=
; interval[sec]
interval=
; edge_type=falling or rising or both
edge_type=
```

表 3.63 [DI1] ～ [DI10] 設定可能パラメータ

項目	概要	設定値	内容
type	動作種別	(空欄) or none	接点入力状態取得を行わない
		polling	ポーリング
		edge	エッジ検出。データ取得間隔に設定した周期で値を取得し、前回取得時から指定方向に値が変化した場合、クラウドへデータ―を送信します。
interval	データ取得間隔[sec]	1～3600	この値に従って、値を読み出します
edge_type	エッジ検出設定	falling	立ち下がりエッジ
		rising	立ち上がりエッジ
		both	両方

・接点出力

接点出力に関する設定を行います。設定ファイル中の以下の箇所が該当します。「表 3.60. [DEFAULT] 設定可能パラメータ」 において、クラウドと通信しない場合はゲートウェイコンテナ起動後に設定した内容を出力します。クラウドと通信する場合は、「6.9.7. クラウドからの操作」がトリガとなり、出力を開始します。

```
[DO1]
; output_state=high or low
output_state=
; output_time[sec]
output_time=
; output_delay_time[sec]
output_delay_time=

[DO2]
; output_state=high or low
output_state=
; output_time[sec]
output_time=
; output_delay_time[sec]
output_delay_time=
```

表 3.64 [DO1,DO2] 設定可能パラメータ

項目	概要	設定値	内容
output_state	出力状態	high	High 出力。クラウドからの設定内容更新が有効の場合に、クラウドからの設定変更が可能です。
		low	Low 出力。クラウドからの設定内容更新が有効の場合に、クラウドからの設定変更が可能です。
		disable	「6.22. 電源を安全に切るタイミングを通知する」 で接点出力を使用する場合など、ゲートウェイコンテナで接点出力を使用しないときに設定します。また、この値に設定すると、クラウドからの設定変更・動作指示は無視されます。
		指定なし	ゲートウェイコンテナで接点出力の初期状態を設定しないときに使用します。接点出力を設定しないため、ゲートウェイコンテナ起動時の出力状態になります。クラウドからの設定内容更新が有効の場合に、クラウドからの設定変更が可能です。
output_time	出力時間[sec]	1～3600	出力コマンド実行後に output_state で指定したレベルを出力する時間。 0 を指定すると出力値を固定します。
output_delay_time	出力遅延時間[sec]	0～3600	出力コマンド実行後、指定した時間遅延して出力します。

設定と DO の出力タイミングの関連を 「図 3.185. DO の出力タイミング」 に示します。

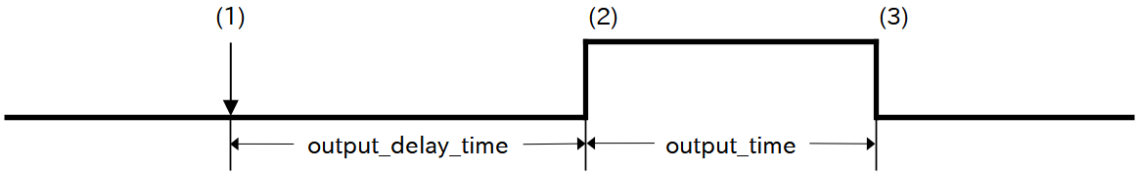


図 3.185 DO の出力タイミング

(1) ゲートウェイコンテナはクラウドからの要求を取り込みます

(2) クラウドからの要求を取り込んでから output_delay_time 経過後、出力を切り替えます

(3) output_time 経過後出力を戻します

- RS485

RS485 に関する設定を行います。設定ファイル中の以下の箇所が該当します。なお、RS485_Data1 から RS485_Data4 まで、4 個のデータについて設定することができます。デフォルトでは RS485_Data1 のみファイルに記載されているため、RS485_Data2, RS485_Data3, RS485_Data4 については適宜コピーして記載してください。

```
[RS485_Data1]
;[RS485_Data1] ~ [RS485_Data4]
method=none
baudrate=
data_size=
; parity=none or odd or even
parity=
; stop=1 or 2
stop=
device_id=
func_code=
register_addr=
register_count=
; endian=little or big
endian=
; interval[sec]
interval=
; data_offset is option
data_offset=
; data_multiply is option
data_multiply=
; data_devider is option
data_devider=
```

表 3.65 [RS485_Data1, RS485_Data2, RS485_Data3, RS485_Data4] 設定可能パラメータ

項目	概要	設定値	内容
method	通信種別	none	RS485 を利用しない
		rtu	Modbus-RTU
data_size	データサイズ	8	
baudrate	ボーレート	1200～38400[bps]	通信速度を指定します
parity	パリティビット	none	None
		odd	Odd
		even	Even
stop	ストップビット	1	1
		2	2
device_id	Modbus スレーブ機器のデバイス ID	0x01 ～ 0xF7	
func_code	ファンクションコード	0x03 or 0x04	
register_addr	レジスタアドレス	機器依存	値を読み出すレジスタのアドレスを指定
register_count	読み出しレジスタ数	1 or 2	一度に読み出すレジスタ数を指定
endian	エンディアン設定	little	リトルエンディアン
		big	ビッグエンディアン
interval	データ取得間隔[sec]	1～3600	この値に従って、値を読み出します
data_offset	読み出し値に加算する値	任意の値(整数値)	指定は任意です。読み出したレジスタ値に加算する値を指定します
data_multiply	読み出し値と乗算する値	任意の値(整数値)	指定は任意です。読み出したレジスタ値と乗算する値を指定します
data_devider	読み出し値と除算する値	任意の値(整数値)	指定は任意です。読み出したレジスタ値と除算する値を指定します

・外部電源制御出力

入出力インターフェース 2(CON22) のピン 10 と ピン 11 を外部電源制御出力(接点出力)を制御します。

設定ファイルに [VOUT] セクションを追加することで使用可能です。設定した場合、「6.9.7. クラウドからの操作」 がトリガとなり、出力を変更します。設定・制御方法は DO1・DO2 と同じです。

「3.6.21. 外部電源制御出力を使用する」 にて制御する場合には本セクションを記載しない様にしてください。

「3.6.21. 外部電源制御出力を使用する」に記載しているとおり、Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 動作中は LOW になりシャットダウンすると自動的に HIGH になります。Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 動作中に値を変更する必要があれば本セクションの内容を参考に設定してください。

```
[VOUT]
; output_state=high or low
output_state=
; output_time[sec]
output_time=
; output_delay_time[sec]
output_delay_time=
```

表 3.66 [VOUT] 設定可能パラメータ

項目	概要	設定値	内容
output_state	出力状態	high	High 出力。クラウドからの設定内容更新が有効の場合に、クラウドからの設定変更が可能です。
		low	Low 出力。クラウドからの設定内容更新が有効の場合に、クラウドからの設定変更が可能です。
		disable	ゲートウェイコンテナで接点出力を使用しないときに設定します。また、この値に設定すると、クラウドからの設定変更・動作指示は無視されます。[VOUT]セクションを記載しないことでも同様の効果があります。
		指定なし	ゲートウェイコンテナで外部電源制御出力の初期状態を設定しないときに使用します。外部電源制御出力を設定しないため、ゲートウェイコンテナ起動時の出力状態になります。クラウドからの設定内容更新が有効の場合に、クラウドからの設定変更が可能です。
output_time	出力時間[sec]	1～3600	出力コマンド実行後に output_state で指定したレベルを出力する時間。 0 を指定すると出力値を固定します。

項目	概要	設定値	内容
output_delay_time	出力遅延時間[sec]	0〜3600	出力コマンド実行後、指定した時間遅延して出力します。

・入力電圧

Armadillo に供給されている入力電圧を計測します。

設定ファイルに [VIN] セクションを追加することで使用可能です。

```
[VIN]
; interval[sec]
interval=
```

表 3.67 [VIN] 設定可能パラメータ

項目	概要	設定値	内容
interval	データ取得間隔[sec]	1〜3600	計測周期

・アナログ入力

アナログ入力インターフェース(CON21)のアナログ入力の電圧または電流を計測します。

設定ファイルに [AIN1] 〜 [AIN4] セクションを追加することで使用可能です。

```
[AIN1] 〜 [AIN4]
; type=voltage or current
type=
; interval[sec]
interval=
```

表 3.68 [AIN1] 〜 [AIN4] 設定可能パラメータ

項目	概要	設定値	内容
type	取得データ	指定なし or (空欄) or voltage	電圧を取得する
		current	電流を取得する
interval	データ取得間隔[sec]	1〜3600	計測周期

3.14.4.4. 開発用の SWU イメージの作成

Armadillo 上でゲートウェイコンテナアプリケーションを実行するために、ゲートウェイコンテナアプリケーションのソースファイルと設定ファイル、SSH の公開鍵を含む SWU イメージを作成します。SWU イメージを使用して Armadillo へインストールするため、事前に 「5.4.1. SWU イメージの作成」を参照して SWU の初期設定を行ってください。

SWU イメージの作成も VSCode で行います。VSCode の左ペインの [my_project] から [Generate development swu] を実行します。

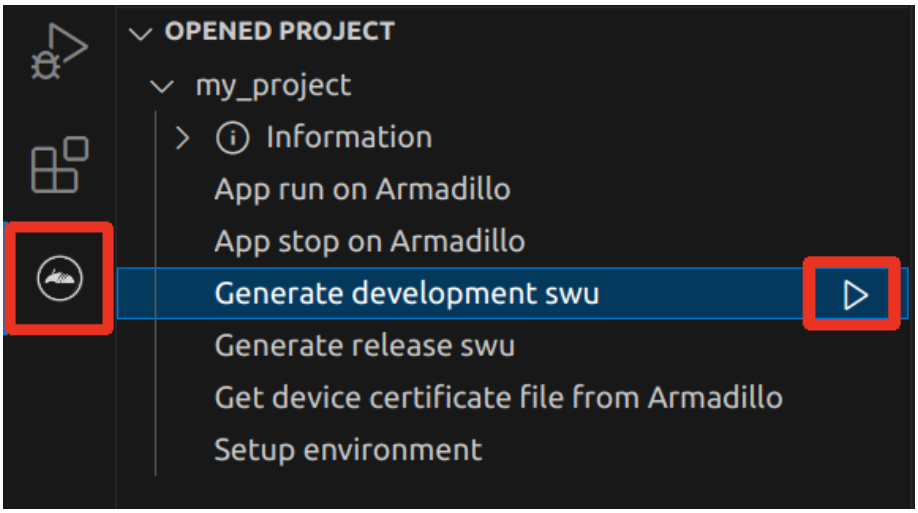


図 3.186 VSCode で開発用の SWU の作成を行う

SWU イメージの作成にはしばらく時間がかかります。VSCode のターミナルに以下のように表示されるとコンテナイメージの作成は完了です。

```
./swu/app.desc のバージョンを 0 から 1 に変更しました。
./development.swu を作成しました。
次は Armadillo に ./development.swu をインストールしてください。
 *  Terminal will be reused by tasks, press any key to close it.
```

図 3.187 開発用の SWU の作成完了

作成した SWU イメージは `my_project` ディレクトリ下に `development.swu` というファイル名で保存されています。

3.14.5. ゲートウェイコンテナのディストリビューション

ゲートウェイコンテナのディストリビューションは以下のとおりです。

ディストリビューション
- alpine

3.14.6. Armadillo に転送するディレクトリ及びファイル

以下に示すディレクトリやファイルを Armadillo に転送します。ここでは、プロジェクト名は `my_project` としています。

Armadillo に転送するディレクトリ及びファイル
- my_project/app/config/sensing_mgr.conf
- my_project/app/config/cloud_agent.conf
- my_project/app/src

3.14.6.1. ゲートウェイコンテナアプリケーションが使用するデバイス証明書の取得

「図 3.188. Armadillo 上でゲートウェイコンテナアプリケーションを実行する」に示すように、VSCode の左ペインの [my_project] から [Get device certificate file from Armadillo] を実行すると、ゲート

ウェイコンテナアプリケーションが使用するデバイス証明書を取得することができます。取得したデバイス証明書は app/device/cert ディレクトリに保存されます。

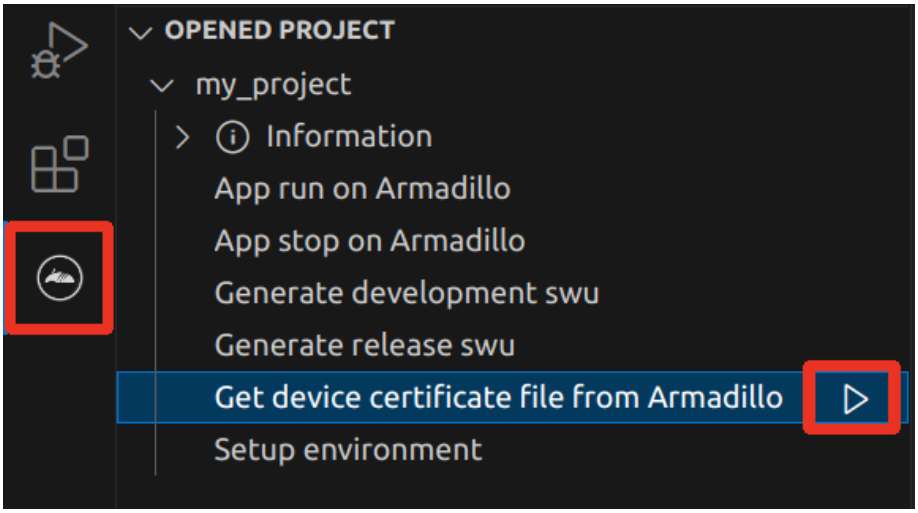


図 3.188 Armadillo 上でゲートウェイコンテナアプリケーションを実行する

このタスクは、「6.9.4.3. Azure IoT Hub と Azure IoT Hub Device Provisioning Service の設定を行う」 のデバイス証明書を取得する箇所で使用します。

3.14.7. Armadillo 上でのセットアップ

3.14.7.1. ゲートウェイコンテナアプリケーションのインストール

「3.14.4.4. 開発用の SWU イメージの作成」 で作成した development.swu を 「3.3.3.5. SWU イメージのインストール」 を参照して Armadillo へインストールしてください。

インストール後に自動で Armadillo が再起動します。

3.14.7.2. ssh 接続に使用する IP アドレスの設定

VSCode 上で ABOSDE(Armadillo Base OS Development Environment) から、ABOS Web が動作している Armadillo の一覧を確認し、指定した Armadillo の IP アドレスを ssh 接続に使用することができます。ただし、ATDE のネットワークを NAT に設定している場合は Armadillo がリストに表示されません。

「図 3.189. ABOSDE で ローカルネットワーク上の Armadillo をスキャンする」 の赤枠で囲われているボタンをクリックすることで、ローカルネットワーク上で ABOS Web が実行されている Armadillo をスキャンすることができます。

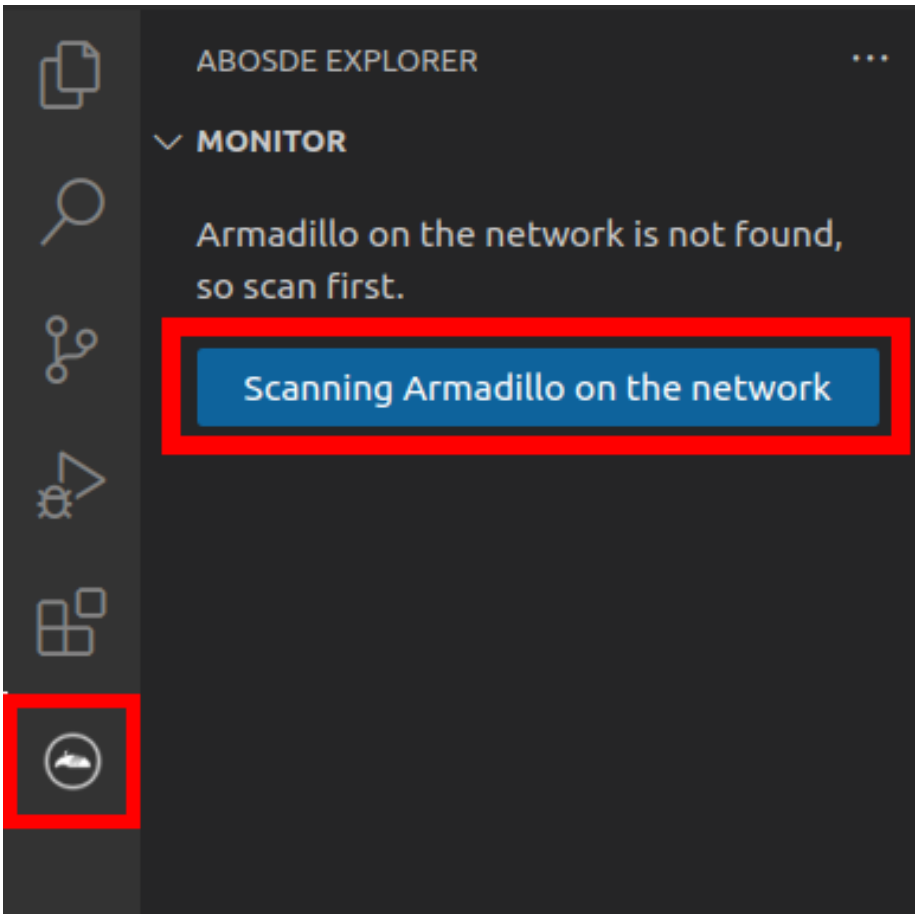


図 3.189 ABOSDE で ローカルネットワーク上の Armadillo をスキャンする

「図 3.190. ABOSDE を使用して ssh 接続に使用する IP アドレスを設定する」 の赤枠で囲われているマークをクリックすることで、指定した Armadillo の IP アドレスを ssh 接続に使用する IP アドレスに設定することができます。

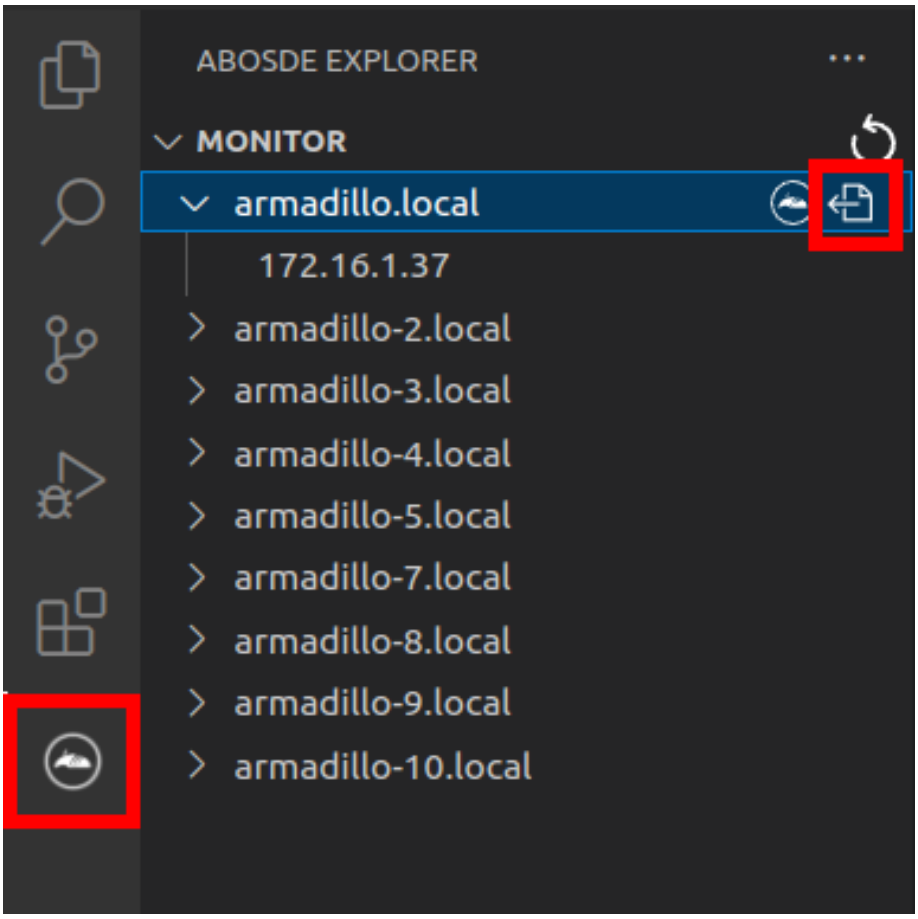


図 3.190 ABOSDE を使用して ssh 接続に使用する IP アドレスを設定する

「図 3.191. ABOSDE に表示されている Armadillo を更新する」 の赤枠で囲われているマークをクリックすることで、ABOSDE に表示されている Armadillo を更新することができます。

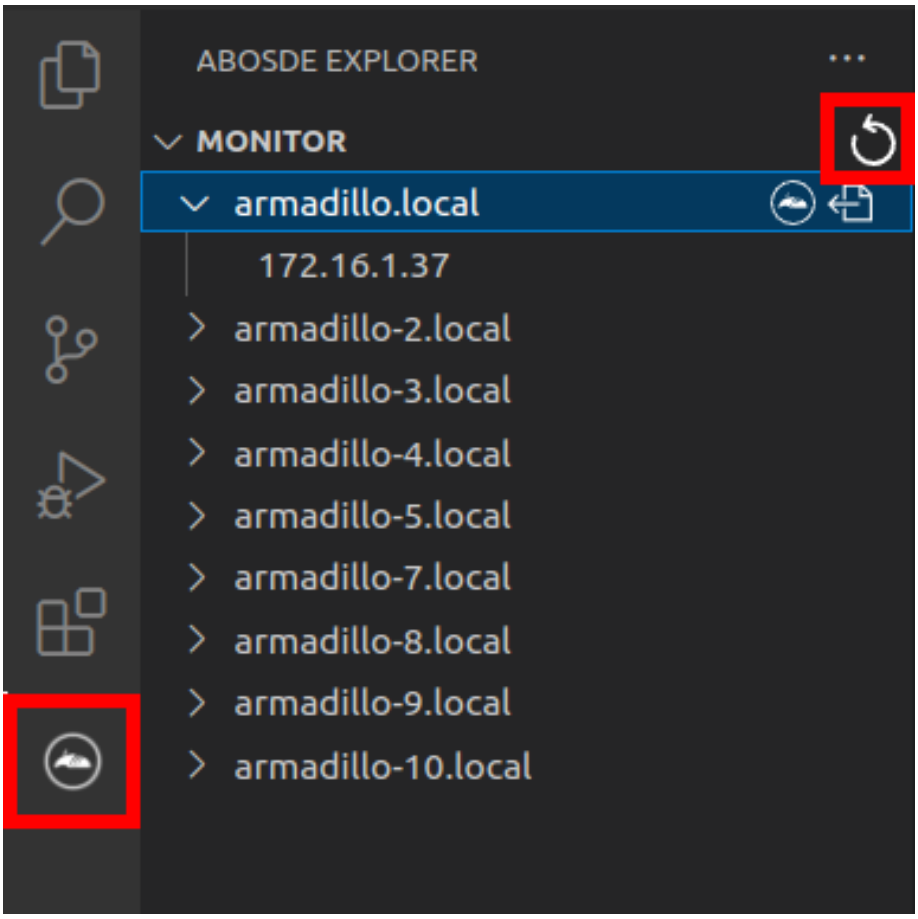


図 3.191 ABOSDE に表示されている Armadillo を更新する

ATDE のネットワークを NAT に設定している場合や、ABOS Web を起動していない場合等、ABOSDE のリストに Armadillo が表示されない場合は、プロジェクトディレクトリに入っている config/ssh_config ファイルを編集して IP アドレスを書き換えてください。

```
[ATDE ~/my_project]$ code config/ssh_config
Host Armadillo
    Hostname x.x.x.x ❶
    User root
    IdentityFile ${HOME}/.ssh/id_ed25519_vscode
    UserKnownHostsFile config/ssh_known_hosts
    StrictHostKeyChecking accept-new
```

図 3.192 ssh_config を編集する

❶ Armadillo の IP アドレスに置き換えてください。

Armadillo を初期化した場合や、プロジェクトを実行する Armadillo を変更した場合は、プロジェクトの config/ssh_known_hosts に保存されている公開鍵で Armadillo を認識できなくなります。その場合はファイルを削除するか、「Setup environment」タスクを再実行してください。

3.14.7.3. ゲートウェイコンテナアプリケーションの実行

VSCode の左ペインの [my_project] から [App run on Armadillo] を実行すると、ゲートウェイコンテナアプリケーションが Armadillo へ転送されて起動します。

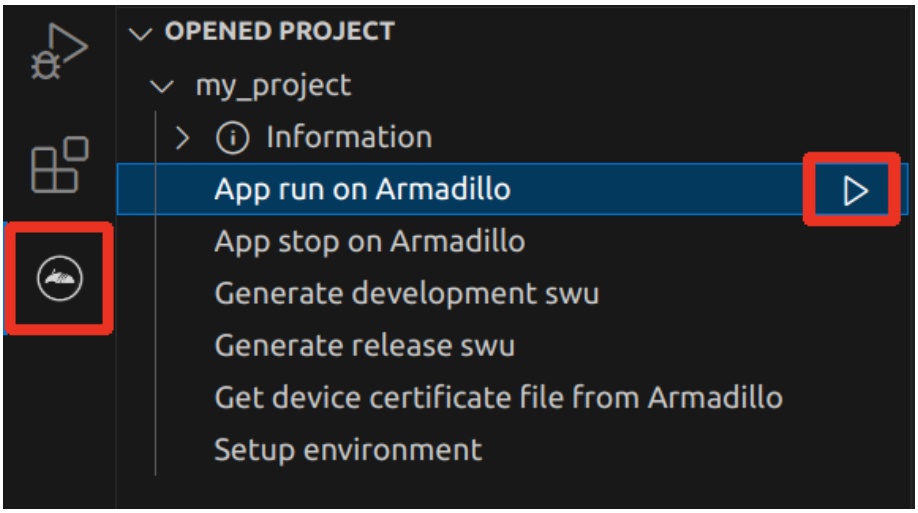


図 3.193 Armadillo 上でゲートウェイコンテナアプリケーションを実行する

VSCode のターミナルに以下のメッセージが表示されることがあります。これが表示された場合は yes と入力して下さい。

```
Are you sure you want to continue connecting (yes/no/[fingerprint])?
```

図 3.194 実行時に表示されるメッセージ

ゲートウェイコンテナアプリケーションを終了するには VSCode の左ペインの [my_project] から [App stop on Armadillo] を実行してください。

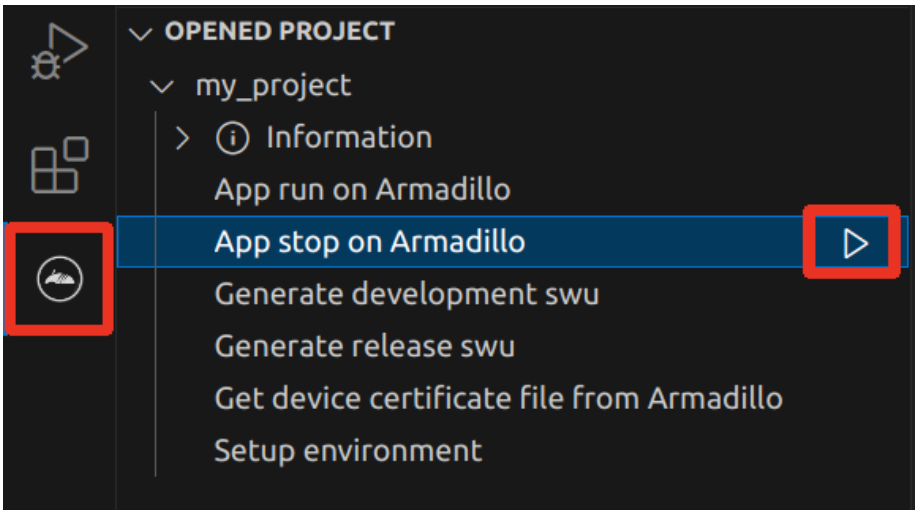


図 3.195 ゲートウェイコンテナアプリケーションを終了する

3.14.8. リリース版のビルド

ここでは完成したゲートウェイコンテナアプリケーションをリリース版としてビルドする場合の手順について説明します。

VSCode の左ペインの [my_project] から [Generate release swu] を実行すると、リリース版のゲートウェイコンテナアプリケーションを含んだ SWU イメージが作成されます。事前に 「5.4.1. SWU イメージの作成」 を参照して SWU の初期設定を行ってください。

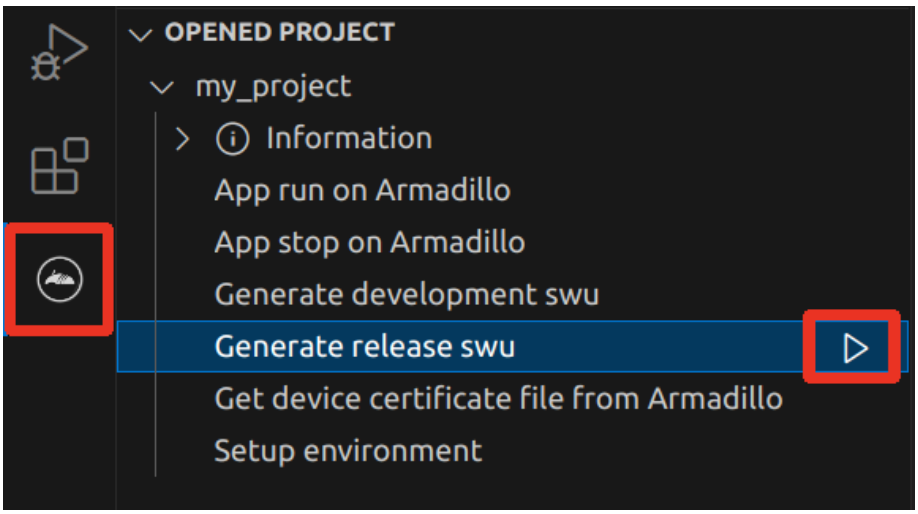


図 3.196 リリース版をビルドする

3.14.9. 製品への書き込み

作成した SWU イメージは `my_project` ディレクトリ下に `release.swu` というファイル名で保存されています。

この SWU イメージを 「3.3.3.5. SWU イメージのインストール」 を参照して Armadillo へインストールすると、Armadillo 起動時にゲートウェイコンテナアプリケーションも自動起動します。

3.14.10. Armadillo 上のゲートウェイコンテナイメージの削除

Armadillo 上のゲートウェイコンテナイメージを削除する方法は、 「6.8.3.1. VSCode から実行する」 を参照してください。

ゲートウェイコンテナイメージを再インストールする場合は **Armadillo サイト - Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E ゲートウェイコンテナ** https://armadillo.atmark-techno.com/resources/software/armadillo-iot-a6e/container からゲートウェイコンテナイメージの SWU イメージファイルをダウンロードした後、「3.3.3.5. SWU イメージのインストール」 を参照してください。

3.14.11. クラウドを含めた動作確認

クラウドを含めた動作確認方法は「6.9. ゲートウェイコンテナを動かす」を参照ください。

3.15. CUI アプリケーションの開発

ここではシェルスクリプトおよび Python を使った CUI アプリケーションの開発方法を紹介します。開発手順としてはシェルスクリプトと Python で同じであるため、シェルスクリプトの場合の例で説明します。

3.15.1. CUI アプリケーション開発の流れ

Armadillo 向けに CUI アプリケーションを開発する場合の流れは以下のようになります。

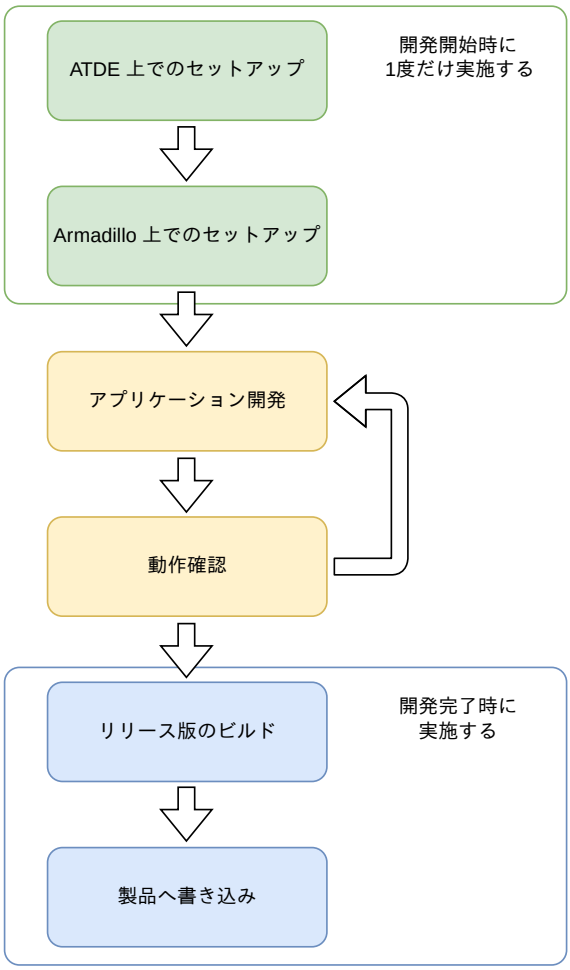


図 3.197 CUI アプリケーション開発の流れ

3.15.2. ATDE 上でのセットアップ

ここでは、開発開始時の ATDE 上でのセットアップ手順について説明します。ATDE をお使いでない場合は、先に 「3.1. 開発の準備」 を参照して ATDE 及び、 VSCode のセットアップを完了してください。

3.15.2.1. プロジェクトの作成

VSCode の左ペインの [A6E] から [Shell New Project] を実行し、表示されるディレクトリ選択画面からプロジェクトを保存するディレクトリを選択してください。実行するためには右に表示されている三角形ボタンを押してください。Python の場合は [Python New Project] を実行してください。保存先を選択すると、プロジェクト名を入力するダイアログが表示されるので、任意のプロジェクト名を入力してエンターキーを押してください。この操作により、選択した保存先に、入力したプロジェクト名と同名のディレクトリが作成されます。

また、ここでは次のように設定しています。

- **保存先** : ホームディレクトリ

- **プロジェクト名**：my_project

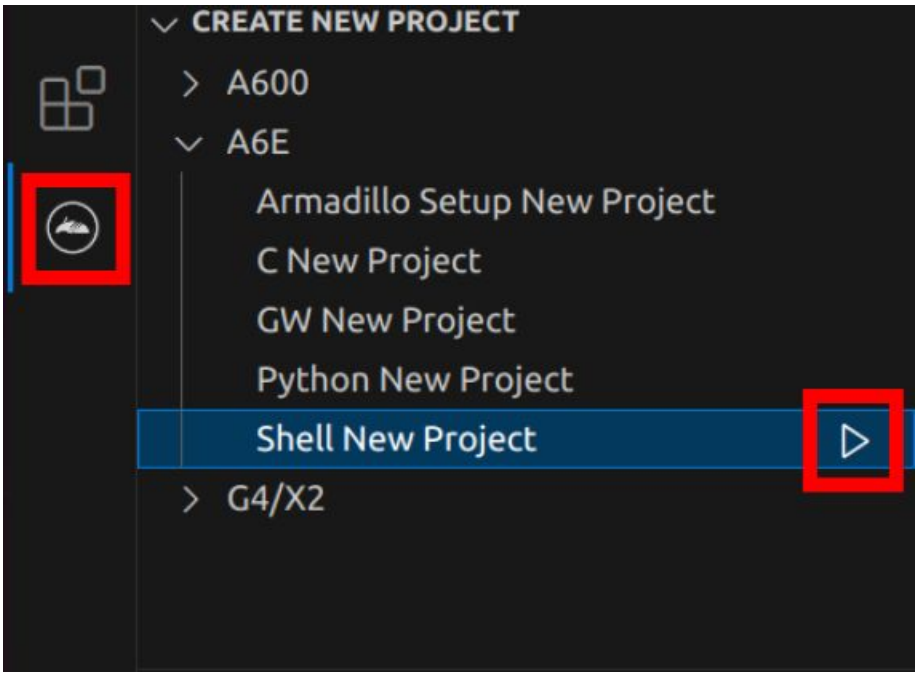


図 3.198 プロジェクトを作成する

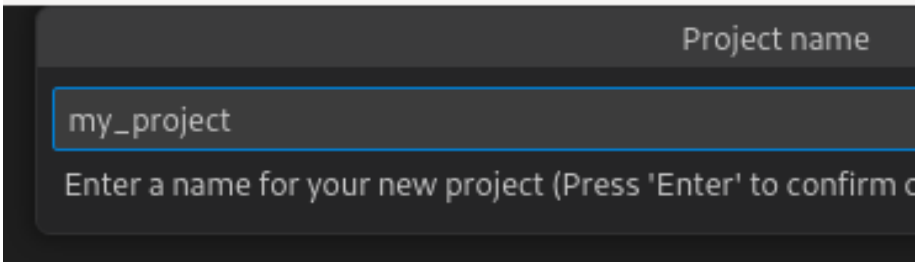


図 3.199 プロジェクト名を入力する

3.15.3. アプリケーション開発

3.15.3.1. VSCode の起動

ここでは、実際に Armadillo 上でサンプルアプリケーションを起動する場合の手順を説明します。プロジェクトディレクトリへ移動し VSCode を起動します。

```
[ATDE ~]$ code ./my_project
```

図 3.200 VSCode で my_project を起動する

3.15.3.2. ディレクトリ構成

プロジェクトには下記のディレクトリがあります。

- **app**：アプリケーションのソースです。Armadillo ではビルドしたアプリケーションが /var/app/rollback/volumes/my_project にコピーされます。

    - **requirements.txt** : Python プロジェクトにのみ存在しており、このファイルに記載したパッケージは pip を使用してインストールされます。

- **config** : 設定に関わるファイルが含まれるディレクトリです。
    - **app.conf** : コンテナのコンフィグです。記載内容については 「6.8.4. コンテナ起動設定ファイルを作成する」 を参照してください。
    - **app.desc** : SWU イメージを生成するための .desc ファイルです。記載内容については 「6.4. mkswu の .desc ファイルを編集する」 を参照してください。
    - **ssh_config** : Armadillo への ssh 接続に使用します。「3.15.7.2. ssh 接続に使用する IP アドレスの設定」 を参照してください。
- **container** : スクリプトを実行するコンテナの設定ファイルが含まれるディレクトリです。
    - **packages.txt** : このファイルに記載されているパッケージがインストールされます。
    - **Dockerfile** : 直接編集することも可能です。

デフォルトのコンテナコンフィグ（ app.conf ）ではシェルスクリプトの場合は app の src/main.sh または Python の場合 src/main.py を実行しますので、リネームが必要な場合にコンテナのコンフィグも修正してください。

このサンプルアプリケーションは、CPU と SOC の温度を /vol_data/log/temp.txt に出力し、アプリケーション LED を点滅させます。

3.15.3.3. 初期設定

初期設定では主に Armadillo と SSH で接続するための秘密鍵と公開鍵の生成を行います。

作成したプロジェクトディレクトリへ移動して VSCode を起動してください。

```
[ATDE ~]$ cd my_project
[ATDE ~/my_project]$ code ./
```

図 3.201 初期設定を行う

VSCode の左ペインの [my_project] から [Setup environment] を実行します。

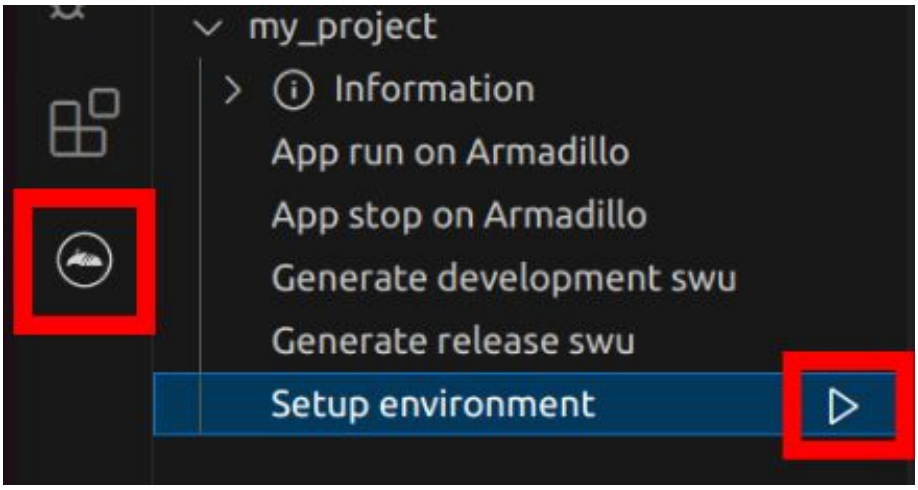


図 3.202 VSCode で初期設定を行う

選択すると、 VSCode の下部に以下のようなターミナルが表示されます。

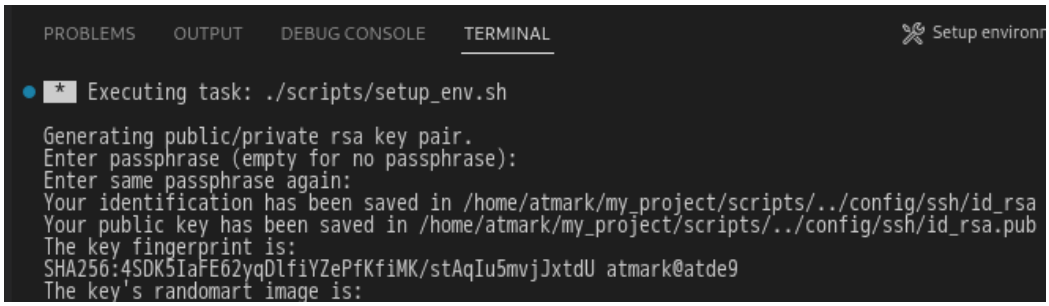


図 3.203 VSCode のターミナル

このターミナル上で以下のように入力してください。

```
 *  Executing task: ./scripts/setup_env.sh

Generating public/private ed25519 key pair.
Enter passphrase (empty for no passphrase): ❶
Enter same passphrase again: ❷
Your identification has been saved in /home/atmark/.ssh/id_ed25519_vscode
:(省略)

 *  Terminal will be reused by tasks, press any key to close it.  ❸
```

図 3.204 SSH 用の鍵を生成する

❶ パスフレーズを設定します。設定しない場合は何も入力せず Enter を押します。

❷ 1 でパスフレーズを設定した場合は、確認のため再度入力してください。

❸ ここで何か任意のキーを押すとターミナルが閉じます。

パスフレーズを設定した場合は、アプリケーションを Armadillo へ転送する時にパスフレーズの入力を求められることがあります。

ssh の鍵は $HOME/.ssh/id_ed25519_vscode (と id_ed25519_vscode.pub) に保存されていますので、プロジェクトをバックアップする時は $HOME/.ssh も保存してください。

3.15.3.4. アプリケーション実行用コンテナイメージの作成

Armadillo 上でアプリケーションを実行するためのコンテナイメージを作成します。ここで作成したコンテナイメージは SWU イメージを使用して Armadillo へインストールするため、事前に 「5.4.1. SWU イメージの作成」 を参照して SWU の初期設定を行ってください。

コンテナイメージの作成および SWU イメージの作成も VSCode で行います。VSCode の左ペインの [my_project] から [Generate development swu] を実行します。

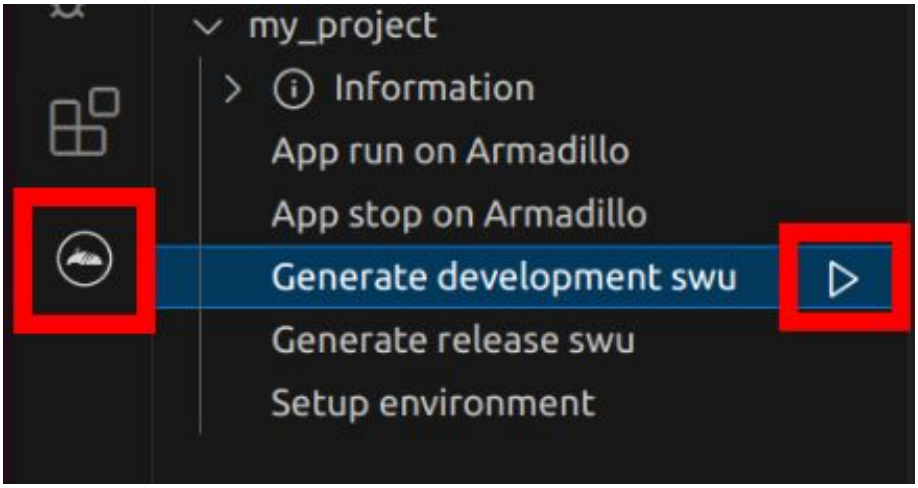


図 3.205 VSCode でコンテナイメージの作成を行う

コンテナイメージの作成にはしばらく時間がかかります。VSCode のターミナルに以下のように表示されるとコンテナイメージの作成は完了です。

```
コンテナイメージを ./swu/my_project.tar に保存しました。
./swu/app.desc のバージョンを 1 から 2 に変更しました。
./development.swu を作成しました。
次は Armadillo に ./development.swu をインストールしてください。
 *  Terminal will be reused by tasks, press any key to close it.
```

図 3.206 コンテナイメージの作成完了

作成した SWU イメージは my_project ディレクトリ下に development.swu というファイル名で保存されています。

3.15.3.5. Python アプリケーションに BLE パッケージをインストールする

Python アプリケーションの場合は、アプリケーションから BLE を使用するために必要なパッケージを VSCode からインストールすることができます。

左ペインの [my_project] から [external packages] を開き [bleak] の右にある+ をクリックするとインストールされます。

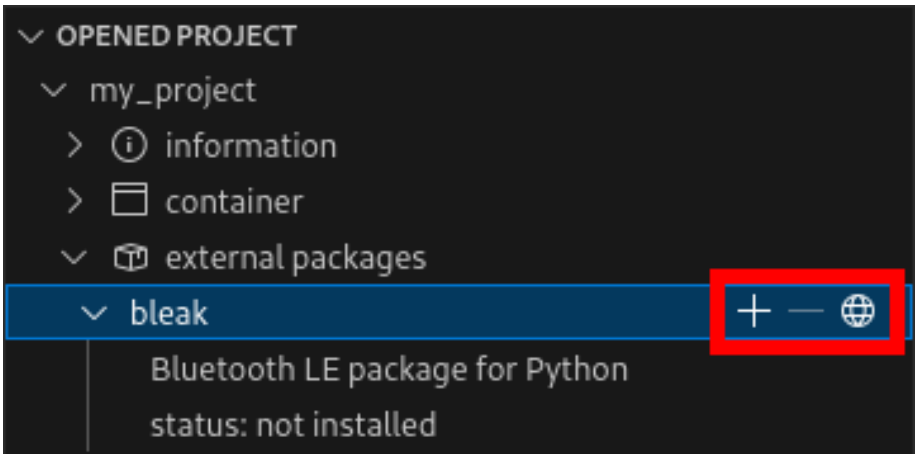


図 3.207 BLE パッケージをインストールする

すでにインストール済みの状態で - をクリックするとアインストールされます。一番右にある丸アイコンをクリックすると Web ブラウザで `bleak` パッケージの API リファレンスページを開きます。

BLE パッケージのインストールは ABOSDE のバージョン 1.8.4 以降で、かつ 2024 年 7 月 24 日以降に「3.15.2.1. プロジェクトの作成」 の手順で新たに作成したプロジェクトで使用できるようになります。

3.15.4. コンテナのディストリビューション

使用するコンテナのディストリビューションは以下のとおりです。

ディストリビューション ・ debian:bullseye-slim

3.15.5. Armadillo に転送するディレクトリ及びファイル

コンテナイメージ以外に、以下に示すディレクトリやファイルを Armadillo に転送します。ここでは、プロジェクト名は `my_project` としています。

Armadillo に転送するディレクトリ及びファイル ・ my_project/app/src

3.15.6. コンテナ内のファイル一覧表示

「図 3.208. コンテナ内のファイル一覧を表示するタブ」 の赤枠で囲われているタブをクリックすることで、`development.swu` または「3.15.8. リリース版のビルド」 で作成される `release.swu` に含まれるコンテナ内のファイルおよびディレクトリを表示します。

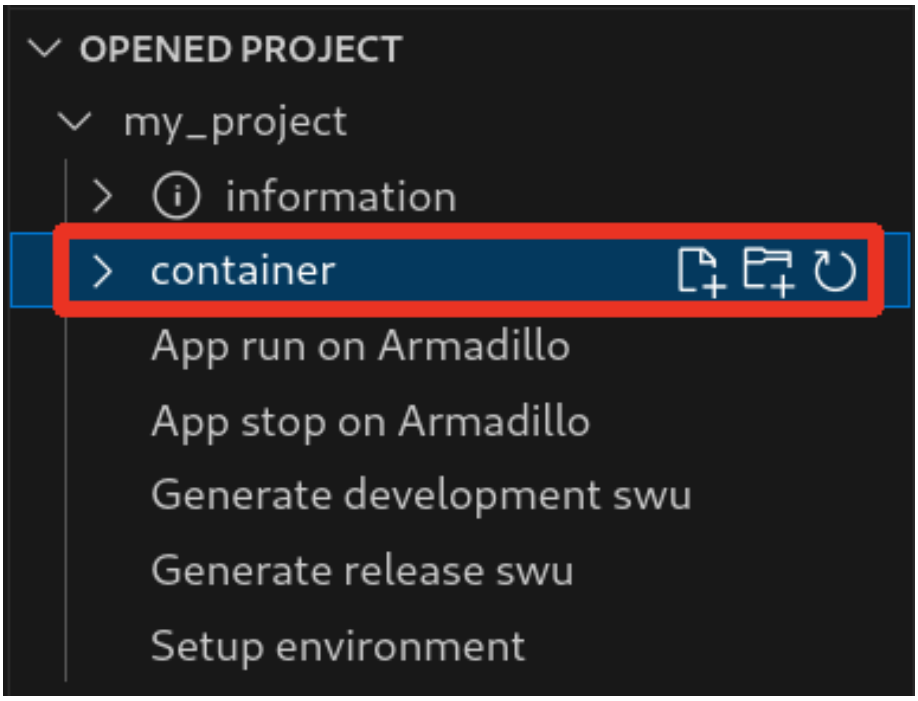


図 3.208 コンテナ内のファイル一覧を表示するタブ

クリック後の表示例を 「図 3.209. コンテナ内のファイル一覧の例」 に示します。

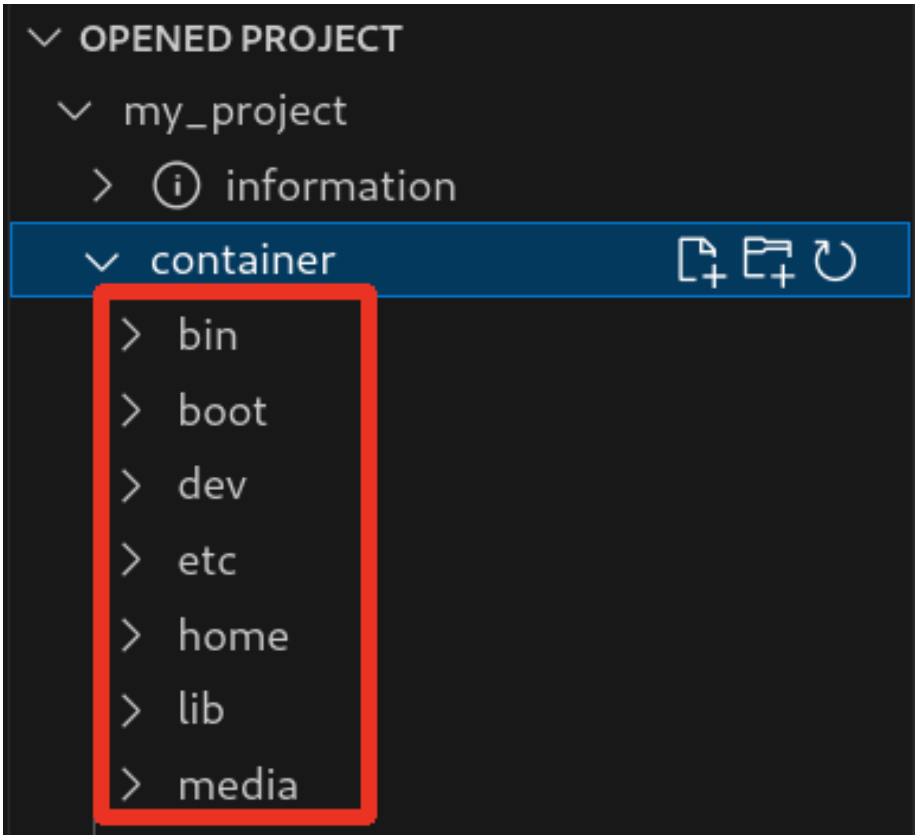


図 3.209 コンテナ内のファイル一覧の例

コンテナ内のファイル一覧は [Generate development swu] または [Generate release swu] を実行することで ATDE 上に作成されるコンテナイメージから取得しています。

そのため、[Generate development swu] または [Generate release swu] を実行していない場合はコンテナ内のファイル一覧は表示されません。その場合は [Generate development swu] または [Generate release swu] を先に実行してください。

この機能を使用するにあたり、ATDE 上でプロジェクトのコンテナイメージからコンテナを作成します。

コンテナ名は「プロジェクト名-abosde」を使用します。例えば、プロジェクト名が my_project の場合、コンテナ名は「my_project-abosde」になります。

ユーザー自身で同名のコンテナを既に作成していた場合、そのコンテナはこの機能を使用時に削除されます。

コンテナ内のファイル一覧には、ファイルおよびディレクトリのみを表示しています。シンボリックリンク、特殊デバイスファイルなどは表示していません。

3.15.6.1. resources ディレクトリについて

「図 3.210. resources ディレクトリ」に示すように ATDE 上のプロジェクトディレクトリには container/resources ディレクトリがあります。

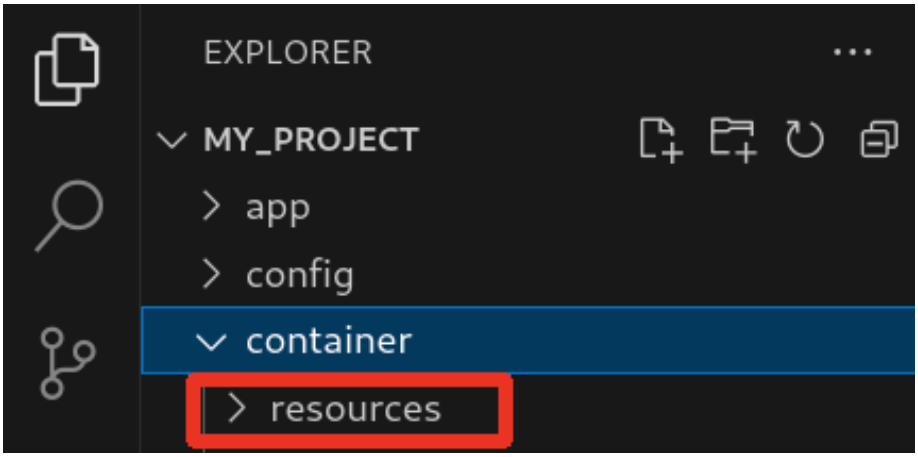


図 3.210 resources ディレクトリ

container/resources ディレクトリ下に、コンテナ内と同じパスでファイルまたはディレクトリを配置することで、それらは [Generate development swu] または [Generate release swu] を実行時にコンテナ内にコピーされます。

例えば、コンテナ内にある /etc/adduser.conf を上書きする場合は、編集した adduser.conf ファイルをプロジェクトディレクトリにある container/resources/etc/adduser.conf に配置してください。

プロジェクトディレクトリにある container/resources 下のファイルおよびディレクトリを操作する方法は以下の 2 通りがあります。

- エクスプローラーを使用する
- ABOSDE のコンテナ内のファイル一覧表示機能を使用する

ABOSDE のコンテナ内のファイル一覧表示機能を使用することで、視覚的にファイル構成や、差分があるファイルを把握しながら操作可能です。以降に詳細を説明します。

3.15.6.2. コンテナ内のファイル一覧の再表示

「図 3.208. コンテナ内のファイル一覧を表示するタブ」 の赤枠で囲われているボタンをクリックすることで、コンテナ内のファイル一覧を再表示します。

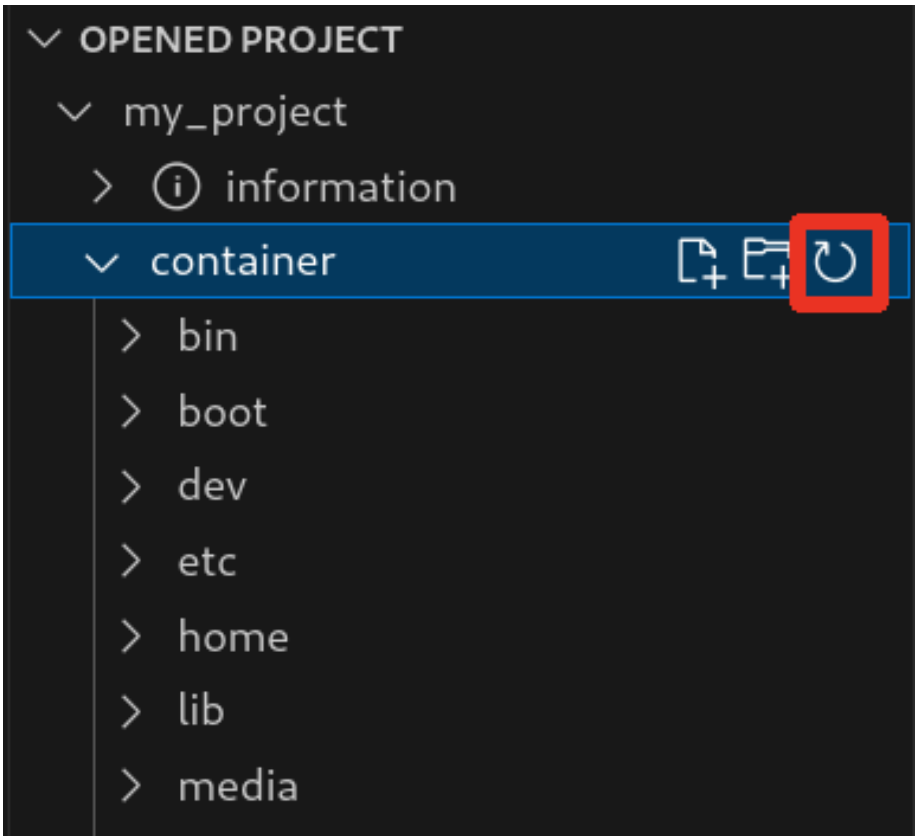


図 3.211 コンテナ内のファイル一覧を再表示するボタン

3.15.6.3. container/resources 下にファイルおよびフォルダーを作成

「図 3.212. container/resources 下にファイルを追加するボタン」 の赤枠で囲われている表記のボタンをクリックすることで、プロジェクトディレクトリにある container/resources 下にファイルを追加することが可能です。

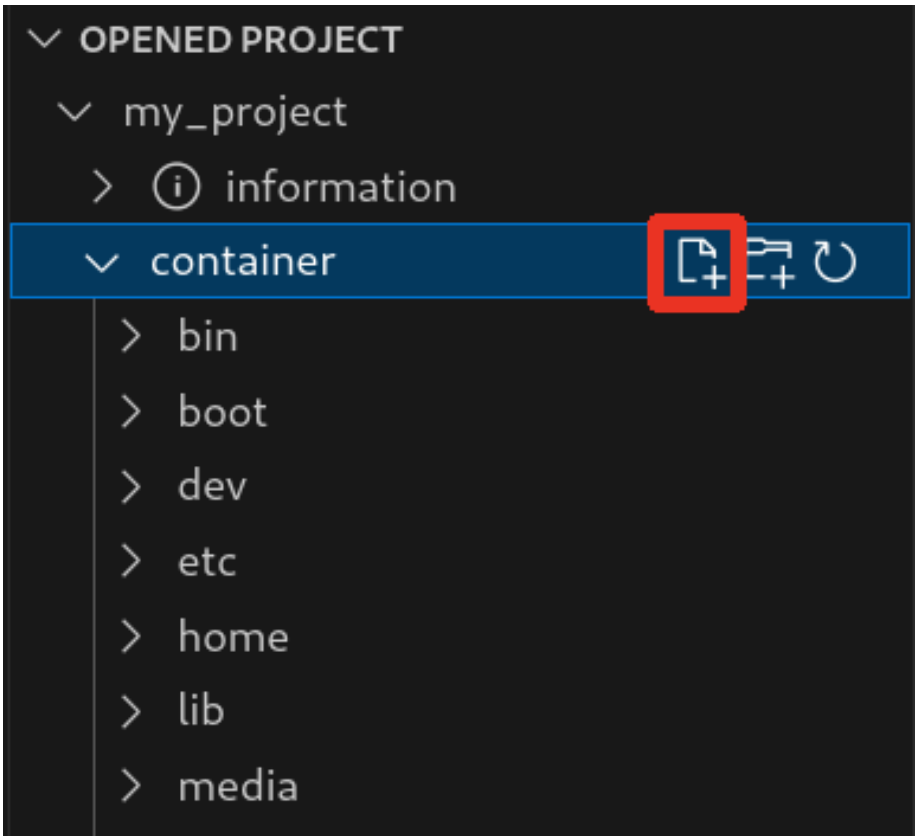


図 3.212 container/resources 下にファイルを追加するボタン

「図 3.213. ファイル名を入力」 に示すように、コマンドパレットが表示されますのでファイル名を入力してください。

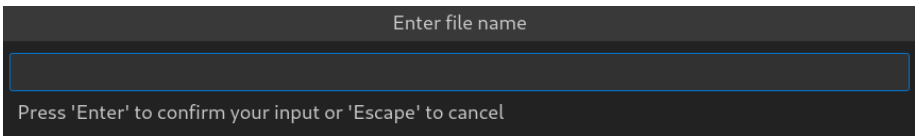


図 3.213 ファイル名を入力

例として、「add_file」というファイル名を入力したとします。

「図 3.214. 追加されたファイルの表示」 に示すように、追加したファイルには「A」というマークが表示されます。

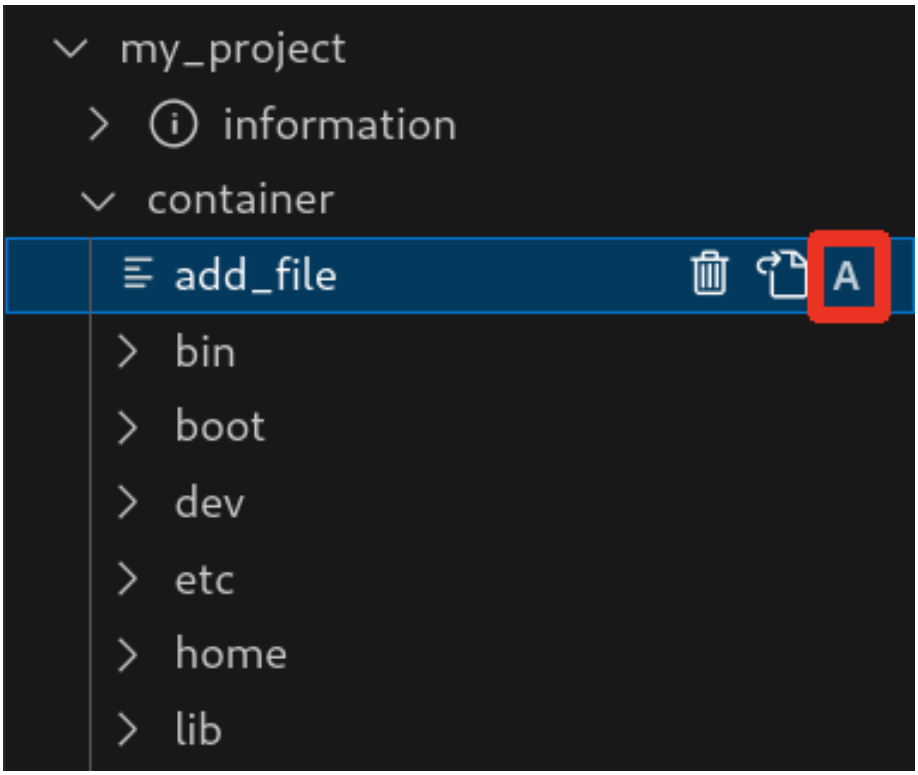


図 3.214 追加されたファイルの表示

また、「図 3.215. container/resources 下にフォルダーを追加するボタン」 の赤枠で囲われている表記のボタンをクリックすることで、ファイルの追加と同様の操作でディレクトリを追加することが可能です。

追加したディレクトリも同様に "A" というマークが表示されます。

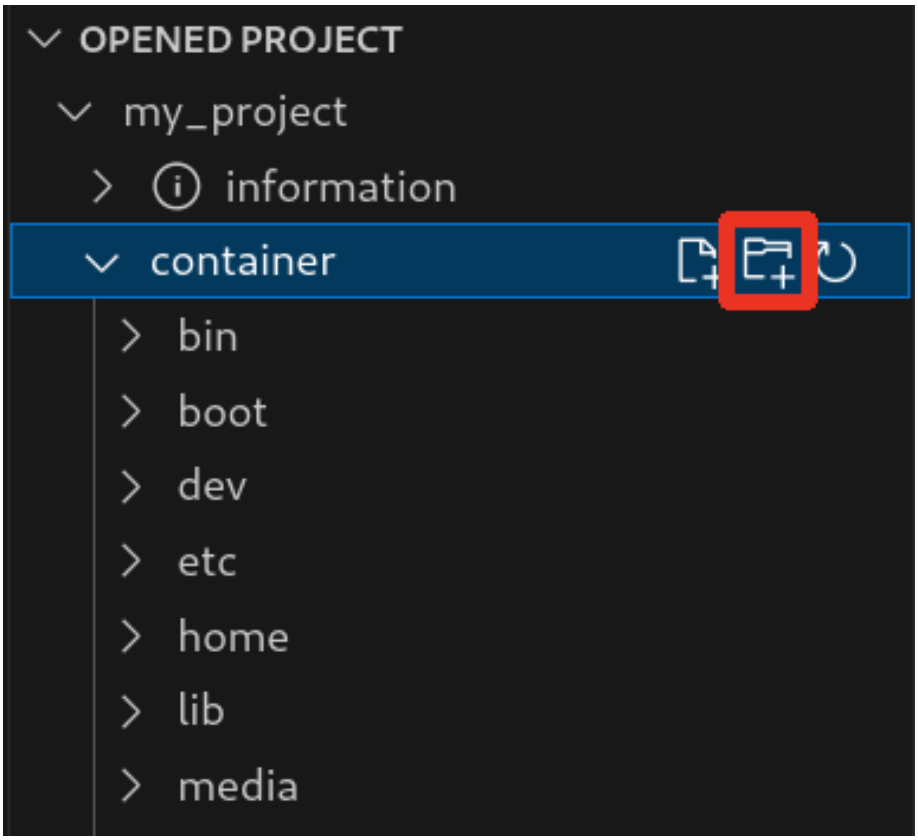


図 3.215 container/resources 下にフォルダーを追加するボタン

3.15.6.4. container/resources 下にあるファイルを開く

「図 3.216. container/resources 下にあるファイルを開くボタン」 の赤枠で囲われている表記のボタンをクリックすることで、プロジェクトディレクトリにある container/resources 下のファイルをエディタに表示することができます。

この例では、プロジェクトディレクトリにある container/resources 下の add_file をエディタに表示します。

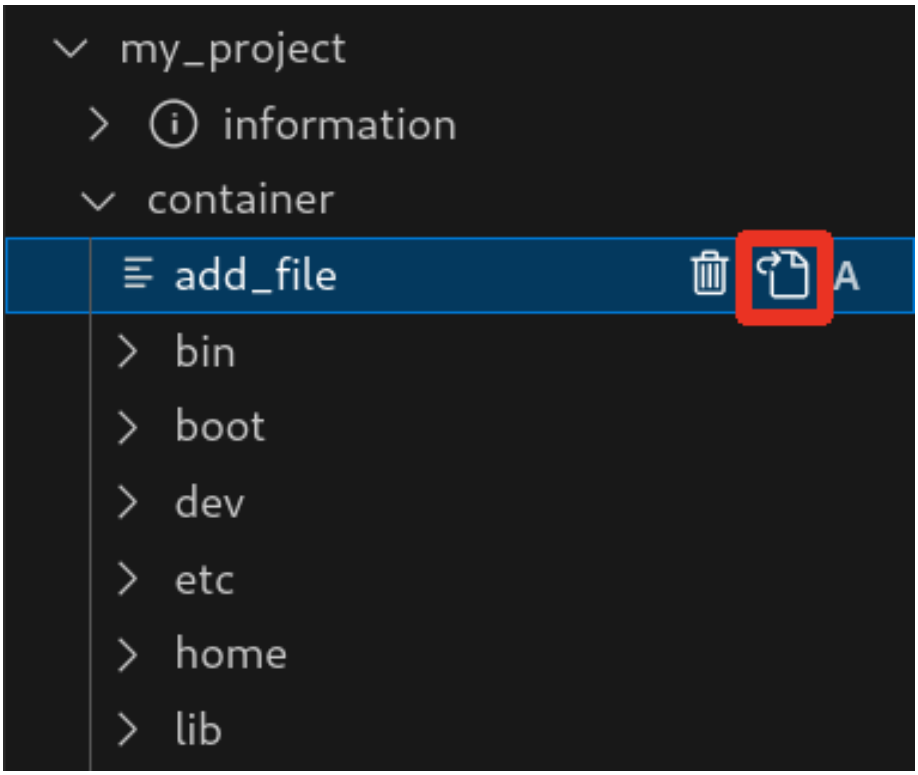


図 3.216 container/resources 下にあるファイルを開くボタン

3.15.6.5. container/resources 下にあるファイルおよびフォルダーの削除

「図 3.216. container/resources 下にあるファイルを開くボタン」 の赤枠で囲われている表記のボタンをクリックすることで、container/resources 下にあるファイルを削除することができます。

この例では、プロジェクトディレクトリにある container/resources 下の add_file を削除します。

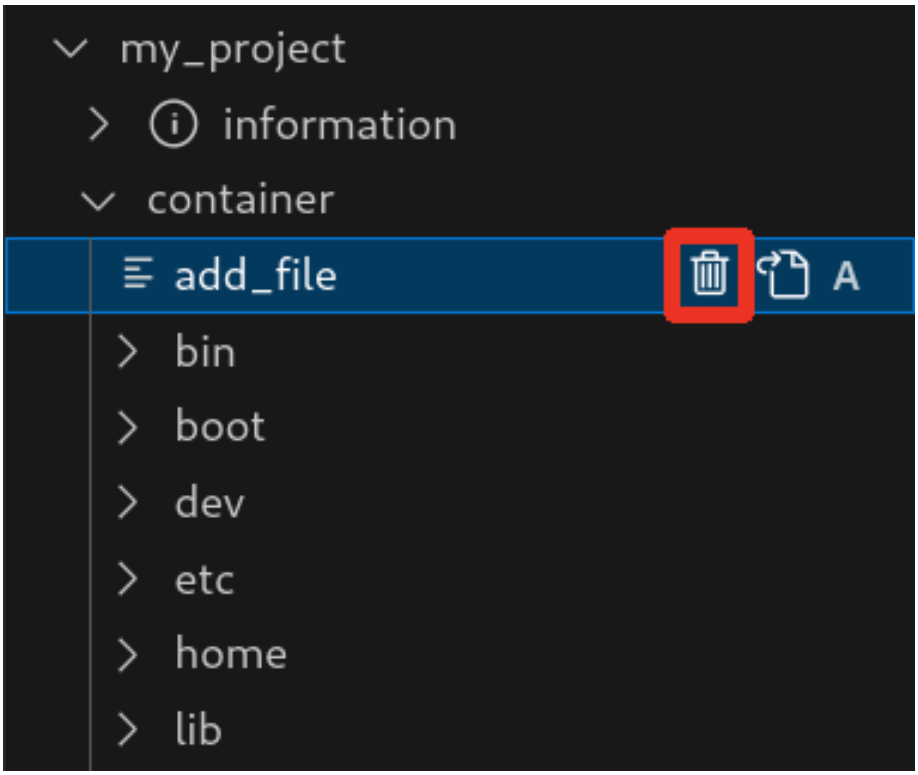


図 3.217 container/resources 下にあるファイルを削除するボタン

ディレクトリも同様に「図 3.216. container/resources 下にあるファイルを開くボタン」 の赤枠で囲われている表記のボタンをクリックすることで削除することができます。

3.15.6.6. コンテナ内のファイルを container/resources 下に保存

「図 3.218. コンテナ内のファイルを container/resources 下に保存するボタン」 の赤枠で囲われている表記のボタンをクリックすることで、コンテナ内にあるファイルをプロジェクトディレクトリにある container/resources 下に保存します。

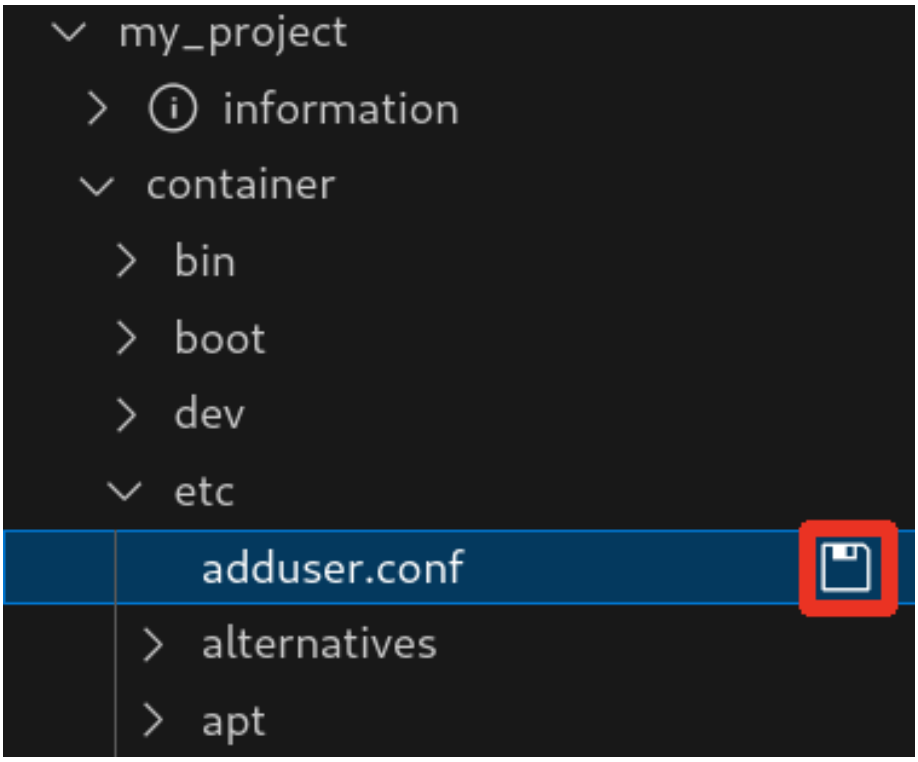


図 3.218 コンテナ内のファイルを container/resources 下に保存するボタン

ファイルが container/resources 下に保存されると、「図 3.219. 編集前のファイルを示すマーク」 に示すように、ファイル名の右側に "U" のマークが表示されます。

"U" のマークはプロジェクトディレクトリにある container/resources 下のファイルとコンテナ内にあるファイルの内容が同一であることを示します。

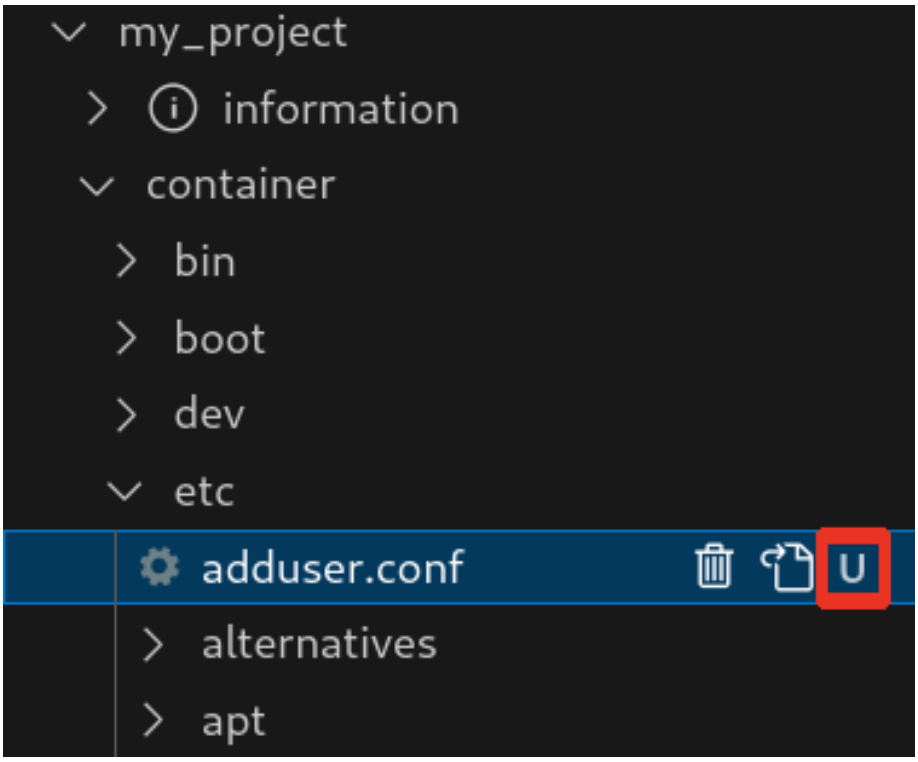


図 3.219 編集前のファイルを示すマーク

container/resources 下にあるファイルを編集して再表示すると、「図 3.220. 編集後のファイルを示すマーク」 に示すように、ファイル名の右側に "M" のマークが表示されます。

"M" のマークはプロジェクトディレクトリにある container/resources 下のファイルとコンテナ内にあるファイルの内容に差があることを示します。

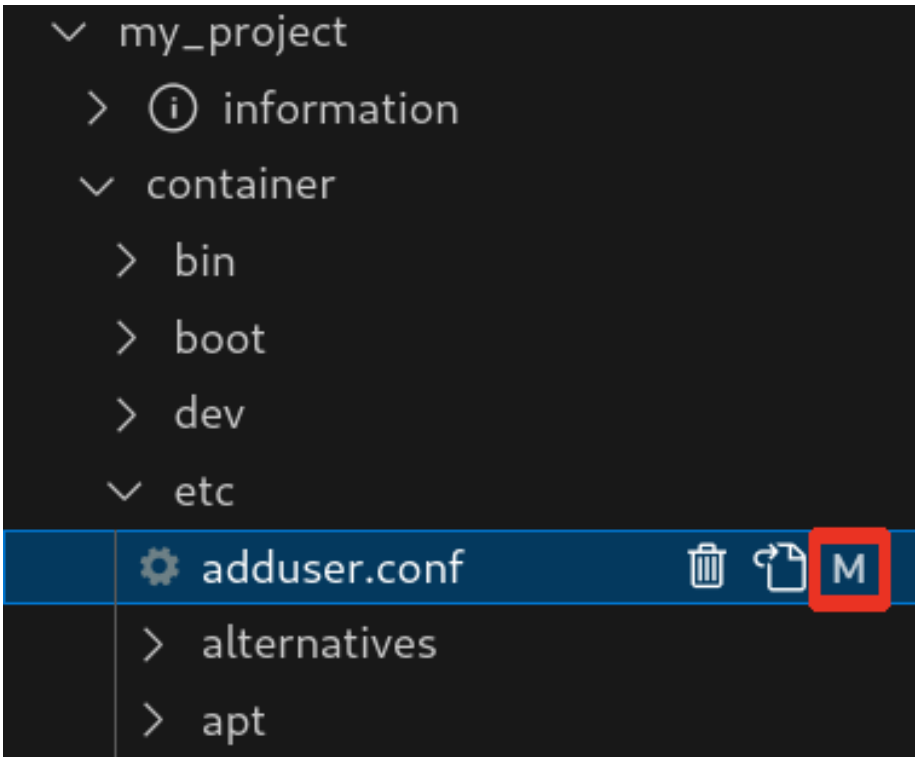


図 3.220 編集後のファイルを示すマーク

3.15.6.7. エラー表示

container/resources 下とコンテナ内にあるファイルまたはディレクトリを比較して、同名でかつファイルの種類が異なる場合、「図 3.221. コンテナ内にコピーされないことを示すマーク」 に示すように、ファイル名の右側に "E" のマークが表示されます。

"E" のマークが表示された場合、そのファイルまたはディレクトリは [Generate development swu] または [Generate release swu] を実行してもコンテナにコピーされません。

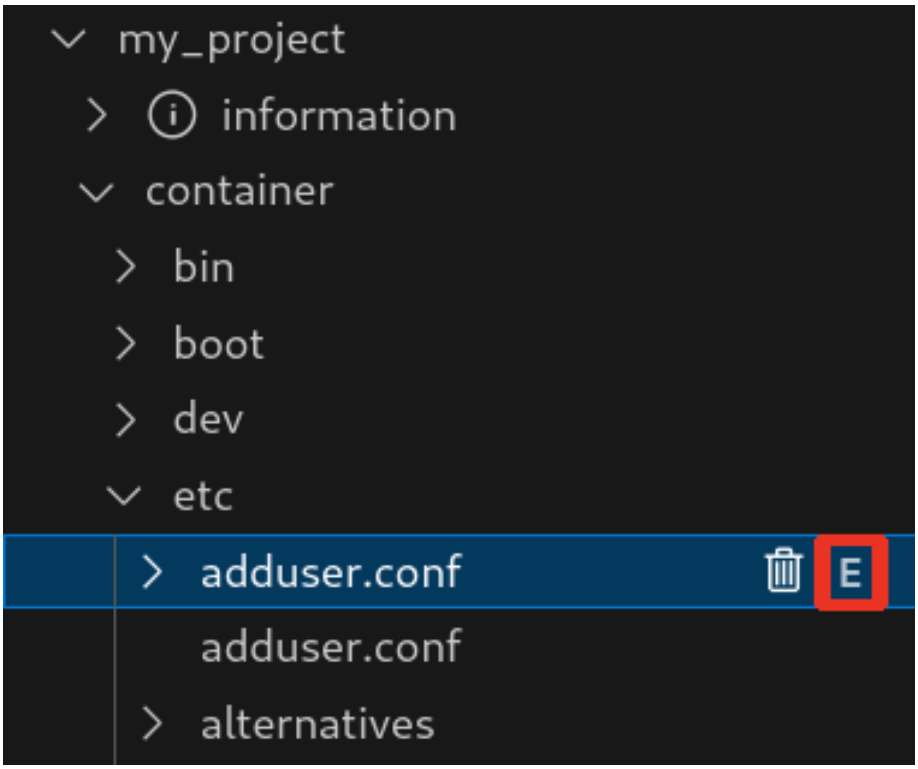


図 3.221 コンテナ内にコピーされないことを示すマーク

3.15.7. Armadillo 上でのセットアップ

3.15.7.1. アプリケーション実行用コンテナイメージのインストール

「3.15.3.4. アプリケーション実行用コンテナイメージの作成」 で作成した `development.swu` を「3.3.3.5. SWU イメージのインストール」 を参照して Armadillo へインストールしてください。

インストール後に自動で Armadillo が再起動します。

3.15.7.2. ssh 接続に使用する IP アドレスの設定

VSCode 上で ABOSDE(Armadillo Base OS Development Environment) から、ABOS Web が動作している Armadillo の一覧を確認し、指定した Armadillo の IP アドレスを ssh 接続に使用することができます。ただし、ATDE のネットワークを NAT に設定している場合は Armadillo がリストに表示されません。

「図 3.222. ABOSDE で ローカルネットワーク上の Armadillo をスキャンする」 の赤枠で囲われているボタンをクリックすることで、ローカルネットワーク上で ABOS Web が実行されている Armadillo をスキャンすることができます。

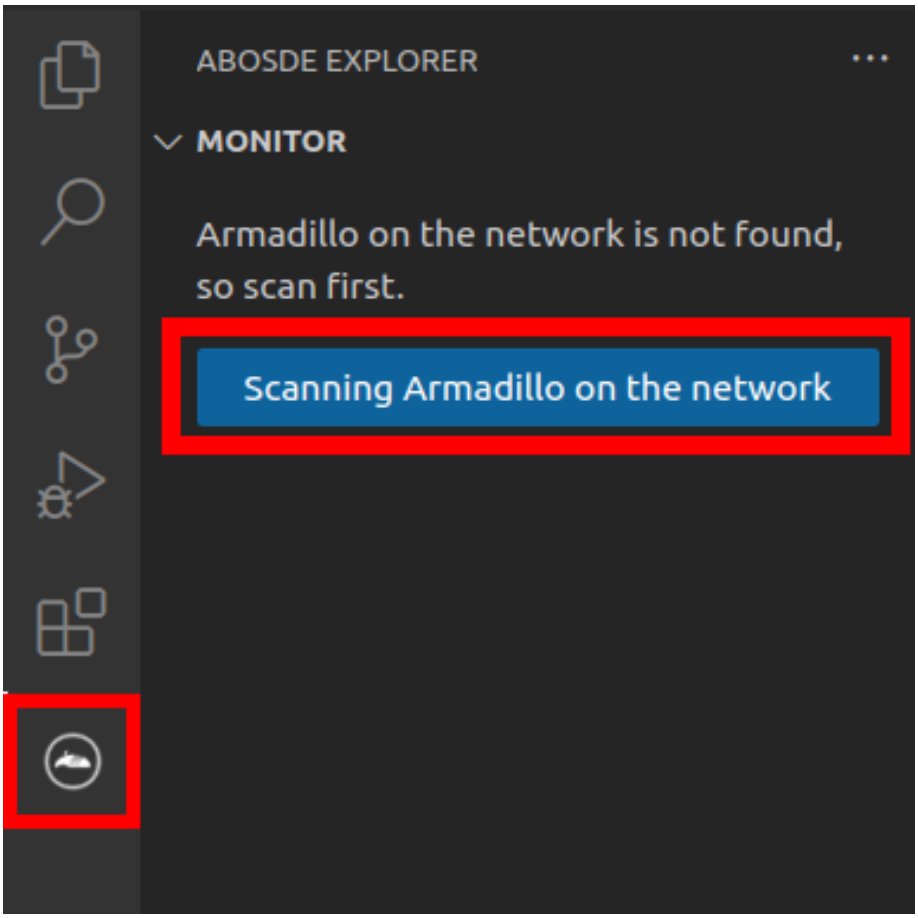


図 3.222 ABOSDE で ローカルネットワーク上の Armadillo をスキャンする

「図 3.223. ABOSDE を使用して ssh 接続に使用する IP アドレスを設定する」 の赤枠で囲われているマークをクリックすることで、指定した Armadillo の IP アドレスを ssh 接続に使用する IP アドレスに設定することができます。

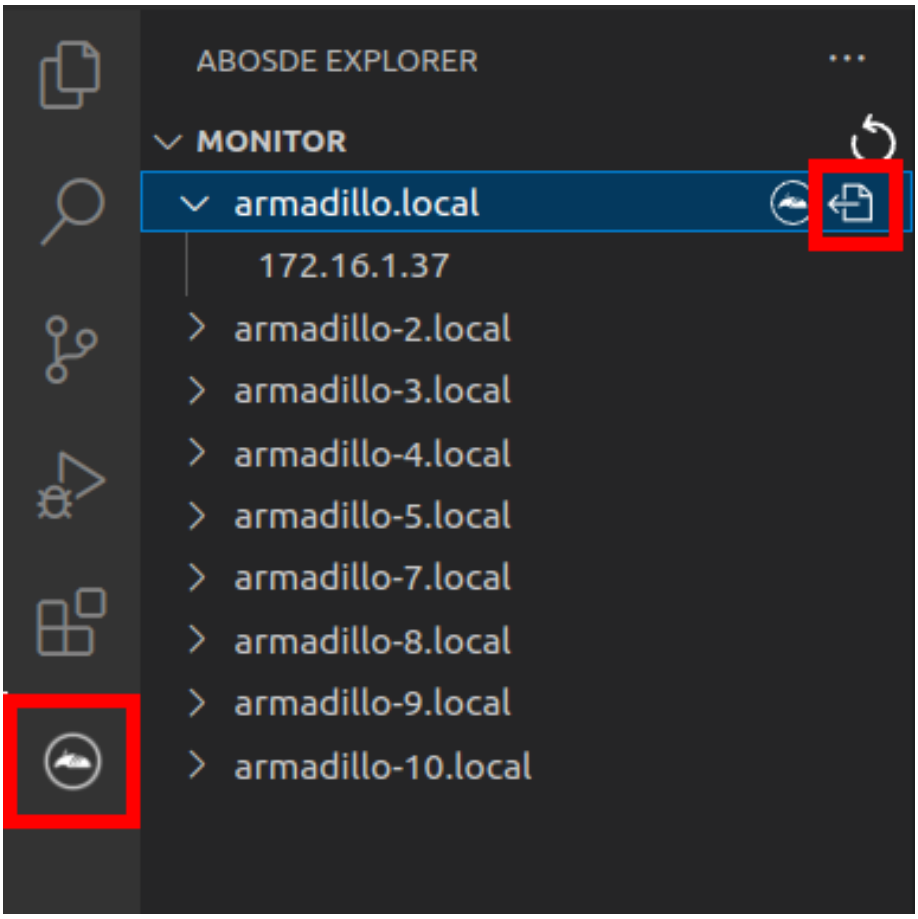


図 3.223 ABOSDE を使用して ssh 接続に使用する IP アドレスを設定する

「図 3.224. ABOSDE に表示されている Armadillo を更新する」 の赤枠で囲われているマークをクリックすることで、ABOSDE に表示されている Armadillo を更新することができます。

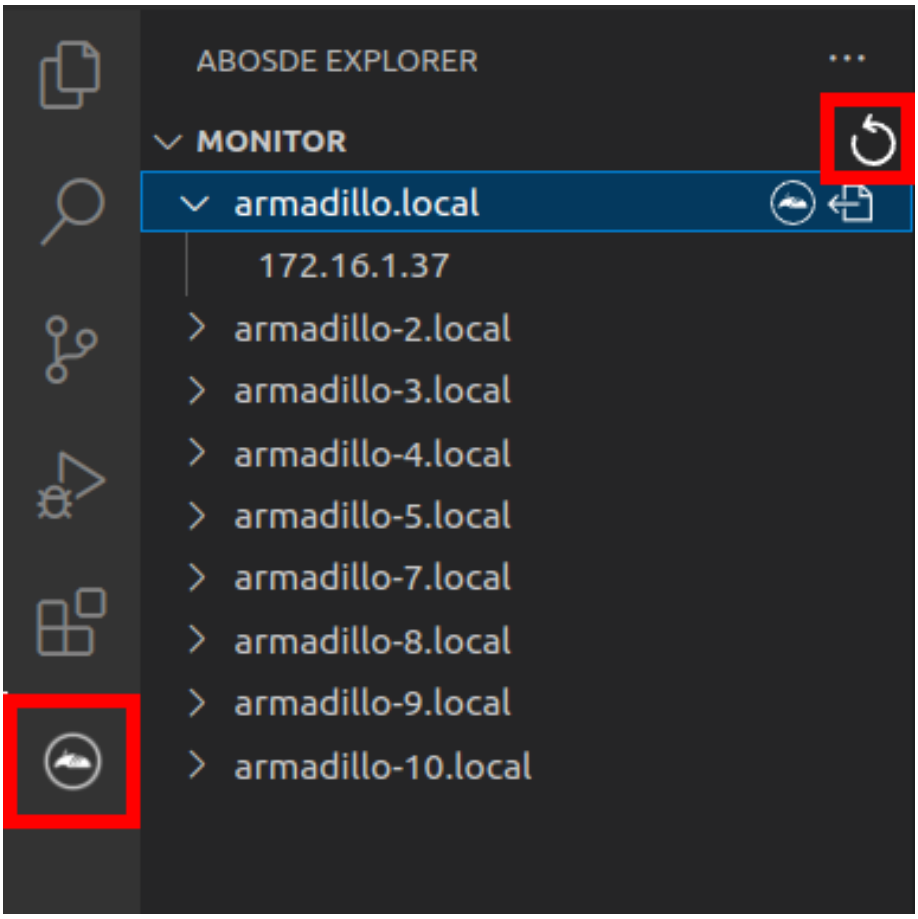


図 3.224 ABOSDE に表示されている Armadillo を更新する

ATDE のネットワークを NAT に設定している場合や、ABOS Web を起動していない場合等、ABOSDE のリストに Armadillo が表示されない場合は、プロジェクトディレクトリに入っている config/ssh_config ファイルを編集して IP アドレスを書き換えてください。

```
[ATDE ~/my_project]$ code config/ssh_config
Host Armadillo
    Hostname x.x.x.x ❶
    User root
    IdentityFile ${HOME}/.ssh/id_ed25519_vscode
    UserKnownHostsFile config/ssh_known_hosts
    StrictHostKeyChecking accept-new
```

図 3.225 ssh_config を編集する

❶ Armadillo の IP アドレスに置き換えてください。

Armadillo を初期化した場合や、プロジェクトを実行する Armadillo を変えた場合は,プロジェクトの config/ssh_known_hosts に保存されている公開鍵で Armadillo を認識できなくなります。その場合はファイルを削除するか、「Setup environment」タスクを再実行してください。

3.15.7.3. アプリケーションの実行

VSCode の左ペインの [my_project] から [App run on Armadillo] を実行すると、アプリケーションが Armadillo へ転送されて起動します。

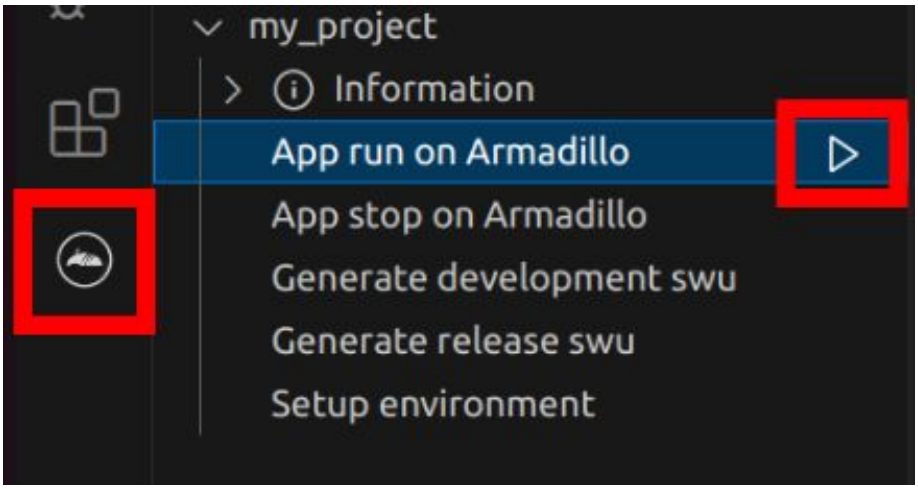


図 3.226 Armadillo 上でアプリケーションを実行する

VSCode のターミナルに以下のメッセージが表示されることがあります。これが表示された場合は yes と入力して下さい。

```
Are you sure you want to continue connecting (yes/no/[fingerprint])?
```

図 3.227 実行時に表示されるメッセージ

アプリケーションを終了するには VSCode の左ペインの [my_project] から [App stop on Armadillo] を実行してください。

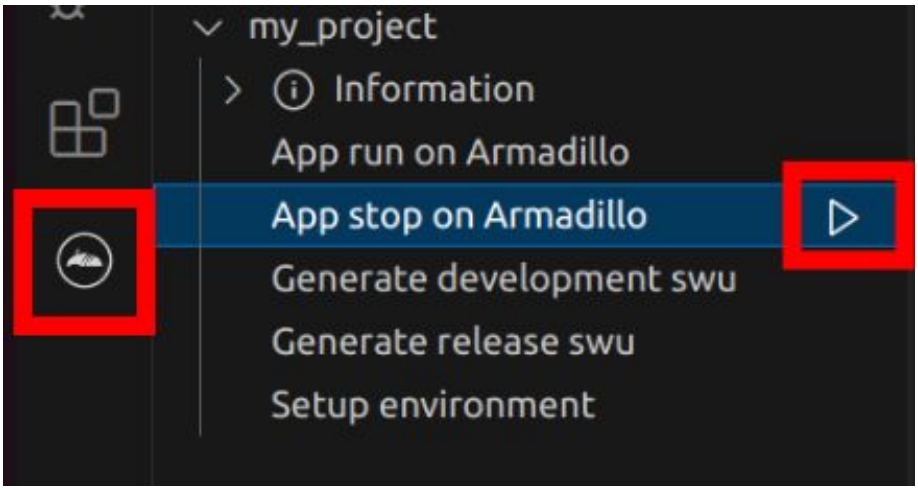


図 3.228 アプリケーションを終了する

3.15.8. リリース版のビルド

ここでは完成したアプリケーションをリリース版としてビルドする場合の手順について説明します。

VSCode の左ペインの [my_project] から [Generate release swu] を実行すると、リリース版のアプリケーションを含んだ SWU イメージが作成されます。事前に 「5.4.1. SWU イメージの作成」 を参照して SWU の初期設定を行ってください。

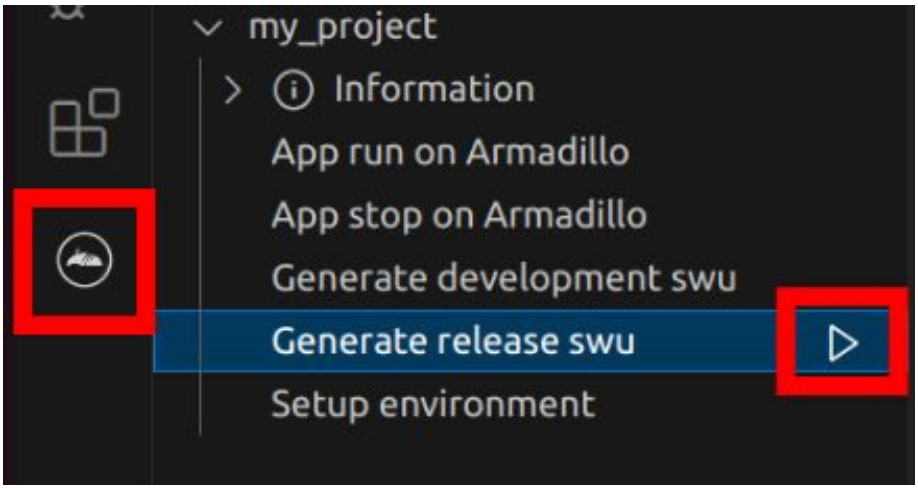


図 3.229 リリース版をビルドする

3.15.9. 製品への書き込み

作成した SWU イメージは `my_project` ディレクトリ下に `release.swu` というファイル名で保存されています。

この SWU イメージを 「3.3.3.5. SWU イメージのインストール」 を参照して Armadillo へインストールすると、Armadillo 起動時にアプリケーションも自動起動します。

3.15.10. Armadillo 上のコンテナイメージの削除

「6.8.3. コンテナとコンテナに関連するデータを削除する」 を参照してください。

3.16. C 言語によるアプリケーションの開発

ここでは C 言語によるアプリケーション開発の方法を紹介します。

C 言語によるアプリケーション開発は下記に当てはまるユーザーを対象としています。

- 既存の C 言語によって開発されたアプリケーションを Armadillo で動作させたい
- C 言語でないと実現できないアプリケーションを開発したい

上記に当てはまらず、開発するアプリケーションがシェルスクリプトまたは Python で実現可能であるならば、「3.15. CUI アプリケーションの開発」を参照してください。

3.16.1. C 言語によるアプリケーション開発の流れ

Armadillo 向けに C 言語によるアプリケーションを開発する場合の流れは以下のようになります。

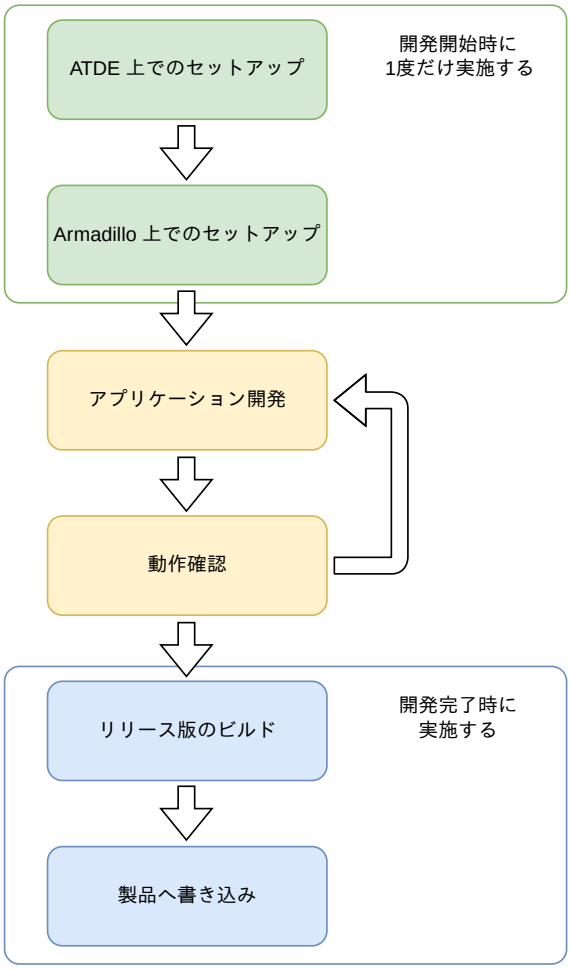


図 3.230 C 言語によるアプリケーション開発の流れ

3.16.2. ATDE 上でのセットアップ

ここでは、開発開始時の ATDE 上でのセットアップ手順について説明します。ATDE をお使いでない場合は、先に 「3.1. 開発の準備」 を参照して ATDE 及び、 VSCode のセットアップを完了してください。

3.16.2.1. プロジェクトの作成

VSCode の左ペインの [A6E] から [C New Project] を実行し、表示されるディレクトリ選択画面からプロジェクトを保存するディレクトリを選択してください。実行するためには右に表示されている三角形ボタンを押してください。保存先を選択すると、プロジェクト名を入力するダイアログが表示されるので、任意のプロジェクト名を入力してエンターキーを押してください。この操作により、選択した保存先に、入力したプロジェクト名と同名のディレクトリが作成されます。

また、ここでは次のように設定しています。

- **保存先** : ホームディレクトリ
- **プロジェクト名** : `my_project`

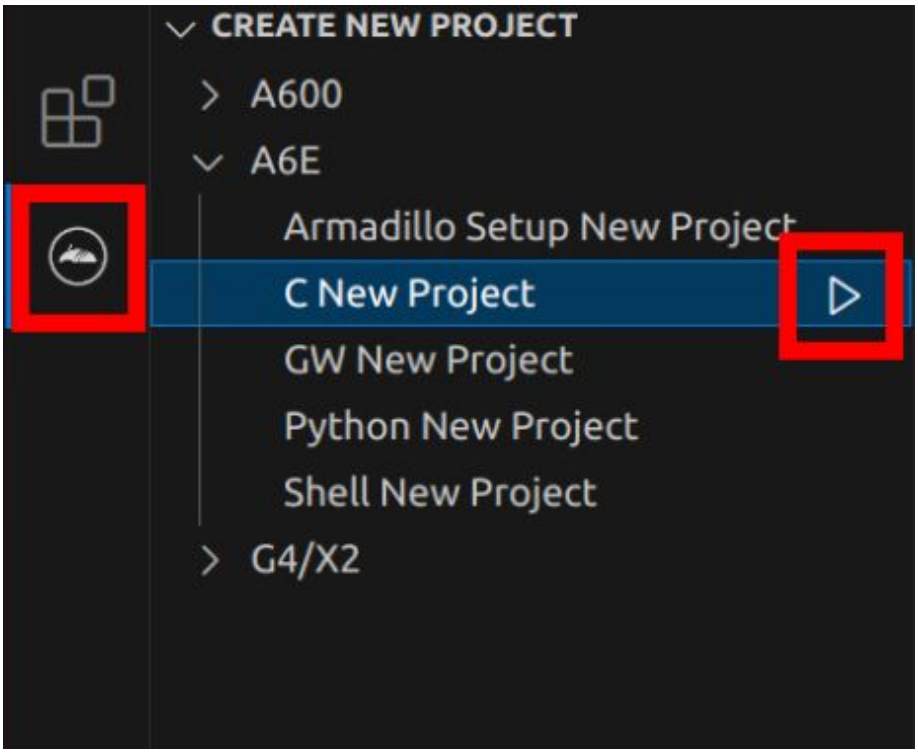


図 3.231 プロジェクトを作成する

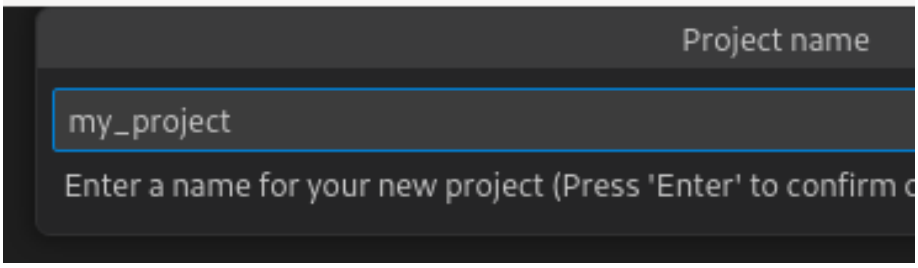


図 3.232 プロジェクト名を入力する

3.16.3. アプリケーション開発

3.16.3.1. VSCode の起動

ここでは、実際に Armadillo 上でサンプルアプリケーションを起動する場合の手順を説明します。プロジェクトディレクトリへ移動し VSCode を起動します。

```
[ATDE ~]$ code ./my_project
```

図 3.233 VSCode で `my_project` を起動する

3.16.3.2. ディレクトリ構成

プロジェクトには下記のディレクトリがあります。

- **app**：各ディレクトリの説明は以下の通りです。

- **src** : アプリケーションのソースファイル（拡張子が .c ）と Makefile を配置してください。
- **build** : ここに配置した実行ファイルが Armadillo 上で実行されます。
- **lib** : 共有ライブラリの検索パスとしてこのディレクトリを指定しているので、ここに共有ライブラリ（拡張子が .so ）を配置することができます。

- **config** : 設定に関わるファイルが含まれるディレクトリです。
  - **app.conf** : コンテナのコンフィグです。記載内容については 「6.8.4. コンテナ起動設定ファイルを作成する」 を参照してください。
  - **app.desc** : SWU イメージを生成するための .desc ファイルです。記載内容については 「6.4. mkswu の .desc ファイルを編集する」 を参照してください。
  - **ssh_config** : Armadillo への ssh 接続に使用します。「3.16.7.2. ssh 接続に使用する IP アドレスの設定」 を参照してください。
- **container** : スクリプトを実行するコンテナの設定ファイルが含まれるディレクトリです。
  - **packages.txt**: このファイルに記載されているパッケージがインストールされます。
  - **Dockerfile**: 直接編集することも可能です。

デフォルトのコンテナコンフィグ（ app.conf ）では C 言語の場合は build/main を実行しますので、リネームが必要な場合にコンテナのコンフィグも修正してください。

このサンプルアプリケーションは、CPU と SOC の温度を /vol_data/log/temp.txt に出力し、アプリケーション LED を点滅させます。

3.16.3.3. 初期設定

初期設定では主に Armadillo と SSH で接続するための秘密鍵と公開鍵の生成を行います。

作成したプロジェクトディレクトリへ移動して VSCode を起動してください。

```
[ATDE ~]$ cd my_project
[ATDE ~/my_project]$ code ./
```

図 3.234 初期設定を行う

VSCode の左ペインの [my_project] から [Setup environment] を実行します。

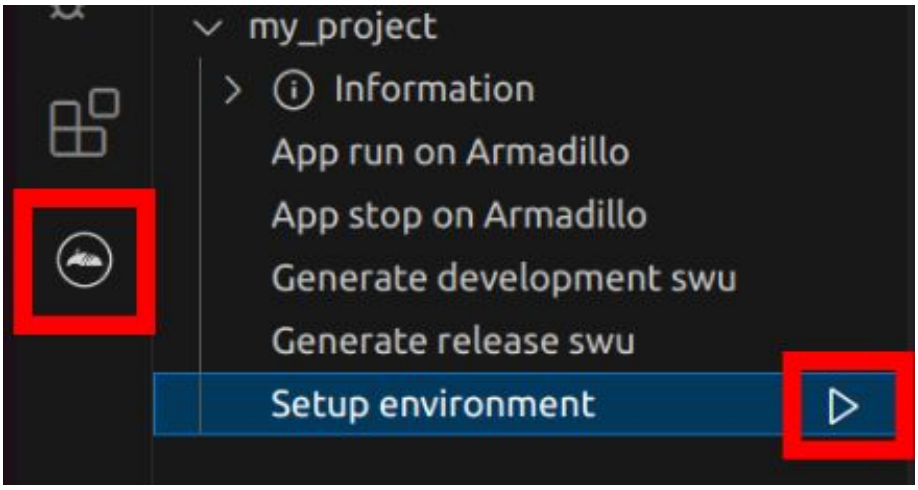


図 3.235 VSCode で初期設定を行う

選択すると、 VSCode の下部に以下のようなターミナルが表示されます。

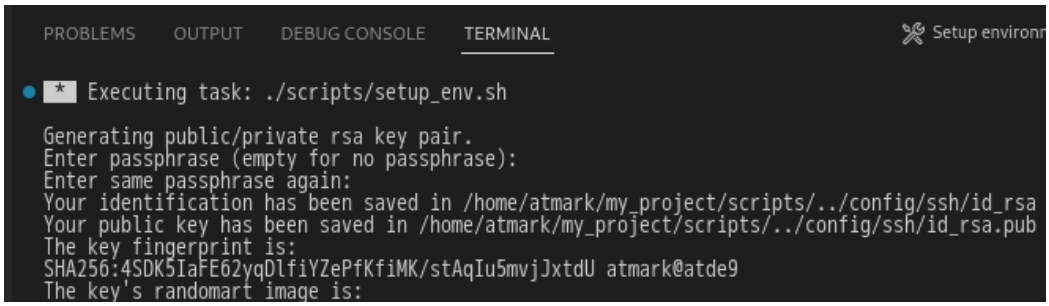


図 3.236 VSCode のターミナル

このターミナル上で以下のように入力してください。

```
 *  Executing task: ./scripts/setup_env.sh

Generating public/private ed25519 key pair.
Enter passphrase (empty for no passphrase): ❶
Enter same passphrase again: ❷
Your identification has been saved in /home/atmark/.ssh/id_ed25519_vscode
:(省略)

 *  Terminal will be reused by tasks, press any key to close it.  ❸
```

図 3.237 SSH 用の鍵を生成する

❶ パスフレーズを設定します。設定しない場合は何も入力せず Enter を押します。

❷ 1 でパスフレーズを設定した場合は、確認のため再度入力してください。

❸ ここで何か任意のキーを押すとターミナルが閉じます。

パスフレーズを設定した場合は、アプリケーションを Armadillo へ転送する時にパスフレーズの入力を求められることがあります。

ssh の鍵は $HOME/.ssh/id_ed25519_vscode (と id_ed25519_vscode.pub) に保存されていますので、プロジェクトをバックアップする時は $HOME/.ssh も保存してください。

3.16.3.4. packages.txt の書き方

ABOSDE ではコンテナイメージにパッケージをインストールするために container ディレクトリにある packages.txt を使用します。packages.txt に記載されているパッケージは "apt install" コマンドによってコンテナイメージにインストールされます。

C 言語による開発の場合、packages.txt に [build] というラベルを記載することで、ビルド時のみに使用するパッケージを指定することが出来ます。

「図 3.238. C 言語による開発における packages.txt の書き方」に C 言語による開発の場合における packages.txt の書き方の例を示します。ここでは、パッケージ名を package_A 、package_B 、package_C としています。

```
package_A
package_B

[build]    ❶
package_C
```

図 3.238 C 言語による開発における packages.txt の書き方

❶ このラベル以降のパッケージはビルド時のみに使用されます。

上記の例の場合、Armadillo 上で実行される環境では package_A 、package_B のみがインストールされ、package_C はインストールされません。

"[build] package_C" のように [build] の後に改行せずに、一行でパッケージ名を書くことは出来ませんのでご注意ください。

3.16.3.5. ABOSDE での開発における制約

Makefile は app/src 直下に配置してください。app/src 直下の Makefile を用いて make コマンドが実行されます。ABOSDE では make コマンドのみに対応しています。

app/build と app/lib 内のファイルが Armadillo に転送されますので、実行ファイルは app/build 、共有ライブラリ（ 拡張子が .so ファイル ）は app/lib に配置してください。

3.16.3.6. アプリケーション実行用コンテナイメージの作成

Armadillo 上でアプリケーションを実行するためのコンテナイメージを作成します。ここで作成したコンテナイメージは SWU イメージを使用して Armadillo へインストールするため、事前に 「5.4.1. SWU イメージの作成」 を参照して SWU の初期設定を行ってください。

コンテナイメージの作成、 実行ファイルや共有ライブラリの作成および SWU イメージの作成も VSCode で行います。VSCode の左ペインの [my_project] から [Generate development swu] を実行します。

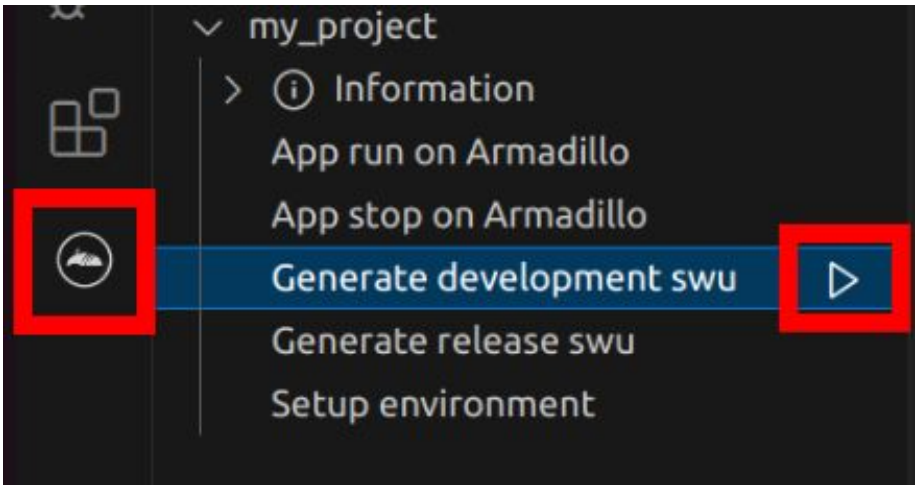


図 3.239 VSCode でコンテナイメージの作成を行う

コンテナイメージの作成にはしばらく時間がかかります。VSCode のターミナルに以下のように表示されるとコンテナイメージの作成は完了です。

```
コンテナイメージを ./swu/my_project.tar に保存しました。
./swu/app.desc のバージョンを 1 から 2 に変更しました。
./development.swu を作成しました。
次は Armadillo に ./development.swu をインストールしてください。
 *  Terminal will be reused by tasks, press any key to close it.
```

図 3.240 コンテナイメージの作成完了

作成した SWU イメージは my_project ディレクトリ下に development.swu というファイル名で保存されています。

3.16.4. コンテナのディストリビューション

使用するコンテナのディストリビューションは以下のとおりです。

ディストリビューション
- debian:bullseye-slim

3.16.5. コンテナ内のファイル一覧表示

「図 3.241. コンテナ内のファイル一覧を表示するタブ」 の赤枠で囲われているタブをクリックすることで、development.swu または「3.16.8. リリース版のビルド」で作成される release.swu に含まれるコンテナ内のファイルおよびディレクトリを表示します。

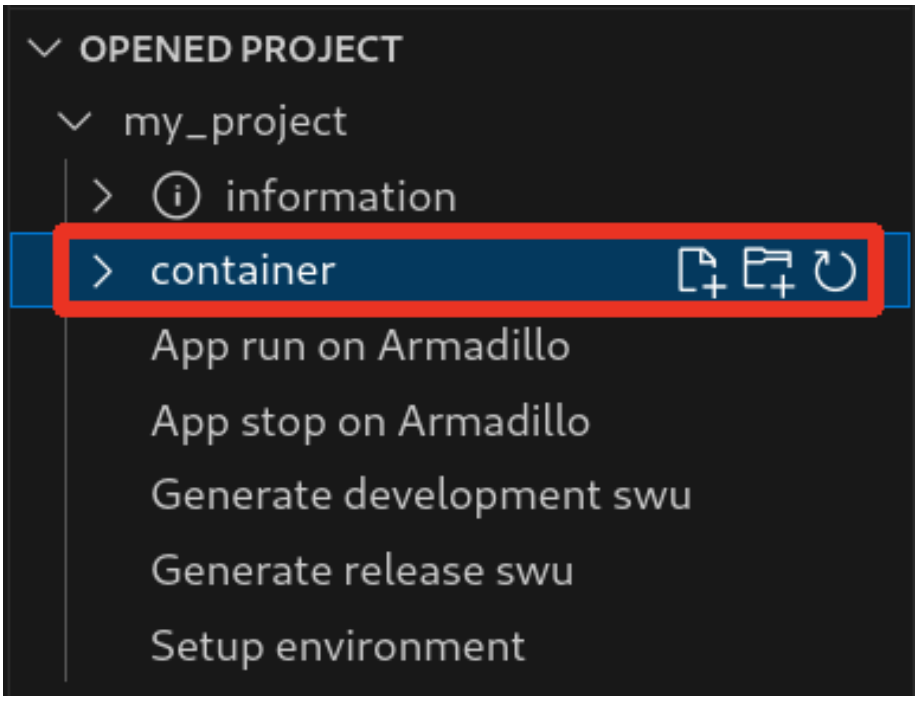


図 3.241 コンテナ内のファイル一覧を表示するタブ

クリック後の表示例を 「図 3.242. コンテナ内のファイル一覧の例」 に示します。

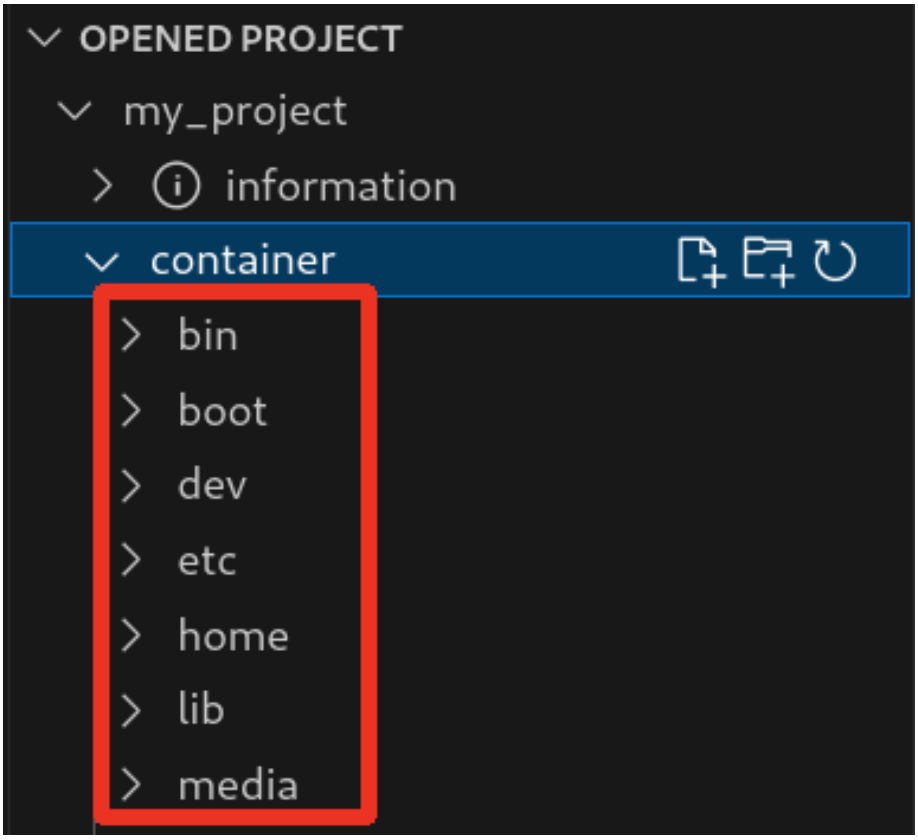


図 3.242 コンテナ内のファイル一覧の例

コンテナ内のファイル一覧は [Generate development swu] または [Generate release swu] を実行することで ATDE 上に作成されるコンテナイメージから取得しています。

そのため、[Generate development swu] または [Generate release swu] を実行していない場合はコンテナ内のファイル一覧は表示されません。その場合は [Generate development swu] または [Generate release swu] を先に実行してください。

この機能を使用するにあたり、ATDE 上でプロジェクトのコンテナイメージからコンテナを作成します。

コンテナ名は「プロジェクト名-abosde」を使用します。例えば、プロジェクト名が my_project の場合、コンテナ名は「my_project-abosde」になります。

ユーザー自身で同名のコンテナを既に作成していた場合、そのコンテナはこの機能を使用時に削除されます。

コンテナ内のファイル一覧には、ファイルおよびディレクトリのみを表示しています。シンボリックリンク、特殊デバイスファイルなどは表示していません。

3.16.5.1. resources ディレクトリについて

「図 3.243. resources ディレクトリ」に示すように ATDE 上のプロジェクトディレクトリには container/resources ディレクトリがあります。

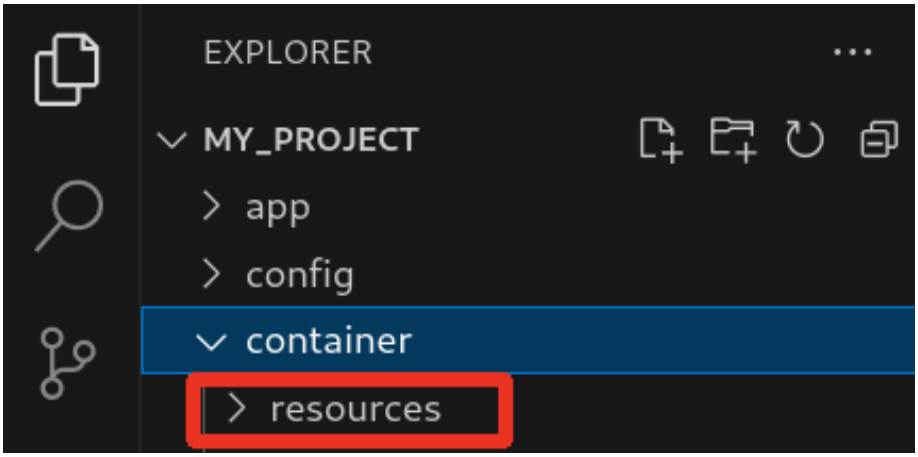


図 3.243 resources ディレクトリ

container/resources ディレクトリ下に、コンテナ内と同じパスでファイルまたはディレクトリを配置することで、それらは [Generate development swu] または [Generate release swu] を実行時にコンテナ内にコピーされます。

例えば、コンテナ内にある /etc/adduser.conf を上書きする場合は、編集した adduser.conf ファイルをプロジェクトディレクトリにある container/resources/etc/adduser.conf に配置してください。

プロジェクトディレクトリにある container/resources 下のファイルおよびディレクトリを操作する方法は以下の 2 通りがあります。

- エクスプローラーを使用する
- ABOSDE のコンテナ内のファイル一覧表示機能を使用する

ABOSDE のコンテナ内のファイル一覧表示機能を使用することで、視覚的にファイル構成や、差分があるファイルを把握しながら操作可能です。以降に詳細を説明します。

3.16.5.2. コンテナ内のファイル一覧の再表示

「図 3.241. コンテナ内のファイル一覧を表示するタブ」 の赤枠で囲われているボタンをクリックすることで、コンテナ内のファイル一覧を再表示します。

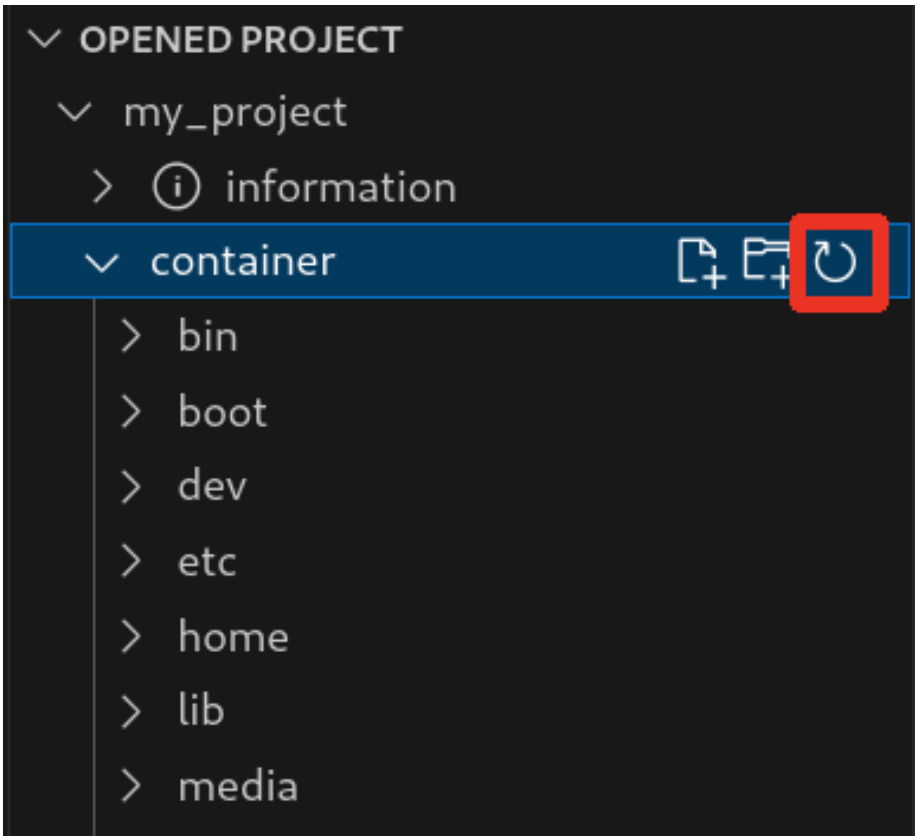


図 3.244 コンテナ内のファイル一覧を再表示するボタン

3.16.5.3. container/resources 下にファイルおよびフォルダーを作成

「図 3.245. container/resources 下にファイルを追加するボタン」 の赤枠で囲われている表記のボタンをクリックすることで、プロジェクトディレクトリにある container/resources 下にファイルを追加することが可能です。

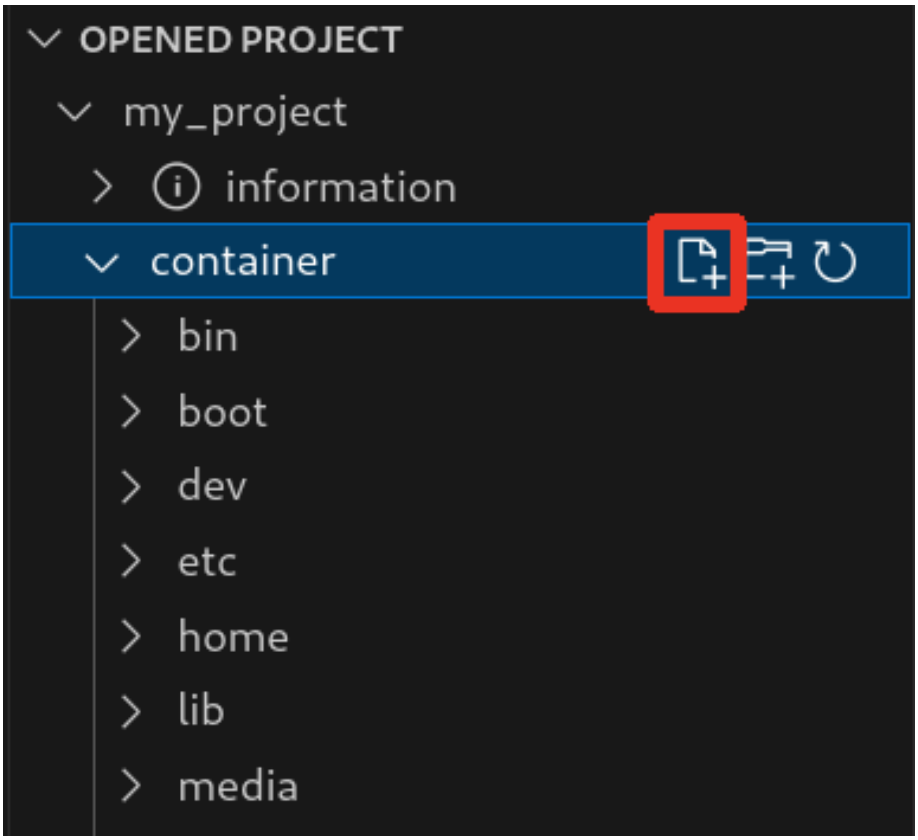


図 3.245 container/resources 下にファイルを追加するボタン

「図 3.246. ファイル名を入力」 に示すように、コマンドパレットが表示されますのでファイル名を入力してください。

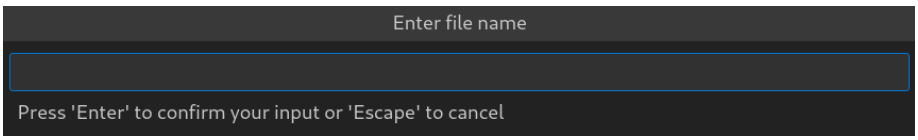


図 3.246 ファイル名を入力

例として、「add_file」というファイル名を入力したとします。「図 3.247. 追加されたファイルの表示」に示すように、追加したファイルには「A」というマークが表示されます。

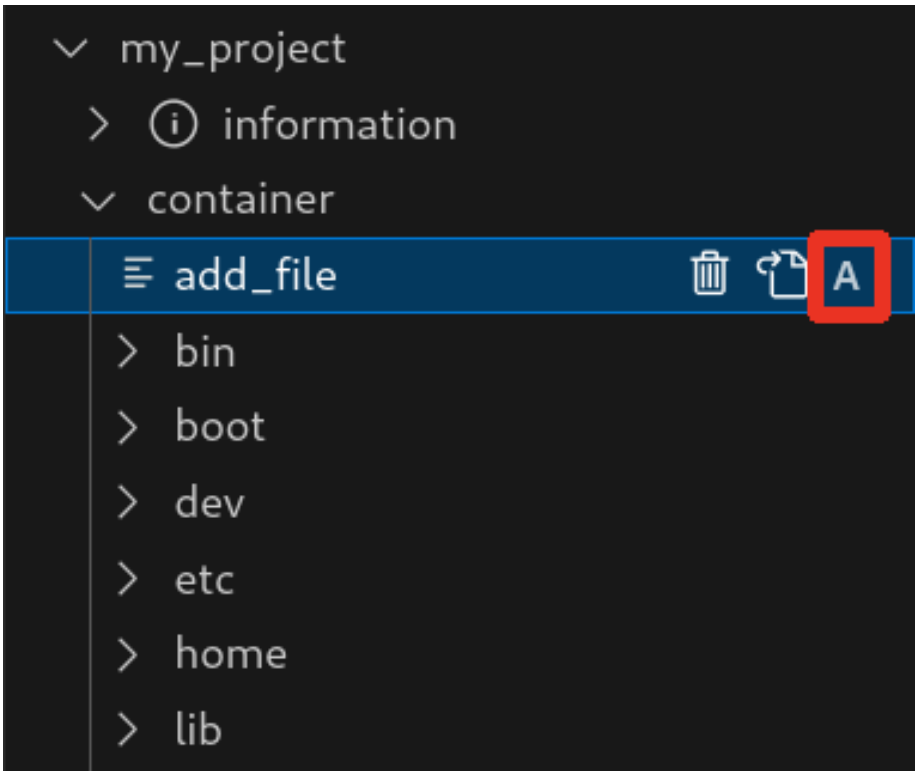


図 3.247 追加されたファイルの表示

また、「図 3.248. container/resources 下にフォルダーを追加するボタン」 の赤枠で囲われている表記のボタンをクリックすることで、ファイルの追加と同様の操作でディレクトリを追加することが可能です。

追加したディレクトリも同様に "A" というマークが表示されます。

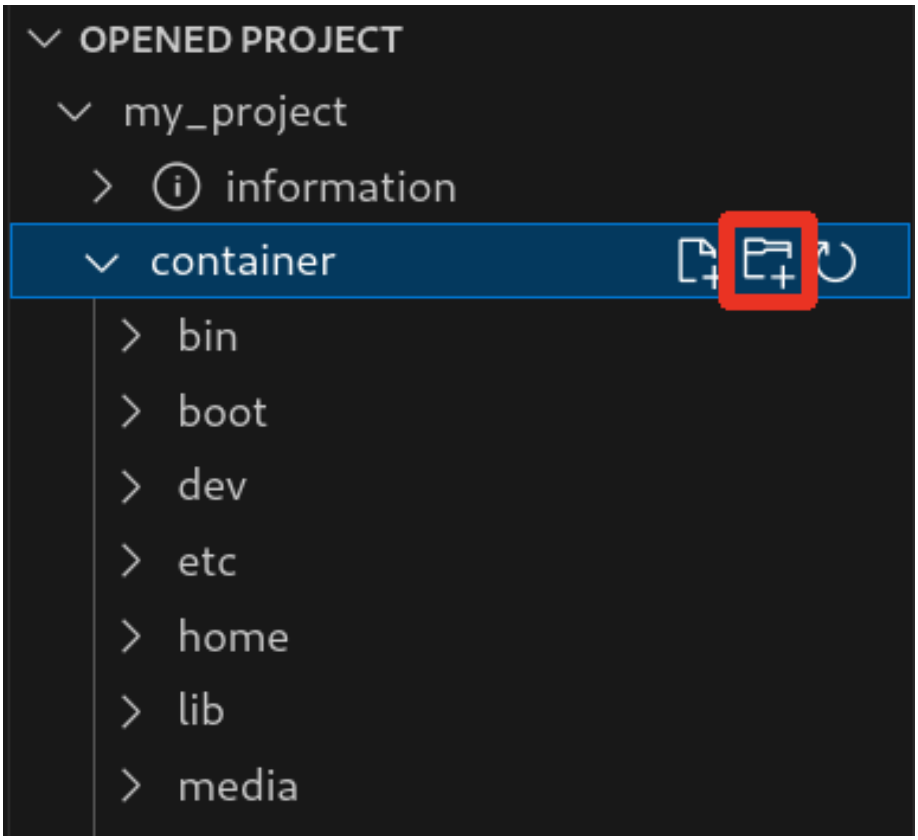


図 3.248 container/resources 下にフォルダーを追加するボタン

3.16.5.4. container/resources 下にあるファイルを開く

「図 3.249. container/resources 下にあるファイルを開くボタン」 の赤枠で囲われている表記のボタンをクリックすることで、プロジェクトディレクトリにある container/resources 下のファイルをエディタに表示することができます。

この例では、プロジェクトディレクトリにある container/resources 下の add_file をエディタに表示します。

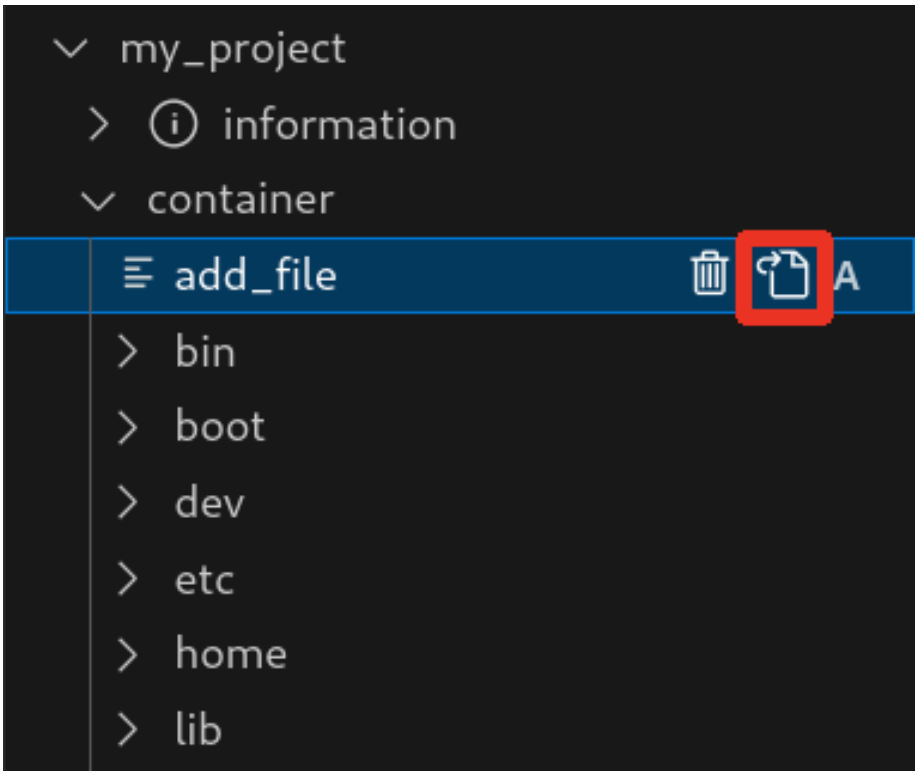


図 3.249 container/resources 下にあるファイルを開くボタン

3.16.5.5. container/resources 下にあるファイルおよびフォルダーの削除

「図 3.249. container/resources 下にあるファイルを開くボタン」 の赤枠で囲われている表記のボタンをクリックすることで、container/resources 下にあるファイルを削除することができます。

この例では、プロジェクトディレクトリにある container/resources 下の add_file を削除します。

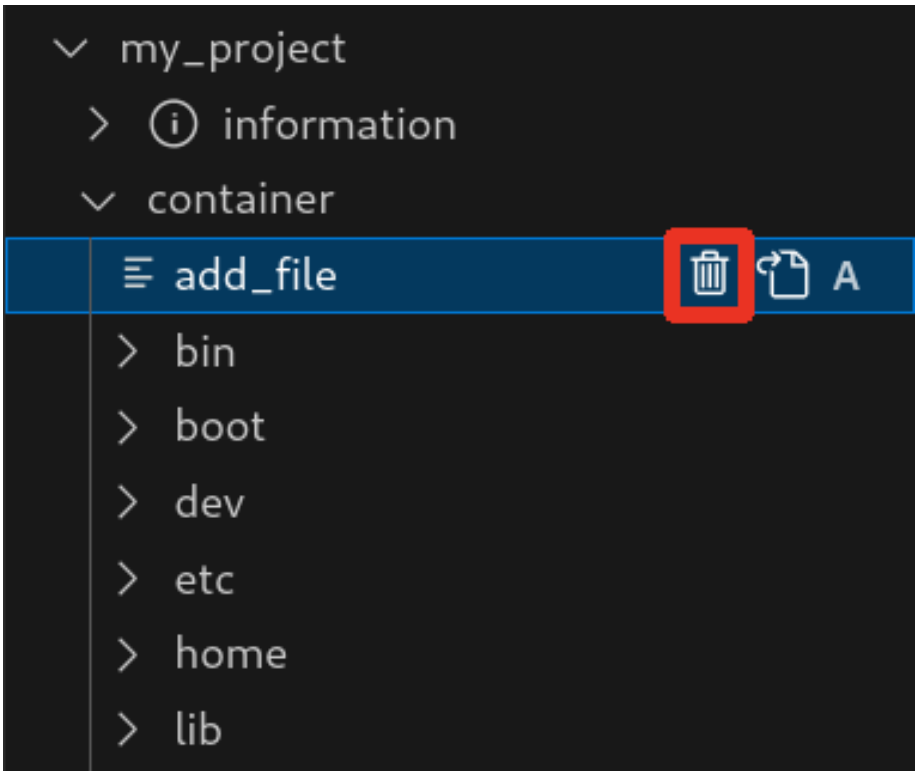


図 3.250 container/resources 下にあるファイルを削除するボタン

ディレクトリも同様に「図 3.249. container/resources 下にあるファイルを開くボタン」 の赤枠で囲われている表記のボタンをクリックすることで削除することができます。

3.16.5.6. コンテナ内のファイルを container/resources 下に保存

「図 3.251. コンテナ内のファイルを container/resources 下に保存するボタン」 の赤枠で囲われている表記のボタンをクリックすることで、コンテナ内にあるファイルをプロジェクトディレクトリにある container/resources 下に保存します。

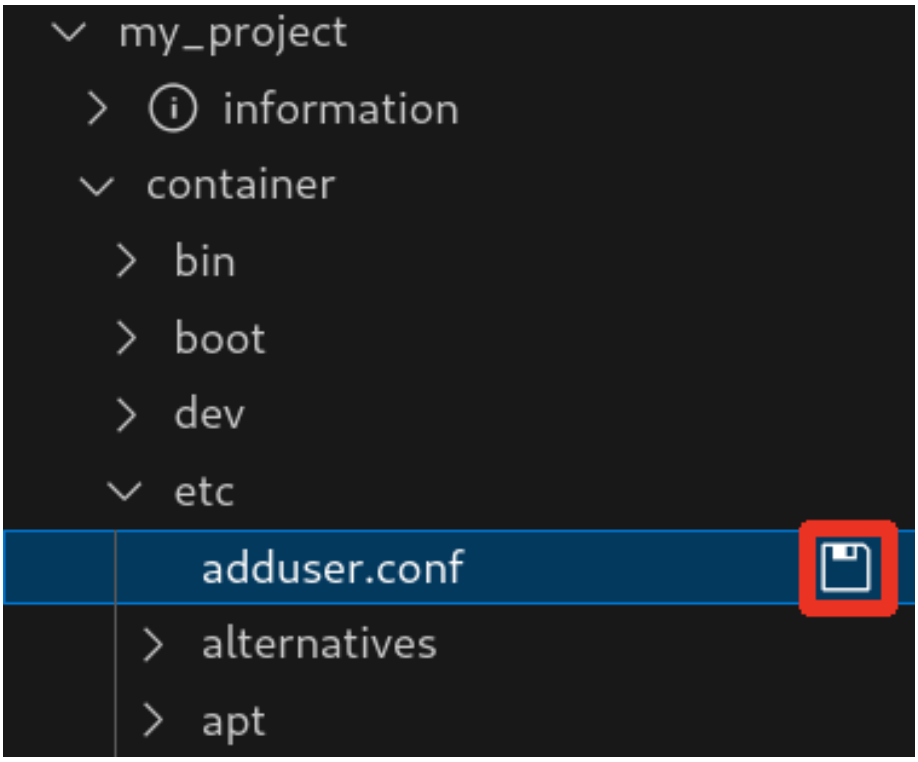


図 3.251 コンテナ内のファイルを container/resources 下に保存するボタン

ファイルが container/resources 下に保存されると、「図 3.252. 編集前のファイルを示すマーク」 に示すように、ファイル名の右側に "U" のマークが表示されます。

"U" のマークはプロジェクトディレクトリにある container/resources 下のファイルとコンテナ内にあるファイルの内容が同一であることを示します。

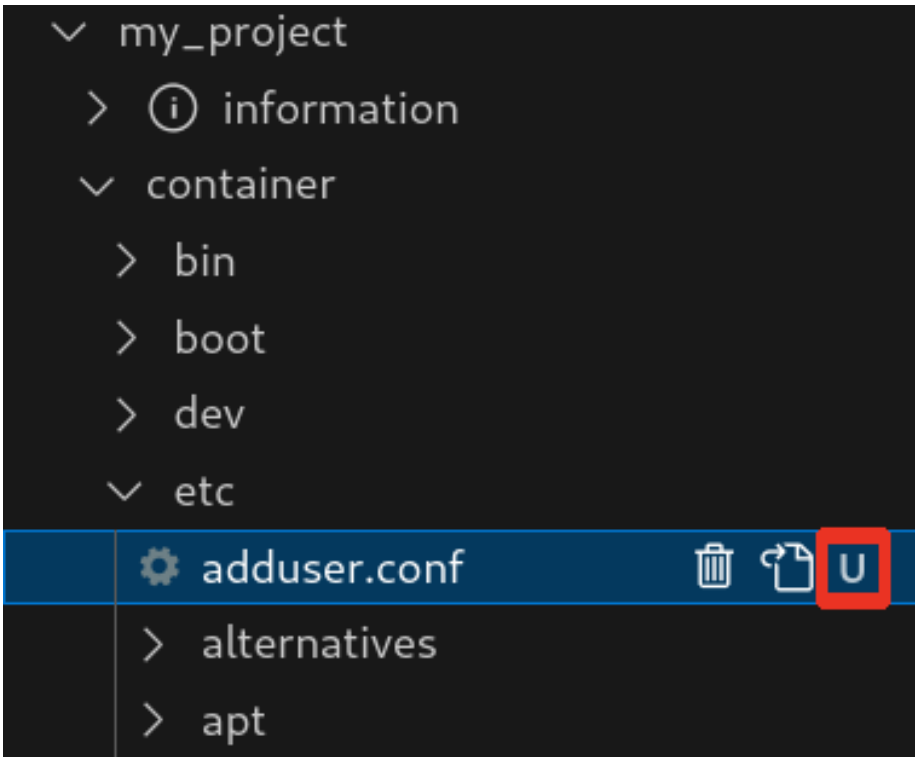


図 3.252 編集前のファイルを示すマーク

container/resources 下にあるファイルを編集して再表示すると、「図 3.253. 編集後のファイルを示すマーク」 に示すように、ファイル名の右側に "M" のマークが表示されます。

"M" のマークはプロジェクトディレクトリにある container/resources 下のファイルとコンテナ内にあるファイルの内容に差があることを示します。

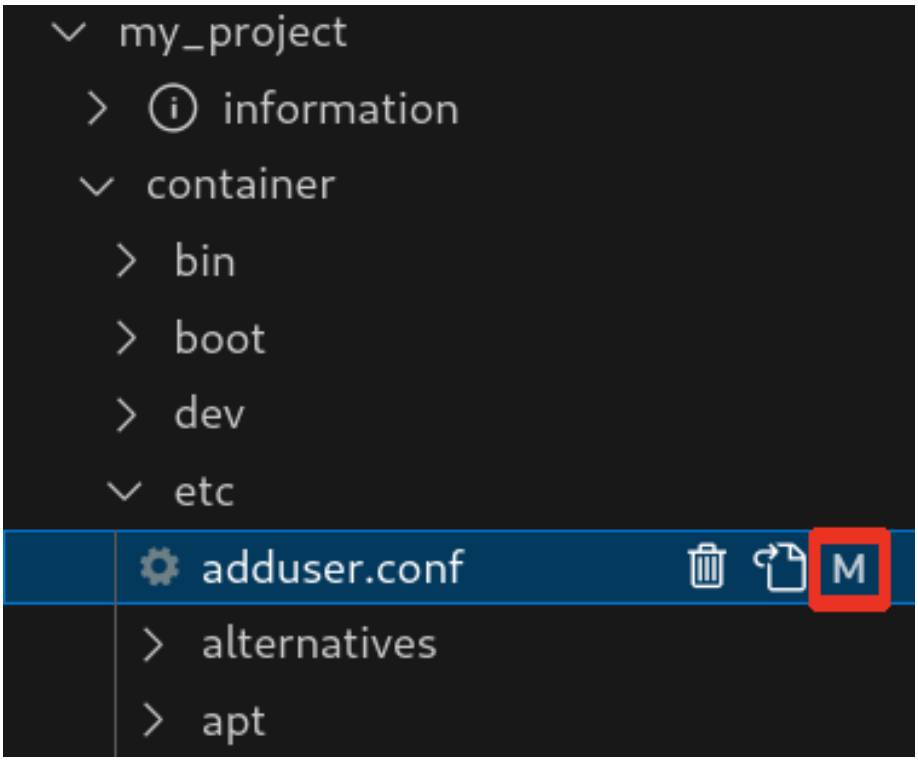


図 3.253 編集後のファイルを示すマーク

3.16.5.7. エラー表示

container/resources 下とコンテナ内にあるファイルまたはディレクトリを比較して、同名でかつファイルの種類が異なる場合、「図 3.254. コンテナ内にコピーされないことを示すマーク」 に示すように、ファイル名の右側に "E" のマークが表示されます。

"E" のマークが表示された場合、そのファイルまたはディレクトリは [Generate development swu] または [Generate release swu] を実行してもコンテナにコピーされません。

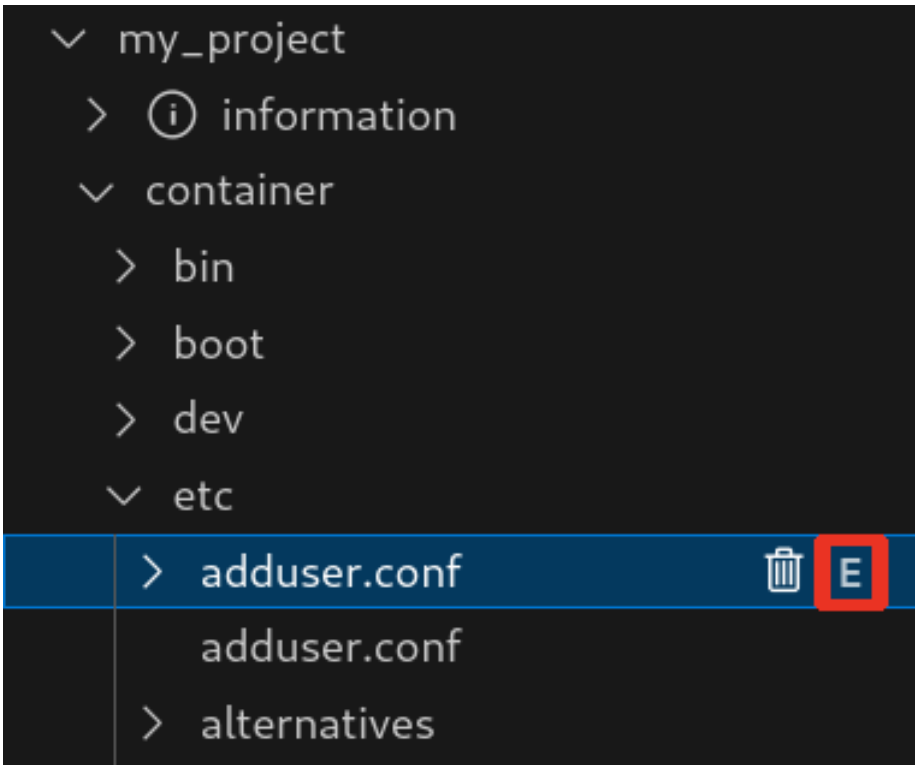


図 3.254 コンテナ内にコピーされないことを示すマーク

3.16.6. Armadillo に転送するディレクトリ及びファイル

コンテナイメージ以外に、以下に示すディレクトリやファイルを Armadillo に転送します。ここでは、プロジェクト名は `my_project` としています。

Armadillo に転送するディレクトリ及びファイル

- my_project/app/build
- my_project/app/lib

3.16.7. Armadillo 上でのセットアップ

3.16.7.1. アプリケーション実行用コンテナイメージのインストール

「3.16.3.6. アプリケーション実行用コンテナイメージの作成」 で作成した `development.swu` を「3.3.3.5. SWU イメージのインストール」 を参照して Armadillo へインストールしてください。

インストール後に自動で Armadillo が再起動します。

3.16.7.2. ssh 接続に使用する IP アドレスの設定

VSCode 上で ABOSDE(Armadillo Base OS Development Environment) から、ABOS Web が動作している Armadillo の一覧を確認し、指定した Armadillo の IP アドレスを ssh 接続に使用することができます。ただし、ATDE のネットワークを NAT に設定している場合は Armadillo がリストに表示されません。

「図 3.255. ABOSDE で ローカルネットワーク上の Armadillo をスキャンする」 の赤枠で囲われているボタンをクリックすることで、ローカルネットワーク上で ABOS Web が実行されている Armadillo をスキャンすることができます。

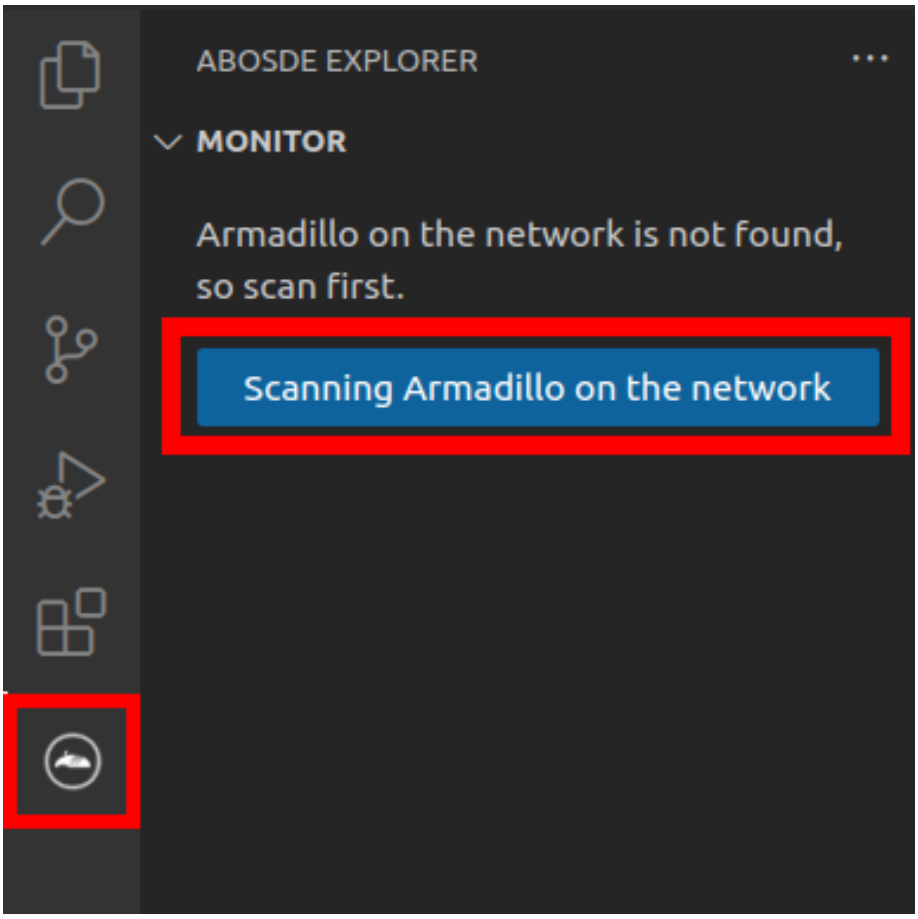


図 3.255 ABOSDE で ローカルネットワーク上の Armadillo をスキャンする

「図 3.256. ABOSDE を使用して ssh 接続に使用する IP アドレスを設定する」 の赤枠で囲われているマークをクリックすることで、指定した Armadillo の IP アドレスを ssh 接続に使用する IP アドレスに設定することができます。

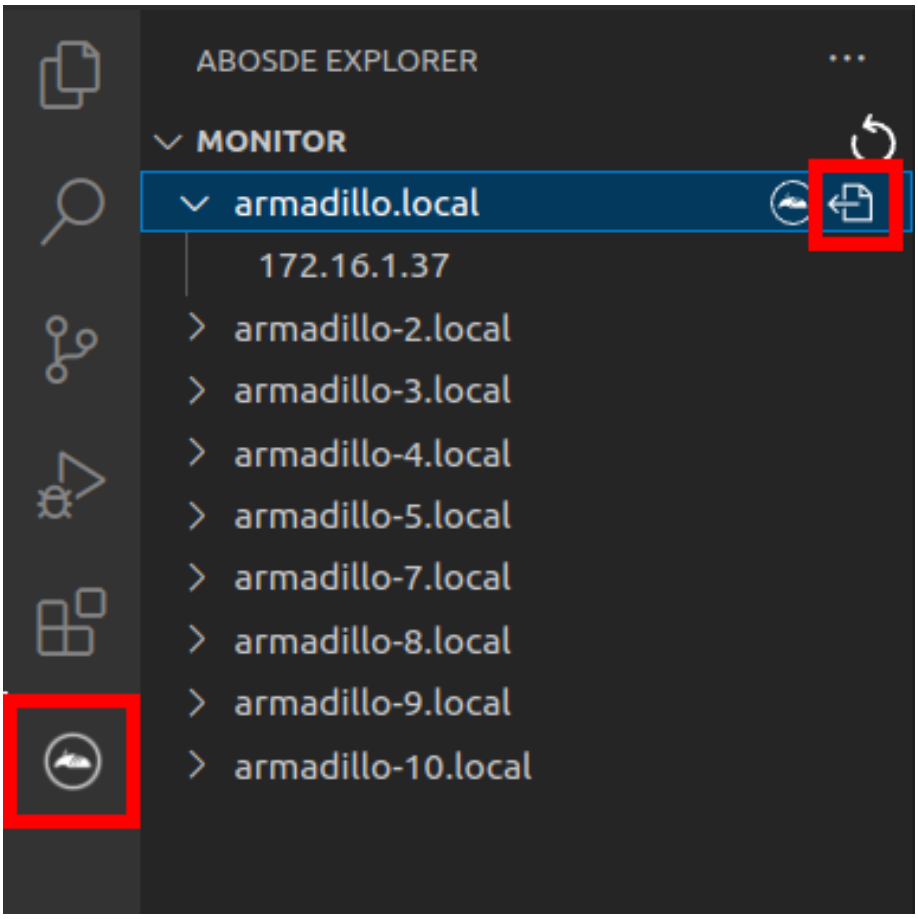


図 3.256 ABOSDE を使用して ssh 接続に使用する IP アドレスを設定する

「図 3.257. ABOSDE に表示されている Armadillo を更新する」 の赤枠で囲われているマークをクリックすることで、ABOSDE に表示されている Armadillo を更新することができます。

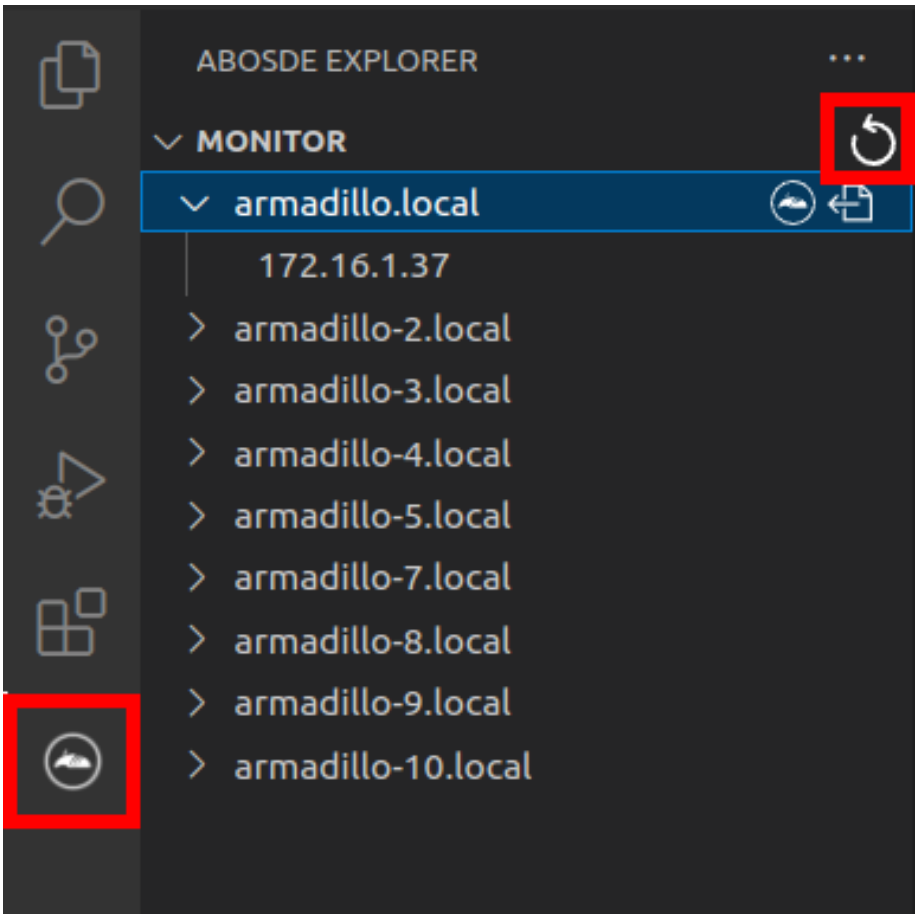


図 3.257 ABOSDE に表示されている Armadillo を更新する

ATDE のネットワークを NAT に設定している場合や、ABOS Web を起動していない場合等、ABOSDE のリストに Armadillo が表示されない場合は、プロジェクトディレクトリに入っている config/ssh_config ファイルを編集して IP アドレスを書き換えてください。

```
[ATDE ~/my_project]$ code config/ssh_config
Host Armadillo
    Hostname x.x.x.x ❶
    User root
    IdentityFile ${HOME}/.ssh/id_ed25519_vscode
    UserKnownHostsFile config/ssh_known_hosts
    StrictHostKeyChecking accept-new
```

図 3.258 ssh_config を編集する

❶ Armadillo の IP アドレスに置き換えてください。

Armadillo を初期化した場合や、プロジェクトを実行する Armadillo を変えた場合は,プロジェクトの config/ssh_known_hosts に保存されている公開鍵で Armadillo を認識できなくなります。その場合はファイルを削除するか、「Setup environment」タスクを再実行してください。

3.16.7.3. アプリケーションの実行

VSCode の左ペインの [my_project] から [App run on Armadillo] を実行すると、実行ファイルや共有ライブラリを作成した後、アプリケーションが Armadillo へ転送されて起動します。

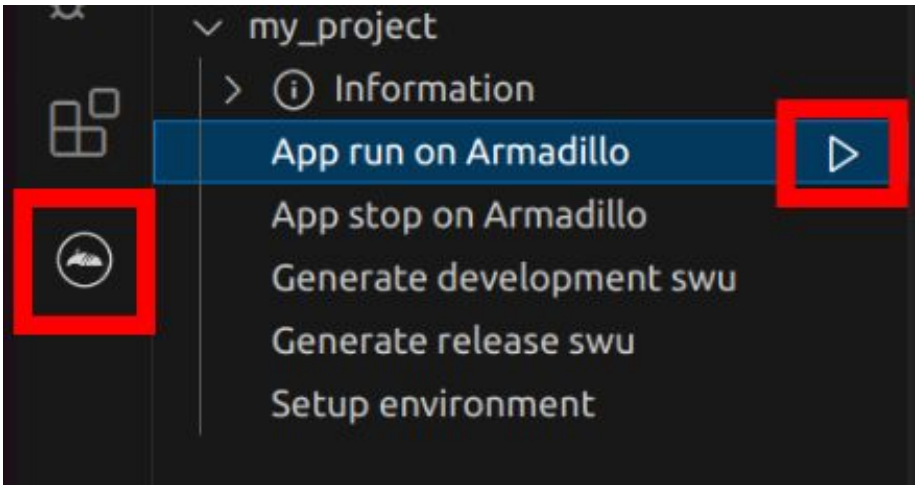


図 3.259 Armadillo 上でアプリケーションを実行する

VSCode のターミナルに以下のメッセージが表示されることがあります。これが表示された場合は yes と入力して下さい。

```
Are you sure you want to continue connecting (yes/no/[fingerprint])?
```

図 3.260 実行時に表示されるメッセージ

アプリケーションを終了するには VSCode の左ペインの [my_project] から [App stop on Armadillo] を実行してください。

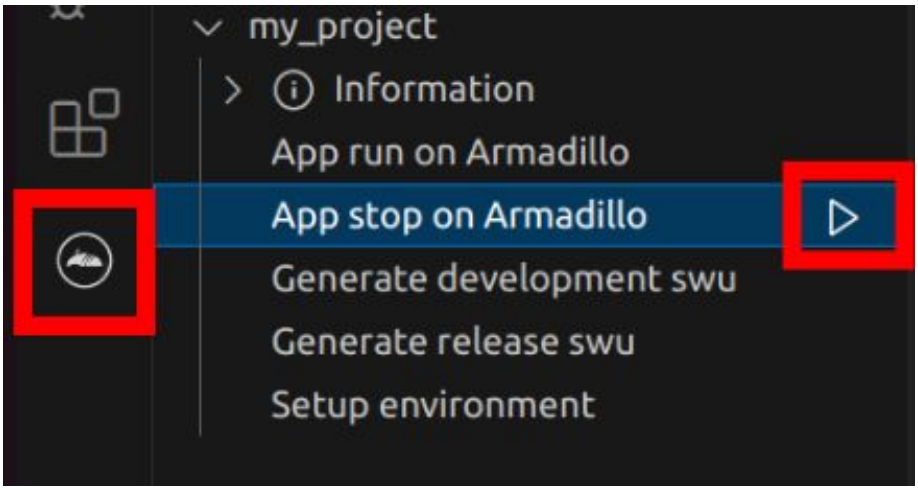


図 3.261 アプリケーションを終了する

3.16.8. リリース版のビルド

ここでは完成したアプリケーションをリリース版としてビルドする場合の手順について説明します。

VSCode の左ペインの [my_project] から [Generate release swu] を実行すると、リリース版のアプリケーションを含んだ SWU イメージが作成されます。事前に 「5.4.1. SWU イメージの作成」 を参照して SWU の初期設定を行ってください。

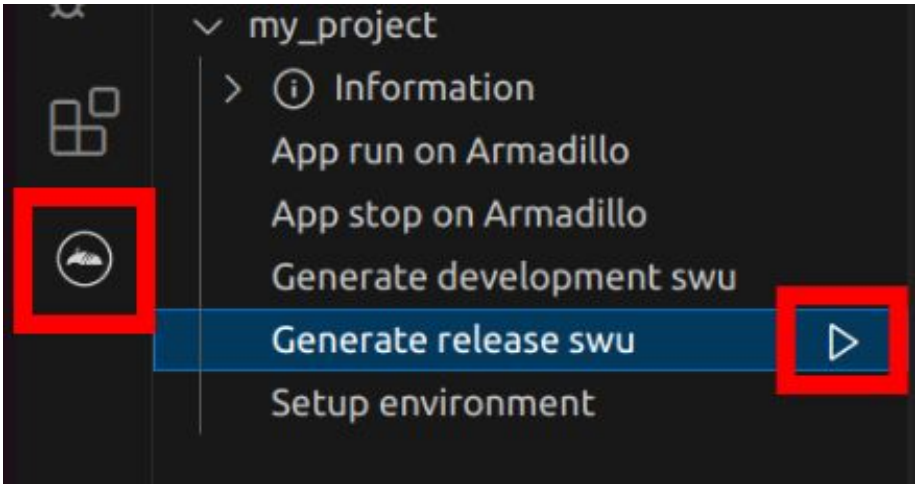


図 3.262 リリース版をビルドする

3.16.9. 製品への書き込み

作成した SWU イメージは `my_project` ディレクトリ下に `release.swu` というファイル名で保存されています。

この SWU イメージを 「3.3.3.5. SWU イメージのインストール」 を参照して Armadillo へインストールすると、Armadillo 起動時にアプリケーションも自動起動します。

3.16.10. Armadillo 上のコンテナイメージの削除

「6.8.3. コンテナとコンテナに関連するデータを削除する」 を参照してください。

3.17. システムのテストを行う

Armadillo 上で動作するシステムの開発が完了したら、製造・量産に入る前に開発したシステムのテストを行ってください。

テストケースは開発したシステムに依ると思いますが、 Armadillo で開発したシステムであれば基本的にテストすべき項目について紹介します。

3.17.1. ランニングテスト

長期間のランニングテストは実施すべきです。

ランニングテストで発見できる現象としては、以下のようなものが挙げられます。

- 長期間稼働することでソフトウェアの動作が停止してしまう

  開発段階でシステムを短い時間でしか稼働させていなかった場合、長期間ランニングした際になんらかの不具合で停止してしまう可能性が考えられます。

  開発が完了したら必ず、長時間のランニングテストでシステムが異常停止しないことを確認するようにしてください。

コンテナの稼働情報は podman stats コマンドで確認することができます。

・メモリリークが発生する

アプリケーションのなんらかの不具合によってメモリリークが起こる場合があります。

また、運用時の Armadillo は基本的に overlayfs で動作しています。そのため、外部ストレージやボリュームマウントに保存している場合などの例外を除いて、動作中に保存したデータは tmpfs (メモリ)上に保存されます。よくあるケースとして、動作中のログなどのファイルの保存先を誤り、 tmpfs 上に延々と保存し続けてしまうことで、メモリが足りなくなってしまうことがあります。

長時間のランニングテストで、システムがメモリを食いつぶさないかを確認してください。

メモリの空き容量は「図 3.263. メモリの空き容量の確認方法」に示すように free コマンドで確認できます。

```
[armadillo ~]# free -h
              total        used        free      shared  buff/cache   available
Mem:           1.9G      327.9M        1.5G        8.8M       97.4M        1.5G
Swap:       1024.0M           0     1024.0M
```

図 3.263 メモリの空き容量の確認方法

3.17.2. 異常系における挙動のテスト

開発したシステムが、想定した条件下で正しく動作することは開発時点で確認できていると思います。しかし、そのような正常系のテストだけでなく、正しく動作しない環境下でどのような挙動をするのかも含めてテストすべきです。

よくあるケースとしては、動作中に電源やネットワークが切断されてしまった場合です。

電源の切断時には、 Armadillo に接続しているハードウェアに問題はないか、電源が復旧した際に問題なくシステムが復帰するかなどをよくテストすると良いです。

ネットワークの切断時には、再接続を試みるなどの処理が正しく実装されているか、 Armadillo とサーバ側でデータなどの整合性が取れるかなどをよくテストすると良いです。

この他にもシステムによっては多くの異常系テストケースが考えられるはずですので、様々な可能性を考慮しテストを実施してから製造・量産ステップに進んでください。

4. 量産編

本章では Armadillo を組み込んだ最終製品をお客様が製造・量産するうえで、必要となる情報や作業について記載します。

- 「4.1. 概略」では、量産の進め方に関する概略を記載します。
- 「4.2. BTO サービスを使わない場合と使う場合の違い」では、BTO(Build To Order) サービスに関する説明をします。
- 「4.3. 量産時のイメージ書き込み手法」では、開発を完了したソフトウェアの量産用イメージ作成・書き込み方法を説明します。
  - 「4.4. インストールディスクを用いてイメージ書き込みする」は、インストールディスクを使用する方法を説明します。
  - 「4.5. SWUpdate を用いてイメージ書き込みする」は、SWUpdate を使用する方法を説明します。

4.1. 概略

量産の進め方の概略図を「図 4.1. Armadillo 量産時の概略図」に示します。お客様の製品仕様や製造工程の要件によってはこの例とは違った工程順となる場合や、工程の追加・削除がある可能性があります。

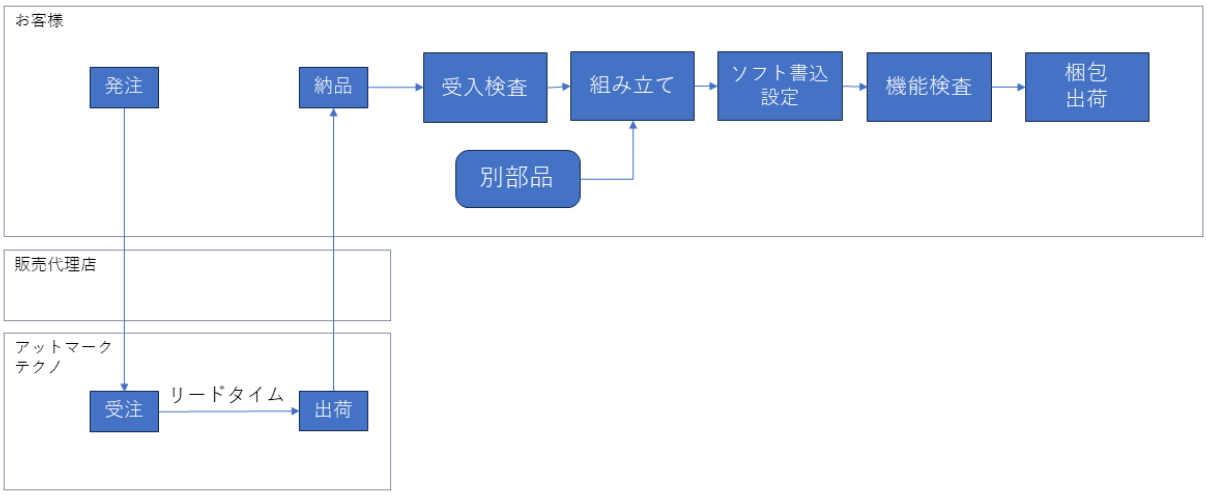


図 4.1 Armadillo 量産時の概略図

4.1.1. Armadillo Twin を契約する

Armadillo Twin を使用したデバイス運用管理を行う場合は、量産モデルの発注とは別に Armadillo Twin の契約が必要となります。Armadillo Twin の契約の詳細については、弊社営業、ご利用の販売代理店にお問い合わせください。

4.1.2. リードタイムと在庫

量産モデルを発注後、お客様に納品されるまでにリードタイムが発生します。開発セットや少量の量産モデル購入の場合、アットマークテクノや代理店在庫によって、短期間で納品できることもあります。しかし、まとまった数量の量産モデルの場合、納品までにお時間をいただくことがあります。新規に製品を量産・出荷する場合はリードタイムを考慮したスケジューリングをお願いします。また、リピート製造をする場合でも、欠品を起こさないよう適切な在庫の確保をお願いいたします。

リードタイムは状況・タイミングによって異なりますので、都度、弊社営業、ご利用の販売代理店にお問い合わせください。

4.1.3. Armadillo 納品後の製造・量産作業

お客様が Armadillo を納品後に次に示すようなキッティング作業、組み立て、検査を実施し出荷を行います。

- ソフトウェア書き込み
  - Armadillo Base OS やアプリケーションコンテナイメージの書き込み
  - 設定ファイルの書き込み
- 別部品の組み立て
  - SD カード/ SIM カード/ RTC バックアップ電池等の接続
  - 拡張基板接続やセンサー・外部機器の接続
  - お客様専用筐体への組み込み
- 検査
  - Armadillo の受け入れ検査
  - 組み立て後の通電電検・機能検査
  - 目視検査
- 梱包作業
- 出荷作業

有償の BTO サービスを利用することで、これらの作業の一部をアットマークテクノへ委託・実施済みの状態で Armadillo を納品することも可能です。費用はいただきますがお客様による工程立ち上げ、場所の確保、作業者の教育、品質管理等のトータルコストを考えると委託した方が安く済むケースが多いです。

また、 BTO サービスではお受けできないようなキッティング、検査、作業については、実施可能な業者をご紹介する等、個別の対応をすることで解決できる場合もございます。詳しくは弊社担当の営業、またはご利用の販売代理店にご相談ください。

4.2. BTO サービスを使わない場合と使う場合の違い

図 4.2 BTO サービスで対応する範囲

4.2.1. BTO サービスを利用しない(標準ラインアップ品)

有償の量産サービスを利用しない場合、標準ラインアップ仕様での納品となります。大きく分けて試作開発用途で使う「開発セット」と量産向けの「量産モデル」の 2 種類があります。量産用途では「量産モデル」をご利用ください。

「量産モデル」には AC アダプタ等のオプション品が付属されておりませんので、内容物を確認の上、発注をお願いいたします。ラインアップ一覧については「2.2. 製品ラインアップ」をご確認ください。

4.2.1.1. 標準ラインアップ品に書き込まれているソフトウェア

標準ラインアップ品に書き込まれるソフトウェアイメージ(Armadillo Base OS)は、アットマークテクノで公開している標準イメージとなります。また、ソフトウェアバージョンは指定することができず、ランニングチェンジで随時最新版を適用していきます。このため、納品後の Armadillo 個体では、開発段階で評価した Armadillo Base OS と異なるバージョンが書き込まれている可能性があります。

また、アプリケーションコンテナについては何も書き込まれていない状態となります。

納品後、お客様の量産工程でソフトウェアの書き込み作業が必要となります。詳しくは「4.3. 量産時のイメージ書き込み手法」をご確認ください。

4.2.2. BTO サービスを利用する

BTO サービスは、セミオーダー式メニューから選択して Armadillo の量産品を一括手配いただける有償サービスです。標準ラインアップ品の仕様をベースとして、搭載するモジュールの種類やケース、 AC アダプタの有無、お客様支給品の SD カードや SIM カードの接続、お客様ご指定のソフトウェアイメージ書き込みなど、メニュー内から指定可能なキッティング項目を選択・指定することが可能です。

販売代理店またはアットマークテクノの窓口からお申し込みいただけます。

製品ごとに、対応できる作業とできない作業がございます。また、販売直後の製品の場合など BTO サービスに未対応である場合もあります。詳しくは Armadillo サイトの BTO サービス [https://armadillo.atmark-techno.com/services/customize/bto] をご確認ください。

4.3. 量産時のイメージ書き込み手法

量産時に必要な手順は最終製品によって異なりますが、開発したソフトウェアを Armadillo に書き込む手順は必ず実施することになります。Armadillo Base OS 搭載製品において、量産時に任意のソフトウェアを書き込む際には、以下の 2 つの手法のどちらかを用いると実現できます。

- インストールディスクを用いてソフトウェアを書き込む

・ SWUpdate を用いてソフトウェアを書き込む

ただし、SWUpdate は運用中の Armadillo のアップデート機能であり、量産時のイメージ書き込みは本来の用途でないため、基本的にはイメージ書き込みに特化しているインストールディスクを用いた方法を選択してください。

それぞれの手法の特徴を「表 4.1. インストールディスクと SWUpdate によるソフトウェア書き込みの比較」にまとめます。ソフトウェア書き込み工程を決定する際の参考にしてください。

表 4.1 インストールディスクと SWUpdate によるソフトウェア書き込みの比較

手段	メリット	デメリット
インストールディスク	・ インストールの前後処理を行なうシェルスクリプトのテンプレートが用意されている ・ インストールの前後処理は、microSD カード内にシェルスクリプトを配置するだけなので製造担当者にも編集しやすい	・ microSD カードを使用せずに実行できるため、Armadillo のケースを開ける必要がない ・ 動いているシステムをそのままインストールディスクにするため、出荷時の標準イメージから手動で同じ環境を構築する手順が残らない
SWUpdate	・ microSD カードを使用せずに実行できるため、Armadillo のケースを開ける必要がない ・ 必ず必要となる初回アップデートを別途実行する必要がない	・ swu イメージの作成には、mkswu を使用できる環境と desc ファイルの記述方法を知る必要があるため、開発担当者以外に swu イメージを更新させるハードルが少し高い ・ ログの取得など、インストール前後の処理が必要な場合は自分で記述する必要がある

量産時のイメージ書き込みにインストールディスクを使用する場合は、「4.4. インストールディスクを用いてイメージ書き込みする」に進んでください。

量産時のイメージ書き込みに SWUpdate を使用する場合は、「4.5. SWUpdate を用いてイメージ書き込みする」に進んでください。

4.4. インストールディスクを用いてイメージ書き込みする

「3.3.5. インストールディスクについて」でも紹介したとおり、 Armadillo Base OS 搭載製品では、開発が完了した Armadillo のクローン用インストールディスクを作成することができます。

以下では、クローン用インストールディスクを作成する手順を準備段階から紹介します。

4.4.1. /etc/swupdate_preserve_file への追記

Armadillo Base OS のバージョンを最新版にしておくことを推奨しています。最新版でない場合は、バージョンが古いゆえに以下の作業を実施出来ない場合もありますので、ここで Armadillo Base OS のバージョンをアップデートしてください。

ここでは SWUpdate を使用して Armadillo Base OS のアップデートを行ないますが、このアップデートを行なうと、/etc/swupdate_preserve_files に記載の無いファイルは消えてしまいます。Armadillo Base OS のルートファイルシステム上に消えてほしくないファイルを開発中に配置していた場合は、「図 4.3. 任意のファイルパスを/etc/swupdate_preserve_files に追記する」に示すコマンドを実行することで /etc/swupdate_preserve_files にそのファイルが追記され、アップデート後も保持し続けるようになります。

一部のファイルやディレクトリは初めから /etc/swupdate_preserve_files に記載されている他、`podman commit` したコンテナイメージについてもアップデート後に引き継がれるので、本ドキュメントのサンプルアプリケーションの場合は実行する必要はありません。

```
[armadillo /]# persist_file -p <ファイルのパス>
```

図 4.3 任意のファイルパスを/etc/swupdate_preserve_files に追記する

4.4.2. Armadillo Base OS の更新

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 Armadillo Base OS [https://armadillo.atmark-techno.com/resources/software/armadillo-iot-a6e/baseos] から「Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 用 SWU イメージファイル」の URL をコピーして、「図 4.4. Armadillo Base OS をアップデートする」に示すコマンドを実行することで Armadillo Base OS を最新版にアップデートできます。

```
[armadillo /]# swupdate -d '-u https://armadillo.atmark-techno.com/files/downloads/armadillo-iot-a6e/image/baseos-6e-[VERSION].swu'
```

図 4.4 Armadillo Base OS をアップデートする

Armadillo Base OS 3.19.1-at.4 以降では「 abos-ctrl update 」コマンドで /etc/swupdate.watch に記載されている URL の SWU イメージでアップデートすることができます。デフォルトでは最新の Armadillo Base OS へアップデートします。

また、GW コンテナを使用する場合はコンテナも 2 段階で更新されますので、Base OS の更新で再起動した後にもう一度コマンドを実行してください。

正常に実行された場合は自動的に再起動します。

4.4.3. パスワードの確認と変更

「3.1.5.1. initial_setup.swu の作成」 で SWUpdate の初回アップデートを行った際に、各ユーザーのパスワード設定をしました。開発中はログインしやすいような単純なパスワードにしていることがよくあるので、製品に適用しないようにこのタイミングで強固なパスワードに変更しておきましょう。

```
[armadillo /]# passwd ❶
Changing password for root
New password: ❷
Retype password: ❸
passwd: password for root changed by root

[armadillo /]# passwd atmark ❹
Changing password for atmark
New password: ❺
Retype password: ❻
passwd: password for atmark changed by root
```

```
[armadillo /]# persist_file /etc/shadow ❼
```

図 4.5 パスワードを変更する

❶ root ユーザのパスワードを変更します。

❷ 新しい root ユーザ用パスワードを入力します。

❸ 再度新しい root ユーザ用パスワードを入力します。

❹ atmark ユーザのパスワードを変更します。

❺ 新しい atmark ユーザ用パスワードを入力します。

❻ 再度新しい atmark ユーザ用パスワードを入力します。

❼ パスワードの変更を永続化させます。

4.4.4. 開発中のみ使用していたコンテナイメージの削除

開発用に使用し、運用時には不要なコンテナ及びコンテナイメージは、インストールディスク作成前に削除することを推奨します。

以下のコマンドを実行することで作成したコンテナの一覧を取得できます。

```
[armadillo /]# podman ps -a
CONTAINER ID  IMAGE                              COMMAND     CREATED        STATUS                    ⏎
PORTS  NAMES
3ca118e9473b  docker.io/library/alpine:latest  /bin/sh     3 seconds ago  Exited (0) 3 seconds      ⏎
ago         vibrant_easley
9c908ab45ed8  localhost/abos-dev-guide:v1.0.0  /bin/bash   3 minutes ago  Exited (0) 5 months       ⏎
ago          sample_container
```

基本的に運用時におけるコンテナは /etc/atmark/containers/*.conf ファイルによって自動的に作成されますので、上記コマンドで表示されたコンテナは全て削除して問題無いはずです。以下にコンテナを削除する例を示します。

```
[armadillo /]# podman rm sample_container ❶
[armadillo /]# podman rm 3ca118e9473b ❷
[armadillo /]# podman ps -a
CONTAINER ID  IMAGE  COMMAND  CREATED  STATUS  PORTS  NAMES ❸
```

❶ コンテナの名前で削除するコンテナを指定しています。

❷ コンテナの ID で削除するコンテナを指定しています。

❸ 何も表示されず、全てのコンテナが削除されたことを確認します

以下に示すコマンドを実行することでコンテナイメージの一覧を取得できます。 readonly 領域に保存されているコンテナイメージが 1 つでもある場合は、 R/O 列が表示されます。 R/O 列が表示されない場合は、全てのコンテナイメージの R/O が false であることを意味しています。

```
[armadillo /]# podman images
REPOSITORY                TAG         IMAGE ID      CREATED       SIZE        R/O
```

```
docker.io/library/alpine   latest      6e30ab57aeee  2 weeks ago   5.56 MB     false
docker.io/library/busybox  latest      3c19bafed223  5 days ago    1.64 MB     true
localhost/abos-container   v1.0.0      2394ea5f177f  5 hours ago   932 MB      false
```

ここでは運用時に必要な localhost/abos-container:v1.0.0 を除いた、その他のコンテナイメージを削除します。

R/O が false のイメージは podman rmi コマンドで削除できます。

```
[armadillo /]# podman rmi docker.io/library/alpine
Untagged: docker.io/library/alpine:latest
Deleted: 6e30ab57aeeef1ebca8ac5a6ea05b5dd39d54990be94e7be18bb969a02d10a3f
```

R/O が true のイメージは abos-ctrl podman-rw rmi コマンドで削除できます。

```
[armadillo /]# abos-ctrl podman-rw rmi docker.io/library/busybox:latest
Untagged: docker.io/library/busybox:latest
Deleted: 3c19bafed22355e11a608c4b613d87d06b9cdd37d378e6e0176cbc8e7144d5c6
```

4.4.5. 開発したコンテナイメージを tmpfs に移行する

開発中は podman のデータは電源を切っても保持されるように eMMC に保存していました。 開発中はこのままで問題ありませんが、運用する場合には eMMC への書き込みを最小限にする観点から、podman のデータの保存先を tmpfs に変更しておくことを推奨します。

以下に示すコマンドを実行することで、eMMC に保存されている開発完了後のコンテナイメージを tmpfs モードでも読み取り専用で使用できるように変更できます。

```
[armadillo /]# abos-ctrl podman-storage --tmpfs
List of images configured on development storage:
REPOSITORY                TAG         IMAGE ID      CREATED       SIZE
localhost/abos-dev-guide  v1.0.0      2394ea5f177f  5 hours ago   932 MB

What should we do? ([C]opy (default), [N]othing, [D]elete)
C ❶
Delete subvolume (no-commit): '/mnt/containers_storage'
Replacing development images to readonly storage succeeded
Switching back to tmpfs container storage.
Successfully reverted podman storage to tmpfs

[armadillo /]# abos-ctrl podman-rw image list ❷
REPOSITORY                 TAG         IMAGE ID      CREATED       SIZE
localhost/abos-dev-guide   v1.0.0      2394ea5f177f  5 hours ago   932 MB
```

❶ C を入力し Enter を押下します。

❷ tmpfs モードでコンテナイメージが読み込めていることを確認します。

4.4.6. 開発したシステムをインストールディスクにする

Armadillo Base OS では、現在起動しているルートファイルシステム及びブートローダーをそのままインストールディスクイメージとして生成することができます。インストールディスクイメージの生成方法は二種類あります。それぞれの特徴をまとめます。

- VSCode を使用して生成

ATDE と VSCode を使用して、開発したシステムのインストールディスクイメージを USB メモリ上に生成します。USB メモリは vfat もしくは ext4 形式でフォーマットし、空き容量が 10GB 以上のものを使用してください。VSCode に開発用エクステンションである ABOSDE をインストールする必要があります。

- コマンドラインから生成

`abos-ctrl make-installer` コマンドを実行すると microSD カードにインストールディスクイメージを生成することができます。コマンド実行前に、Armadillo がインターネットに接続されており、かつ 10GB 以上の空き容量がある microSD カードが挿入されていることを確認してください。microSD カード内のデータはインストールディスク作成時に上書きされて消えてしまうので、必要なデータは予めバックアップを取っておいてください。microSD カード上にインストールディスクイメージを生成した場合、インストール時に任意のシェルスクリプトを実行することが可能です。この機能が必要な場合はコマンドラインからの生成を推奨します。

4.4.7. VSCode を使用して生成する

ATDE と VSCode を使用して、開発したシステムのインストールディスクイメージを生成します。「3.1.3. VSCode のセットアップ」 を参考に、 ATDE に VSCode 開発用エクステンションをインストールしてください。VSCode を使用してインストールディスクを生成する場合は以下の手順になります。

- VSCode を使用したインストールディスク作成用 SWU の生成
- Armadillo に USB メモリを挿入
- インストールディスク作成用 SWU を ABOS Web からインストール
- USB メモリ上にインストールディスクイメージを生成

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 では、WLAN 搭載モデルはインストールディスク以外で microSD を使用できないため、一旦 USB メモリへインストールディスクイメージを書き出し、 ATDE にて microSD カードへコピーして動作確認する手順としております。

この機能を使用するには、以下に示すバージョンのソフトウェアが必要です。

- ABOSDE 1.6.0 以上
- mkswu 5.3 以上
- abos-base 2.3 以上

4.4.7.1. VSCode を使用したインストールディスク作成用 SWU の生成

VSCode の左ペインの [COMMON PROJECT COMMAND] から [Generate Installer On USB Swu] を実行します。

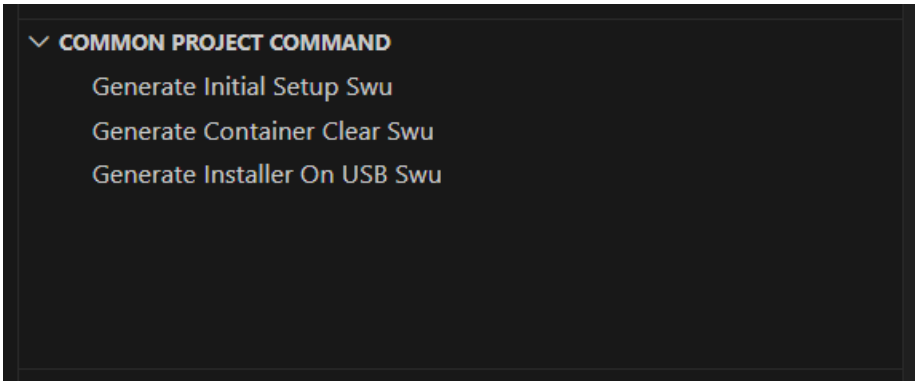


図 4.6 make-installer.swu を作成する

次に、対象製品を選択します。

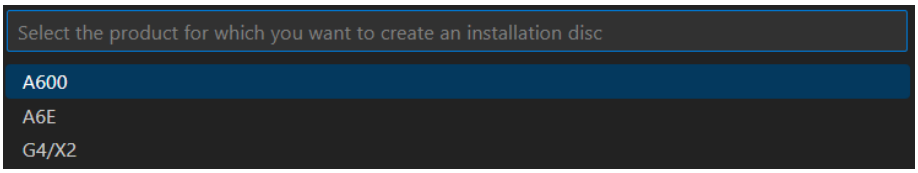


図 4.7 対象製品を選択する

無事に生成された場合、コンソールに以下のログが出力されます。

```
/home/atmark/.vscode/extensions/atmark-techno.armadillo-base-os-development-environment-1.6.0/
shell/desc/make_installer_usb.desc のバージョンを 1 から 2 に変更しました。
Enter pass phrase for /home/atmark/mkswu/swupdate.key: ❶
/home/atmark/mkswu/make_installer_usb.swu を作成しました。
To create Armadillo installer on USB memory install /home/atmark/mkswu/make_installer_usb.swu in
Armadillo
 *  Terminal will be reused by tasks, press any key to close it.
```

図 4.8 make-installer.swu 生成時のログ

❶ パスワードの入力を求められますので、初期化用 swu を生成したときと同じパスワードを入力します

/home/atmark/mkswu ディレクトリ内に make-installer.swu が作成されます。

4.4.7.2. Armadillo に USB メモリを挿入

Armadillo に電源を投入し、インストールディスクを保存するための USB メモリを挿入してください。

USB メモリは vfat もしくは ext4 形式でフォーマットし、空き容量が 10GB 以上のものを使用してください。Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 への USB メモリのマウントは不要です。

インストールディスクイメージは installer.img という名前で保存します。すでに同名のファイルが存在する場合は上書きされます。

4.4.7.3. インストールディスク作成用 SWU を ABOS Web からインストール

ABOS Web を使用して、生成した make-installer.swu をインストールします。「6.11.4. SWU インストール」を参考に make-installer.swu を Armadillo へインストールしてください。実行時は ABOS Web 上に「図 4.9. make-installer.swu インストール時のログ」ようなログが表示されます。

```
make_installer_usb.swu をインストールします。
SWU アップロード完了

SWUpdate v2023.05_git20231025-r0

Licensed under GPLv2. See source distribution for detailed copyright notices.

[INFO ] : SWUPDATE running : [main] : Running on iot-a6e Revision at1

[INFO ] : SWUPDATE started : Software Update started !

[INFO ] : SWUPDATE running : [install_single_image] : Installing pre_script

[INFO ] : SWUPDATE running : [read_lines_notify] : No base os update: copying current os over

[INFO ] : SWUPDATE running : [read_lines_notify] : Waiting for btrfs to flush deleted subvolumes

[INFO ] : SWUPDATE running : [install_single_image] : Installing Copying installer to USB device

[INFO ] : SWUPDATE running : [install_single_image] : Installing swdesc_command_nochroot 'podman kill -a'

[INFO ] : SWUPDATE running : [install_single_image] : Installing swdesc_command_nochroot --stdout-info 'abos-ctrl make-installer --noprompt --output /target/mnt/installer.img'

[INFO ] : SWUPDATE running : [read_lines_notify] : Using installer image on image file.

[INFO ] : SWUPDATE running : [read_lines_notify] : Would you like to create a windows partition?

[INFO ] : SWUPDATE running : [read_lines_notify] : That partition would only be used for customization script at the end of

[INFO ] : SWUPDATE running : [read_lines_notify] : install, leave at 0 to skip creating it.

[INFO ] : SWUPDATE running : [read_lines_notify] : Custom partition size (MB, [0] or 16 - 364): 0

[INFO ] : SWUPDATE running : [read_lines_notify] : Checking and growing installer main partition

[INFO ] : SWUPDATE running : [read_lines_notify] : Resize device id 1 (/dev/loop0p1) from 513.00MiB to max
```

```
[INFO ] : SWUPDATE running : [read_lines_notify] : Copying boot image

[INFO ] : SWUPDATE running : [read_lines_notify] : Copying rootfs

[INFO ] : SWUPDATE running : [read_lines_notify] : Copying appfs

[INFO ] : SWUPDATE running : [read_lines_notify] : At subvol app/snapshots/volumes

[INFO ] : SWUPDATE running : [read_lines_notify] : At subvol app/snapshots/boot_volumes

[INFO ] : SWUPDATE running : [read_lines_notify] : At subvol app/snapshots/boot_containers_storage

[INFO ] : SWUPDATE running : [read_lines_notify] : Trying to shrink the installer partition...

[INFO ] : SWUPDATE running : [read_lines_notify] : Shrinking the installer partition...

[INFO ] : SWUPDATE running : [read_lines_notify] : Cleaning up and syncing changes to disk...

[INFO ] : SWUPDATE running : [read_lines_notify] : Installer updated successfully!

[INFO ] : SWUPDATE running : [read_lines_notify] : -rwxr-xr-x 1 root root 687.0M Jan 23 15:12 /
target/mnt/installer.img

[INFO ] : SWUPDATE running : [install_single_image] : Installing post_script

[INFO ] : SWUPDATE running : [read_lines_notify] : Removing unused containers

[INFO ] : SWUPDATE running : [read_lines_notify] : Command 'command podman rm -a -f' output:

[INFO ] : SWUPDATE running : [read_lines_notify] :
9f4f64ec1926d17e75de4060dac4a448e66ca3d9535c408f632e4e2de4bafa4f

[INFO ] : SWUPDATE running : Installation in progress

[INFO ] : SWUPDATE successful ! SWUPDATE successful !

[INFO ] : No SWUPDATE running : Waiting for requests...

swupdate exited

インストールが成功しました。
```

図 4.9 make-installer.swu インストール時のログ

完了後、USB メモリを抜いてください。もし、エラーが出た場合は Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 の電源を再投入してやり直してください。

4.4.7.4. USB メモリ上にインストールディスクイメージを生成

無事に生成が完了した場合、USB メモリ上に installer.img が保存されています。この installer.img を microSD カードに書き込むことでインストールディスクを作成することができます。動作確認については「4.4.8. インストールディスクの動作確認を行う」をご参照ください。これで、VSCode を使用してインストールディスクを生成する方法については終了です。

4.4.8. インストールディスクの動作確認を行う

作成したインストールディスクの動作確認を実施してください。開発に使用した Armadillo 以外の個体が必要になります。また、インストール先の Armadillo の eMMC 内のデータは上書きされて消えるため、必要なデータは予めバックアップを取っておいてください。

「4.4.6. 開発したシステムをインストールディスクにする」 の手順で使用した USB メモリの中に installer.img が存在しますので、ATDE 上でこのイメージをもとに microSD カードにインストールディスクを作成してください。ATDE 上に installer.img をコピーした場合、コマンドは以下のようになります。/dev/sd[X] の [X] は microSD を示す文字を指定してください。

```
[ATDE ~] sudo dd if=installer.img of=/dev/sd[X] bs=1M oflag=direct status=progress
```

上記コマンドで作成した microSD のインストールディスクを、インストール先の Armadillo に挿入してください。その後、SW2 (起動デバイス設定スイッチ)を ON にしてから電源を入れます。 Armadillo がインストールディスクから起動し、自動的にインストールスクリプトが動作します。

しばらくすると「reboot: Power down」と表示されるので、Armadillo の電源を切ります。 その後 Armadillo から microSD カードを抜き、SW2 (起動デバイス設定スイッチ)を OFF にします。 再度電源を投入することで、インストールは完了です。

実際にクローンした Armadillo が想定した通りの動作をすることを確認してください。

4.4.9. コマンドラインから生成する

abos-ctrl make-installer コマンドを実行して、microSD カードにインストールディスクイメージを生成します。

```
[armadillo /]# abos-ctrl make-installer
Checking if /dev/mmcblk1 can be used safely...
It looks like your SD card does not contain an installer image
Download baseos-6e-installer-latest.zip image from armadillo.atmark-techno.com (~170M) ? [y/N] ❶
WARNING: it will overwrite your SD card!!

Downloading and extracting image to SD card...
Finished writing baseos-6e-installer-[VERSION].img, verifying written content...

Would you like to create a windows partition?
That partition would only be used for customization script at the end of
install, leave at 0 to skip creating it.
Custom partition size (MB, [0] or 16 - 29014): 500 ❷
Checking and growing installer main partition
Trying to install mkfs.exfat (exfatprogs) in memory from internet
fetch https://download.atmark-techno.com/alpine/v3.19/atmark/armv7/APKINDEX.tar.gz
fetch https://dl-cdn.alpinelinux.org/alpine/v3.19/main/armv7/APKINDEX.tar.gz
fetch https://dl-cdn.alpinelinux.org/alpine/v3.19/community/armv7/APKINDEX.tar.gz
(1/1) Installing exfatprogs (1.2.2-r0)
Executing busybox-1.36.1-r15.trigger
OK: 148 MiB in 197 packages
exfatprogs version : 1.2.2
Creating exFAT filesystem(/dev/mmcblk1p2, cluster size=131072)

Writing volume boot record: done
Writing backup volume boot record: done
```

```
Fat table creation: done
Allocation bitmap creation: done
Upcase table creation: done
Writing root directory entry: done
Synchronizing...

exFAT format complete!
Resize device id 1 (/dev/mmcblk1p1) from 520.00MiB to max
Copying boot image
Copying rootfs
Copying appfs
At subvol app/snapshots/volumes
At subvol app/snapshots/boot_volumes
At subvol app/snapshots/boot_containers_storage
Cleaning up and syncing changes to disk...
Installer updated successfully!
```

図 4.10 開発完了後のシステムをインストールディスクイメージにする

❶ Enter キーを押下します。

❷ インストールディスク内にインストールログを保存したい場合など、自由に使用できる第 2 パーティションを指定したサイズ作成します。詳細は「4.4.9.1. インストール時に任意のシェルスクリプトを実行する」を参照してください。

「Installer updated successfully!」と表示されれば、正常に microSD カードにインストールディスクイメージを書き込むことができています。Armadillo から microSD カードを抜去してください。

セキュリティーの観点から、インストールディスクによるインストール実行時に以下のファイルを再生成しております：

- /etc/machine-id (ランダムな個体識別番号)
- /etc/abos_web/tls (ABOS-Web の https 鍵)
- /etc/ssh/ssh_host_*key* (ssh サーバーの鍵。なければ生成しません）ABOS 3.19.1-at.3 以降

他のファイルを個体毎に変更したい場合は 「4.4.9.1. インストール時に任意のシェルスクリプトを実行する」 で対応してください。

4.4.9.1. インストール時に任意のシェルスクリプトを実行する

作成したインストールディスクの所定の場所に、 installer_overrides.sh というファイル名でシェルスクリプトを配置することで、インストール処理の前後で任意の処理を行なうことができます。

installer_overrides.sh に記載された「表 4.2. インストール中に実行される関数」に示す 3 つの名前の関数のみが、それぞれ特定のタイミングで実行されます。

表 4.2 インストール中に実行される関数

関数名	備考
preinstall	インストール中、eMMC のパーティションが分割される前に実行されます。

関数名	備考
postinstall	send_log 関数を除く全てのインストール処理の後に実行されます。
send_log	全てのインストール処理が完了した後に実行されます。指定した場所にインストールログを保存できます。

installer_overrides.sh を書くためのサンプルとして、 インストールディスクイメージの第 1 パーティション及び、「4.4.6. 開発したシステムをインストールディスクにする」で作成したのであれば第 2 パーティション直下に installer_overrides.sh.sample を用意してあります。このサンプルをコピーして編集するなどして、行ないたい処理を記述してください。

作成した installer_overrides.sh は、インストールディスクの第 1 パーティション(ラベル名は "rootfs_0")か、「4.4.6. 開発したシステムをインストールディスクにする」で作成したのであれば第 2 パーティション(ラベル名は"INST_DATA")の直下に配置することで実行されます。両方に配置した場合は、第 2 パーティションに配置した記述が適用されます。

インストールディスクの第 1 パーティションは btrfs、第 2 パーティションは exfat でフォーマットされているため、第 2 パーティションのみ Windows PC でもマウントして読み書きすることができます。

製造担当者が installer_overrides.sh を記述する場合に、仮に Windows PC しか作業環境がない場合でも、第 2 パーティションを作成しておくことで作業を行なうことができるというメリットもあります。

これを利用することで、複数台の Armadillo に対してそれぞれに異なる固定 IP アドレスを設定したり、各種クラウドへの接続鍵などを個体ごとに配置したりしたいなど、個体ごとに異なる設定を行なうなど柔軟な製造を行なうことも可能です。以下ではこの機能を利用して、個体ごとに異なる固定 IP アドレスを設定する方法と、インストール実行時のログを保存する方法を紹介します。

これらを必要としない場合は「4.4.10. インストールの実行」に進んでください。

4.4.9.2. 個体ごとに異なる固定 IP アドレスを設定する

インストール時に任意のシェルスクリプトを実行できる機能を利用して、複数の Armadillo に対して異なる固定 IP アドレスを割り当てる例を紹介します。

INST_DATA 内の installer_overrides.sh.sample と ip_config.txt.sample は個体ごとに異なる IP アドレスを割り振る処理を行なうサンプルファイルです。それぞれ installer_overrides.sh と ip_config.txt にリネームすることで、 ip_config.txt に記載されている条件の通りに個体ごとに異なる固定 IP アドレスを設定することができます。全てをここでは説明しませんので、詳細はそれぞれのファイル内の記述も参照してください。

今回はそれぞれのファイルの内容は変更せず使用します。サンプルそのままですが、 ip_config.txt の内容を「図 4.11. ip_config.txt の内容」に示します。

```
# mandatory first IP to allocate, inclusive
START_IP=10.3.4.2 ❶

# mandatory last IP to allocate, inclusive
END_IP=10.3.4.249 ❷

# netmask to use for the IP, default to 24
#NETMASK=24 ❸
```

```
# Gateway to configure
# not set if absent
GATEWAY=10.3.4.1 ❹

# DNS servers to configure if present, semi-colon separated list
# not set if absent
DNS="1.1.1.1;8.8.8.8" ❺

# interface to configure, default to eth0
#IFACE=eth0 ❻
```

図 4.11 ip_config.txt の内容

❶ このインストールディスクで割り振る IP アドレスの範囲の始まりを指定します。

❷ このインストールディスクで割り振る IP アドレスの範囲の終わりを指定します。

❸ ネットマスクを指定します。指定しない場合は 24 になります。デフォルトでコメントアウトされています。

❹ ゲートウェイアドレスを指定します。

❺ DNS アドレスを指定します。セミコロンで区切ることでセカンダリアドレスも指定できます。

❻ IP アドレスの設定を行なうインターフェースを指定します。指定しない場合は eth0 になります。デフォルトでコメントアウトされています。

インストール作業の並列化の為に、複数枚のインストールディスクで固定 IP アドレスを割り振る場合は、それぞれのインストールディスクが割り振る IP アドレスの範囲が被らないように ip_config.txt を設定してください。

これらのファイルを配置したインストールディスクでインストールを実行した Armadillo が、正しく設定できていることを確認します。

```
[armadillo /]# ip addr show eth0
2: eth0: <BROADCAST,MULTICAST,UP,LOWER_UP> mtu 1500 qdisc mq state UP qlen 1000
    link/ether 00:11:22:33:44:55 brd ff:ff:ff:ff:ff:ff
    inet 10.3.4.2/24 brd 10.3.4.255 scope global noprefixroute eth0
       valid_lft forever preferred_lft forever
    inet6 ffff::ffff:ffff:ffff:ffff/64 scope link noprefixroute
       valid_lft forever preferred_lft forever
```

図 4.12 IP アドレスの確認

また、サンプルスクリプトをそのまま使用すると、インストールディスクの第 2 パーティションに allocated_ips.csv というファイルが生成されます。このファイルには、このインストールディスクを使用して IP アドレスの設定を行なった個体のシリアル番号、MAC アドレス、設定した IP アドレスが追記されていきます。

```
SN,MAC,IP
00C700010009,00:11:22:33:44:55,10.3.4.2
```

図 4.13 allocated_ips.csv の内容

2 台目以降の Armadillo にこのインストールディスクで IP アドレスの設定を行なう際に、 allocated_ips.csv を参照して次に割り振る IP アドレスを決めますので、誤って削除しないように注意してください。

4.4.9.3. インストール実行時のログを保存する

installer_overrides.sh 内の send_log 関数は、インストール処理の最後に実行されます。インストールしたルートファイルシステムやファームウェアのチェックサムなどの情報が記録されたログファイルのパスが LOG_FILE に入るため、この関数内でインストールディスクの第 2 パーティションに保存したり、外部のログサーバにアップロードしたりすることが可能です。

「図 4.14. インストールログを保存する」は、インストールディスクの第 2 パーティションにインストールログを保存する場合の send_log 実装例です。

```
send_log() {
        : "This function is called after aggregating logs for archival"
        local LOG_FILE="$1"

        if [ -n "$USER_MOUNT" ]; then
                        mount /dev/mmcblk1p2 "$USER_MOUNT" ❶
                        cp $LOG_FILE $USER_MOUNT/${SN}_install.log ❷
                        umount "$USER_MOUNT" ❸
        fi
}
```

図 4.14 インストールログを保存する

❶ send_log 関数中では、SD カードの第 2 パーティション(/dev/mmcblk1p2)はマウントされていないのでマウントします。

❷ ログファイルを <シリアル番号>_install.log というファイル名で第 2 パーティションにコピーします。

❸ 第 2 パーティションをアンマウントします。

これらの変更を行なったインストールディスクでインストールを実行した後に、インストールディスクを PC などに接続して正しくログを保存できていることを確認してください。保存したログファイルの中身の例を「図 4.15. インストールログの中身」に示します。

```
RESULT:OK
abos-ctrl make-rootfs on Tue Jun 21 17:57:07 JST 2022 4194304 6b8250df711de66b
abos-ctrl make-rootfs on Tue Jun 21 17:57:24 JST 2022 314572800 58a9b6664158943e
```

```
firm 8e9d83d1ba4db65d
appfs 5108 1fa2cbaff09c2dbf
```

図 4.15 インストールログの中身

4.4.10. インストールの実行

前章までの手順で作成したインストールディスクを、開発に使用した Armadillo 以外の Armadillo に対して適用します。

クローン先の Armadillo の eMMC 内のデータは上書きされて消えるため、必要なデータは予めバックアップを取っておいてください。

「3.3.5.2. インストールディスクを使用する」を参照して、クローン先の Armadillo にインストールディスクを適用してください。

ここまで完了したら、「4.6. イメージ書き込み後の動作確認」に進んでください。

4.5. SWUpdate を用いてイメージ書き込みする

4.5.1. SWU イメージの準備

ここでは、sample-container という名称のコンテナの開発を終了したとします。コンテナアーカイブの作成方法は 「6.8.2.7. コンテナの自動作成やアップデート」 を参照ください。

1. sample-container-v1.0.0.tar (動かしたいアプリケーションを含むコンテナイメージアーカイブ)
2. sample-container.conf (コンテナ自動実行用設定ファイル)

これらのファイルを /home/atmark/mkswu/sample-container ディレクトリを作成して配置した例を記載します。

```
[ATDE ~/mkswu/sample-container]$ ls
sample-container-v1.0.0.tar  sample-container.conf
```

図 4.16 Armadillo に書き込みたいソフトウェアを ATDE に配置

4.5.2. desc ファイルの記述

SWUpdate 実行時に、「4.5.1. SWU イメージの準備」で挙げたファイルを Armadillo に書き込むような SWU イメージを生成します。

SWU イメージを作成するためには、SWUpdate 時に実行する処理等を示した desc ファイルを記述し、その desc ファイルを入力として mkswu コマンドを実行することで、SWU イメージが出来上がります。

```
[ATDE ~/mkswu/sample-container]$ cat sample-container.desc
swdesc_option component=sample-container
swdesc_option version=1
swdesc_option POST_ACTION=poweroff ❶
```

```
swdesc_embed_container "sample-container-v1.0.0.tar" ❷
swdesc_files --extra-os --dest /etc/atmark/containers/ "sample-container.conf" ❸
```

図 4.17 desc ファイルの記述例

❶ SWUpdate 完了後に電源を切るように設定します。

❷ コンテナイメージファイルを swu イメージに組み込み、Armadillo に転送します。

❸ コンテナ起動設定ファイルを Armadillo に転送します。

ここまで完了したら、「4.6. イメージ書き込み後の動作確認」に進んでください。desc ファイルの詳細な書式については、「6.4. mkswu の .desc ファイルを編集する」を参照してください。また、作成された SWU イメージの内容を確認したい場合は、「6.6. SWU イメージの内容の確認」を参照してください。

4.6. イメージ書き込み後の動作確認

「4.4. インストールディスクを用いてイメージ書き込みする」で作成したインストールディスクを使用してインストール、または「4.5. SWUpdate を用いてイメージ書き込みする」にて SWUpdate によってイメージ書き込みを行った後には、イメージが書き込まれた Armadillo が正しく動作するか、実際に動かして確認してみます。

再度電源を投入して、期待したアプリケーションが動作することを確認してください。

ここまで完了したならば、量産時のイメージ書き込みは完了です。

5. 運用編

5.1. Armadillo Twin に Armadillo を登録する

5.1.1. Armadillo の設置前に登録する場合

Armadillo を Armadillo Twin に登録する場合、ケース裏や基板本体に貼付されているシール上の QR コードを使用します。登録方法についての詳細は Armadillo Twin ユーザーマニュアル 「Armadillo Twin にデバイスを登録する」 [https://manual.armadillo-twin.com/register-device/] をご確認ください。

5.1.2. Armadillo の設置後に登録する場合

Armadillo 設置後の登録については、弊社営業までお問い合わせください。

5.2. Armadillo を設置する

Armadillo を組み込んだ製品を設置する際の注意点や参考情報を紹介します。

5.2.1. 設置場所

開発時と同様に、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。

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。

5.2.2. ケーブルの取り回し

一般的に以下の点を注意して設置してください。また、「3.4. ハードウェアの設計」や「3.6. インターフェースの使用方法とデバイスの接続方法」の各章ハードウェア仕様に記載していることにも従ってください。

- 設置時にケーブルを強く引っ張らないでください。
- ケーブルはゆるやかに曲げてください。 ケーブルを結線する場合、きつくせず緩く束ねてください。

5.2.3. WLAN+BT コンボモジュール用アンテナの指向性

WLAN+BT コンボモジュール用アンテナはケースに貼り付けられており、「図 5.1. Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 WLAN+BT アンテナの指向性」に示す指向性があります。

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 内部に搭載されているアンテナの指向性イメージです。実際のアンテナの特性を正確に表しているものではありません。

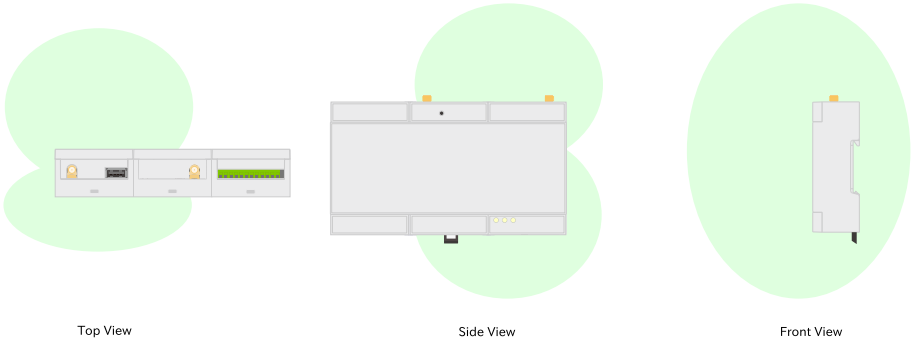


図 5.1 Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 WLAN+BT アンテナの指向性

5.2.4. LTE 外付け用アンテナの指向性

LTE アンテナは「図 5.2. LTE 外付け用アンテナの指向性」に示す指向性があります。

一般的な λ/2 ダイポールアンテナ、λ/4 モノポールアンテナの指向性イメージです。実際のアンテナの特性を正確に表しているものではありません

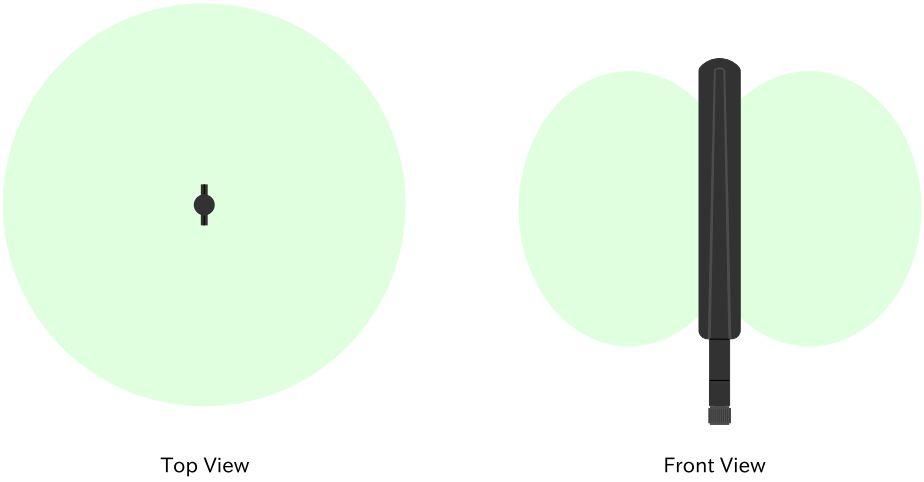


図 5.2 LTE 外付け用アンテナの指向性

5.2.5. LTE の電波品質に影響する事項

一般的には、周辺に障害物、特に鉄板や鉄筋コンクリート、電波シールドフィルムの貼られたガラスが存在する場合電波を大きく妨げます。また、周辺機器の電波出力、人通り(周辺のスマートフォン=機器が増える)、基地局との距離・方向など多くの要素によって変化します。

WWAN LED にて電波状況をチェックできますので、設置時に電波状況を確認の上運用ください。WWAN LED の状態と意味は「表 3.39. LED 状態と製品状態の対応について」を参照ください。

5.2.6. サージ対策

サージ対策については、「3.4.2. ESD/雷サージ」を参照してください。

5.2.7. Armadillo の状態を表すインジケータ

LED にて状態を表示しています。

有線 LAN の状態は「表 3.18. CON4 LAN LED の動作」を、Armadillo の状態を表示する LED に関しては「表 3.39. LED 状態と製品状態の対応について」を参照ください。

5.2.8. 個体識別情報の取得

設置時に Armadillo を個体ごとに識別したい場合、以下の情報を個体識別情報として利用できます。

- 個体番号
- MAC アドレス

Armadillo の設置前に個体識別情報を記録しておき、設置後の Armadillo を識別できるようにしておくことを推奨します。

これらの情報を取得する方法は以下のとおりです。状況に合わせて手段を選択してください。

- 本体シールから取得する
- コマンドによって取得する

5.2.8.1. 本体シールから取得

Armadillo の各種個体番号、 MAC アドレスなどの個体識別情報は、ケース裏や基板本体に貼付されているシールに記載されています。製品モデル毎に記載されている内容やシールの位置が異なるので、詳細は各種納入仕様書を参照してください。

5.2.8.2. コマンドによる取得

シールだけでなくコマンドを実行することによっても個体識別情報を取得することができます。以下に個体番号と MAC アドレスを取得する方法を説明します。

個体番号を取得する場合、「図 5.3. 個体番号の取得方法（device-info)」に示すコマンドを実行してください。device-info はバージョン v3.18.4-at.7 以降の ABOS に標準で組み込まれています。

```
[armadillo ~]# device-info -s
00C900010001 ❶
```

図 5.3 個体番号の取得方法（device-info）

❶ 使用している Armadillo の個体番号が表示されます。

device-info がインストールされていない場合は「図 5.4. device-info のインストール方法」に示すコマンドを実行することでインストールできます。

```
[armadillo ~]# persist_file -a update
[armadillo ~]# persist_file -a add device-info
```

図 5.4 device-info のインストール方法

上記の方法で device-info をインストールできない場合は最新のバージョンの ABOS にアップデートすることを強く推奨します。非推奨ですが、ABOS をアップデートせずに個体番号を取得したい場合は「図 5.5. 個体番号の取得方法（get-board-info）」に示すように get-board-info を実行することでも取得できます。

```
[armadillo ~]# persist_file -a add get-board-info
[armadillo ~]# get-board-info -s
00C900010001 ❶
```

図 5.5 個体番号の取得方法（get-board-info）

❶ 使用している Armadillo の個体番号が表示されます。

コンテナ上で個体番号を表示する場合は、個体番号を環境変数として設定することで可能となります。「図 5.6. 個体番号の環境変数を conf ファイルに追記」に示す内容を/etc/atmark/containers の下の conf ファイルに記入します。

```
add_args --env=SERIALNUM=$(device-info -s) ❶
```

図 5.6 個体番号の環境変数を conf ファイルに追記

❶ コンテナ起動毎に環境変数 SERIALNUM に値がセットされます。

「図 5.7. コンテナ上で個体番号を確認する方法」に示すコマンドを実行することでコンテナ上で個体番号を確認することができます。

```
[container ~]# echo $SERIALNUM
00C900010001
```

図 5.7 コンテナ上で個体番号を確認する方法

次に MAC アドレスを取得する方法を説明します。「図 5.8. MAC アドレスの確認方法」に示すコマンドを実行することで、各インターフェースの MAC アドレスを取得できます。

```
[armadillo ~]# ip addr
:（省略）
2: eth0: <BROADCAST,MULTICAST,UP,LOWER_UP> mtu 1500 qdisc mq state UP qlen 1000
    link/ether 00:11:0c:12:34:56 brd ff:ff:ff:ff:ff:ff ❶
:（省略）
```

図 5.8 MAC アドレスの確認方法

❶ link/ether に続くアドレスが MAC アドレスです。

また、出荷時にアットマークテクノが書き込んだ Ethernet MAC アドレスは「図 5.9. 出荷時の Ethernet MAC アドレスの確認方法」に示すコマンドを実行することで取得することができます。

```
[armadillo ~]# device-info -m
eth0: 00:11:0C:12:34:56 ❶
```

図 5.9 出荷時の Ethernet MAC アドレスの確認方法

❶ 出荷時にアットマークテクノが書き込んだ Ethernet MAC アドレスが表示されます。

ただし、「図 5.9. 出荷時の Ethernet MAC アドレスの確認方法」で示すコマンドでは、お客様自身で設定した Ethernet MAC アドレスを取得することはできないのでご注意ください。お客様自身で設定した Ethernet MAC アドレスを取得したい場合は「図 5.8. MAC アドレスの確認方法」に示すコマンドを実行してください。

5.2.9. 電源を切る

Armadillo の電源を切る場合は、 poweroff コマンドを実行してから電源を切るのが理想的です。しかし、設置後はコマンドを実行できる環境にない場合が多いです。この場合、条件が整えば poweroff コマンドを実行せずに電源を切断しても安全に終了できる場合があります。

詳細は、「3.1.7.5. Armadillo の終了方法」を参照してください。

5.3. ABOSDE で開発したアプリケーションをアップデートする

ABOSDE で開発したアプリケーションのアップデートは、開発時と同様に ABOSDE を用いて行うことが出来ます。

「3.13. ABOSDE によるアプリケーションの開発」で示したように、開発時にはリリース版のアプリケーションを Armadillo にインストールするために、 VScode の左ペインの [Generate release swu] を実行して release.swu を作成しました。

アップデート時にも、アップデートに必要なアプリケーションの編集をした後に [Generate release swu] を実行して、アップデート版のアプリケーションを含む release.swu を作成します。

具体的な ABOSDE を用いたアプリケーションのアップデートの流れは「5.3.1. アプリケーションのアップデート手順」に示します。

5.3.1. アプリケーションのアップデート手順

ここでは、プロジェクト名を my_project としています。

5.3.1.1. アップデートするアプリケーションのプロジェクトを VScode で開く

「図 5.10. VScode を起動」で示すように、アップデートするアプリケーションのプロジェクトを指定して VSCode を起動してください。

```
[ATDE ~]$ code my_project
```

図 5.10 VScode を起動

5.3.1.2. アップデート前のバージョンのプロジェクトを管理する

ABOSDE では、プロジェクトのバージョン管理は行っていません。必要な場合はユーザー自身でアップデート前のプロジェクトを管理してください。

アップデート前のプロジェクトの release.swu のバージョンを知りたい場合は「6.6. SWU イメージの内容の確認」を参照してください。

5.3.1.3. アプリケーションのソースコードを編集しテストする

既存のアプリケーションのソースコードを編集した後、「3.13. ABOSDE によるアプリケーションの開発」を参考に、アプリケーションが Armadillo 上で問題なく動作するかテストを行ってください。

5.3.1.4. アップデート用の swu を作成する

VScode の左ペインの [Generate release swu] を実行してください。my_project ディレクトリ下に release.swu というファイル名で SWU ファイルが作成されます。

5.3.1.5. 運用中の Armadillo のアプリケーションをアップデートする

アプリケーションをアップデートするために、作成した release.swu を運用中の Armadillo にインストールしてください。SWU イメージファイルをインストールする方法は「3.3.3.5. SWU イメージのインストール」を参照してください。

5.4. Armadillo のソフトウェアをアップデートする

設置後の Armadillo のソフトウェアアップデートは SWUpdate を使用することで実現できます。

ここでは、ソフトウェアのアップデートとして以下のような処理を行うことを例として説明します。

- すでに Armadillo に sample_container_image というコンテナイメージがインストールされている
- sample_container_image のバージョンを 1.0.0 から 1.0.1 にアップデートする

・sample_container_image からコンテナを自動起動するための設定ファイル(sample_container.conf)もアップデートする

5.4.1. SWU イメージの作成

アップデートのために SWU イメージを作成します。SWU イメージの作成には、 mkswu というツールを使います。「3.1. 開発の準備」で作成した環境で作業してください。

5.4.2. mkswu の desc ファイルを作成する

SWU イメージを生成するには、 desc ファイルを作成する必要があります。

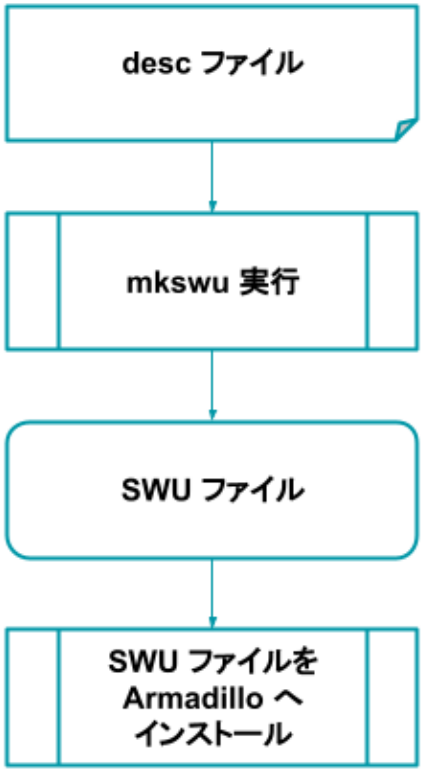


図 5.11 desc ファイルから Armadillo へ SWU イメージをインストールする流れ

desc ファイルとは、 SWU イメージを Armadillo にインストールする際に行われる命令を記述したものです。/usr/share/mkswu/examples/ ディレクトリ以下にサンプルを用意していますので、やりたいことに合わせて編集してお使いください。なお、 desc ファイルの詳細な書式については、「6.4. mkswu の .desc ファイルを編集する」を参照してください。

まず、以下のようなディレクトリ構成で、 sample_container.conf を作成しておきます。設定ファイルの内容については割愛します。

```
[ATDE ~/mkswu]$ tree container_start
container_start
└── etc
    └── atmark
        └── containers
            └── sample_container.conf
```

このような階層構造にしているのは、インストール先の Armadillo 上で sample_container.conf を /etc/atmark/containers/ の下に配置したいためです。

次に、アップデート先のコンテナイメージファイルである sample_container_image.tar を用意します。コンテナイメージを tar ファイルとして出力する方法を「図 5.12. コンテナイメージアーカイブ作成例」に示します。

```
[armadillo ~]# podman save sample_container:[VERSION] -o sample_container_image.tar
```

図 5.12 コンテナイメージアーカイブ作成例

次に、sample_container_update.desc という名前で desc ファイルを作成します。「図 5.13. sample_container_update.desc の内容」に、今回の例で使用する sample_container_update.desc ファイルの内容を示します。sample_container_image.tar と、コンテナ起動設定ファイルを Armadillo にインストールする処理が記述されています。

```
[ATDE ~/mkswu]$ cat sample_container_update.desc
swdesc_option version=1.0.1

swdesc_usb_container "sample_container_image.tar" ❶
swdesc_files --extra-os "container_start" ❷
```

図 5.13 sample_container_update.desc の内容

❶ sample_container_image.tar ファイルに保存されたコンテナをインストールします。

❷ container_start ディレクトリの中身を転送します。

コマンドは書かれた順番でインストールされます。

5.4.3. desc ファイルから SWU イメージを生成する

mkswu コマンドを実行することで、 desc ファイルから SWU イメージを生成できます。

```
[ATDE ~/mkswu]$ mkswu -o sample_container_update.swu sample_container_update.desc ❶
[ATDE ~/mkswu]$ ls sample_container_update.swu ❷
sample_container_update.swu
```

図 5.14 sample_container_update.desc の内容

❶ mkswu コマンドで desc ファイルから SWU イメージを生成

❷ sample_container_update.swu が生成されていることを確認

作成された SWU イメージの内容を確認したい場合は、「6.6. SWU イメージの内容の確認」を参照してください。

5.4.4. イメージのインストール

インストールの手順については、「3.3.3.5. SWU イメージのインストール」を参照してください。

5.5. Armadillo Twin から複数の Armadillo をアップデートする

Armadillo Twin を使用することで、自身でサーバー構築を行うことなくネットワーク経由で SWU イメージを配信し、デバイスのソフトウェアを更新することができます。Armadillo Twin を使用したソフトウェアアップデートを行うためには、Armadillo Twin へのデバイスの登録が完了している必要があります。Armadillo Twin へのデバイスの登録方法については、「5.1. Armadillo Twin に Armadillo を登録する」 をご確認ください。また、Armadillo Twin を使用したソフトウェアアップデートの実施方法については、 Armadillo Twin ユーザーマニュアル 「デバイスのソフトウェアをアップデートする」 [https://manual.armadillo-twin.com/update-software/] をご確認ください。

5.6. eMMC の寿命を確認する

5.6.1. eMMC について

eMMC とは embedded Multi Media Card の頭文字を取った略称で NAND 型のフラッシュメモリを利用した内蔵ストレージです。当社で使用しているものは長期間運用を前提としている為、使用する容量を半分以下にして SLC モードで使用しています。(例えば 32GB 製品を 10GB で使用、残り 22GB は予備領域とする)。

eMMC は耐性に問題が発生した個所を内部コントローラがマスクし、予備領域を割り当てて調整しています。絶対ではありませんが、この予備領域がなくなると書き込みが出来なくなる可能性があります。

5.6.2. eMMC 予備領域の確認方法

Armadillo Base OS には emmc-utils というパッケージがインストールされています。

「図 5.15. eMMC の予備領域使用率を確認する」に示すコマンドを実行し、 EXT_CSD_PRE_EOL_INFO の内容を確認することで eMMC の予備領域の使用率がわかります。 EXT_CSD_PRE_EOL_INFO の値と意味の対応を「表 5.1. EXT_CSD_PRE_EOL_INFO の値の意味」に示します。

```
[armadillo ~]# mmc extcsd read /dev/mmcblk0 | grep EXT_CSD_PRE_EOL_INFO
eMMC Pre EOL information [EXT_CSD_PRE_EOL_INFO]: 0x01
```

図 5.15 eMMC の予備領域使用率を確認する

表 5.1 EXT_CSD_PRE_EOL_INFO の値の意味

値	意味
0x01	定常状態(問題無し)
0x02	予備領域 80% 以上使用
0x03	予備領域 90% 以上使用

また、Armadillo Twin からも eMMC の予備領域使用率を確認することができます。詳細は Armadillo Twin ユーザーマニュアル 「デバイス監視アラートを管理する」 [https://manual.armadillo-twin.com/management-device-monitoring-alert/]をご確認ください。

5.7. Armadillo の部品変更情報を知る

Armadillo に搭載されている部品が変更された場合や、製品が EOL となった場合には以下のページから確認できます。

Armadillo サイト - 変更通知(PCN)/EOL 通知

https://armadillo.atmark-techno.com/change_notification

また、Armadillo サイトにユーザー登録していただくと、お知らせをメールで受信することが可能です。変更通知についても、メールで受け取ることが可能ですので、ユーザー登録をお願いいたします。

ユーザー登録については「3.1.8. ユーザー登録」を参照してください。

5.8. Armadillo を廃棄する

運用を終了し Armadillo を廃棄する際、セキュリティーの観点から以下のようなことを実施する必要があります。

- 設置場所に Armadillo を放置せず回収する
- Armadillo をネットワークから遮断する
  - SIM カードが挿入されているのであれば抜き、プロバイダーとの契約を終了する
  - 無線 LAN の設定を削除する
  - 接続しているクラウドのデバイス証明書を削除・無効にすることでクラウドに接続できなくする
- 物理的に起動できなくする

6. 応用編

本章では、ここまでの内容で紹介しきれなかった、より細かな Armadillo の設定方法や、開発に役立つヒントなどを紹介します。

各トピックを羅列していますので、目次の節タイトルからやりたいことを探して辞書的にご使用ください。

6.1. 省電力・間欠動作機能

本章では、Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E の 省電力・間欠動作機能や動作モード、状態遷移について説明します。

6.1.1. シャットダウンモードへの遷移と起床

シャットダウンモードへ遷移するには、poweroff コマンド、または aiot-alarm-poweroff コマンドを実行します。

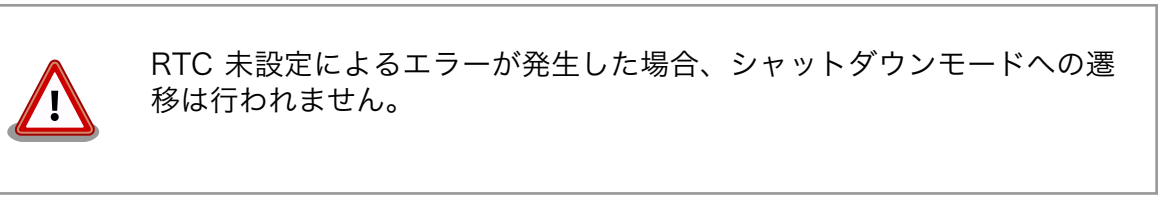
6.1.1.1. poweroff コマンド

poweroff コマンドを実行してシャットダウンモードに遷移した場合、電源の切断・接続のみでアクティブモードに遷移が可能です。poweroff コマンドの実行例を次に示します。

```
[armadillo ~]# poweroff
[  OK  ] Stopped target Timers.
[  OK  ] Stopped Daily man-db regeneration.
[  OK  ] Stopped Daily rotation of log files.

※省略

[39578.876586] usb usb1: USB disconnect, device number 1
[39578.882754] ci_hdrc ci_hdrc.0: USB bus 1 deregistered
[39578.888133] reboot: Power down
```

6.1.1.2. aiot-alarm-poweroff コマンド

aiot-alarm-poweroff コマンドを実行することで、シャットダウンモードに遷移後、RTC のアラーム割り込みをトリガで起床（アクティブモードに遷移）することができます。なお、RTC を起床要因に使って間欠動作させる場合は、 「3.6.12. RTC を使用する」 を参考に、必ず RTC の日時設定を行ってください。



```
[armadillo ~]# aiot-alarm-poweroff +[現在時刻からの経過秒数]
```

図 6.1 aiot-alarm-poweroff コマンド書式

シャットダウンモードに遷移し、300 秒後にアラーム割り込みを発生させるには、次のようにコマンドを実行します。

```
[armadillo ~]# aiot-alarm-poweroff +300
aiot-alarm-poweroff: alarm_timer +300 second
```

現在時刻からの経過秒数は 180 秒以上を指定する必要があります。

6.1.2. スリープモードへの遷移と起床

aiot-sleep コマンドを実行することで、スリープモードに遷移することができます。スリープモードからの起床（アクティブモードに遷移する）条件は、aiot-sleep コマンドを実行する前に aiot-set-wake-trigger コマンドで事前指定します。ユーザースイッチによる起床は標準で有効になっています。また、起床条件は OR 条件での設定が可能です。

6.1.2.1. RTC アラーム割り込み以外での起床

aiot-set-wake-trigger コマンドの書式と設定可能なパラメータを以下に示します。

ain を指定する際は、別途閾値の設定が必要となります。設定方法は「6.1.2.3. アナログ入力電圧閾値設定」を参照ください。

```
[armadillo ~]# aiot-set-wake-trigger [TRIGGER] [enabled|disabled]
```

図 6.2 aiot-set-wake-trigger コマンド書式 （RTC アラーム割り込み以外での起床のとき）

表 6.1 aiot-set-wake-trigger TRIGGER 一覧

TRIGGER	説明
usb	CON9(USB ホストインターフェース)に USB デバイスを挿抜したとき
uart3	CON3(シリアルインターフェース /dev/ttymxc2)にデータ受信があったとき
rs485	UART5(シリアルインターフェース /dev/ttymxc4)にデータ受信があったとき
gpio	GPIO 割り込みが発生したとき
sw1	SW1 が押下されたとき
ain	アナログ入力電圧閾値割り込み発生時

コンソール(/dev/ttymxc2)から入力があった場合にスリープモードから起床するには、次に示すコマンドを実行します。

```
[armadillo ~]# aiot-set-wake-trigger uart3 enabled
aiot-set-wake-trigger: uart3 enabled

[armadillo ~]# aiot-sleep
aiot-sleep: Power Management suspend-to-ram
[ 1767.050404] PM: suspend entry (deep)
[ 1767.054019] PM: Syncing filesystems ...
[ 1767.236546] fec 2188000.ethernet eth0: Link is Up - 100Mbps/Full -
```

```
flow control rx/tx
[ 1767.428714] done.
[ 1767.431262] Freezing user space processes ... (elapsed 0.001 seconds) done.
[ 1767.439582] OOM killer disabled.
[ 1767.442834] Freezing remaining freezable tasks ... (elapsed 0.001
seconds) done.
[ 1767.451485] Suspending console(s) (use no_console_suspend to debug)

※ コンソールに入力

[ 1767.567686] OOM killer enabled.
[ 1767.570875] Restarting tasks ... done.
[ 1767.606048] PM: suspend exit
aiot-sleep: change mode CPU Idle
```

6.1.2.2. RTC アラーム割り込みでの起床

RTC アラーム割り込みでの起床を行う場合、パラメーター設定が異なります。なお、RTC を起床要因に使って間欠動作させる場合は、 「3.6.12. RTC を使用する」 を参考に、必ず RTC の日時設定を行ってください。

RTC アラーム割り込みでの起床は、毎分 00 秒で起床する分指定 (Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E 搭載の RTC アラーム割り込みを用いた起床) と秒指定 (SoC 内蔵の RTC アラーム割り込みを用いた起床) の 2 種類があります。

分指定のコマンド書式を 「図 6.3. aiot-set-wake-trigger コマンド書式 (RTC アラーム割り込みでの起床の場合: 分指定)」 に示します。

```
[armadillo ~]# aiot-set-wake-trigger rtc [enabled|disabled] <現在時刻からの経過秒数>
```

図 6.3 aiot-set-wake-trigger コマンド書式 (RTC アラーム割り込みでの起床の場合: 分指定)

現在時刻からの経過秒数 は 60 秒以上を指定する必要があります。

300 秒後に RTC アラーム割り込みを発生させ、スリープモードから起床させるコマンド実行例を以下に示します。

```
[armadillo ~]# aiot-set-wake-trigger rtc enabled +300
aiot-set-wake-trigger: rtc enabled
aiot-set-wake-trigger: alarm_timer +300 second

[armadillo ~]# aiot-sleep
aiot-sleep: Power Management suspend-to-ram
[ 1767.050404] PM: suspend entry (deep)
[ 1767.054019] PM: Syncing filesystems ...
[ 1767.236546] fec 2188000.ethernet eth0: Link is Up - 100Mbps/Full -
flow control rx/tx
[ 1767.428714] done.
[ 1767.431262] Freezing user space processes ... (elapsed 0.001 seconds) done.
[ 1767.439582] OOM killer disabled.
[ 1767.442834] Freezing remaining freezable tasks ... (elapsed 0.001
seconds) done.
[ 1767.451485] Suspending console(s) (use no_console_suspend to debug)
```

```
※ 約 300 秒待つ

[ 1767.567686] OOM killer enabled.
[ 1767.570875] Restarting tasks ... done.
[ 1767.606048] PM: suspend exit
aiot-sleep: change mode CPU Idle
```

秒指定のコマンド書式を 「図 6.4. aiot-set-wake-trigger コマンド書式 (RTC アラーム割り込みでの起床の場合: 秒指定)」 に示します。

```
[armadillo ~]# aiot-set-wake-trigger rtc_sec [enabled|disabled] <現在時刻からの経過秒数>
```

図 6.4 aiot-set-wake-trigger コマンド書式 (RTC アラーム割り込みでの起床の場合: 秒指定)

現在時刻からの経過秒数 は 5 秒以上を指定する必要があります。

45 秒後に RTC アラーム割り込みを発生させ、スリープモードから起床させるコマンド実行例を以下に示します。

```
[14:46:35.650] armadillo:~# aiot-set-wake-trigger rtc_sec enabled +45
[14:46:38.671] aiot-set-wake-trigger: rtc_sec alarm enabled
[14:46:38.673] aiot-set-wake-trigger: alarm_timer_snvs +45 second
[14:46:38.673] armadillo:~# aiot-sleep
[14:46:43.023] aiot-sleep: Power Management suspend-to-ram

※ 約 45 秒待つ

[14:47:23.128] aiot-sleep: change mode CPU Idle
[14:47:23.128] armadillo:~#
```

6.1.2.3. アナログ入力電圧閾値設定

指定ポートのアナログ入力電圧が設定値以下・以上になった際に、スリープ状態から起床するための設定手順を記載します。

1. 設定ファイル /etc/atmark/ain-set-wake-triggers.conf の作成

   /etc/atmark/ain-set-wake-triggers.conf.sample を参考に /etc/atmark/ain-set-wake-triggers.conf を作成します。記載例を「図 6.5. /etc/atmark/ain-set-wake-triggers.conf の記載例」に示します。

   複数ポートを指定する場合は改行を追加してください。

   使用するオプションは以下のとおりです。

   - -e: 有効指定
   - -p: ポート番号 (1〜4)
   - -u: 指定以下の電圧 (mV) 時に割り込み発生
   - -o: 指定以上の電圧 (mV) 時に割り込み発生

```
AIN_WAKE_TRIGGERS="-e -p 1 -o 5000
                   -e -p 2 -u 1000 -o 2000"
```

図 6.5 /etc/atmark/ain-set-wake-triggers.conf の記載例

2. 「6.1.2.1. RTC アラーム割り込み以外での起床」 の手順で起床要因 ain を有効にします。

本設定を解除したい場合、 /etc/atmark/ain-set-wake-triggers.conf を削除し、「6.1.2.1. RTC アラーム割り込み以外での起床」 の手順で起床要因 ain を無効にしてください。

6.1.2.4. アナログ入力電圧閾値割り込みの無効化

ブートローダーのバージョン at21 以降でカスケード接続した際にカスケード非対応版の拡張基板が混在している場合、アナログ入力電圧閾値割り込みが無効化されます。カスケード非対応版の拡張基板の確認方法については、「3.7. +Di8+Ai4 拡張基板のカスケード接続」を参照ください。

アナログ入力電圧閾値割り込みが無効化されている場合、Armadillo 起動時に以下のようなログが表示されます。

```
Disabled additional board interrupts.
```

アナログ入力電圧閾値割り込みが無効化されており /etc/atmark/ain-set-wake-triggers.conf が存在する状態で aiot-sleep を実行すると、以下のエラーが発生しスリープモードに遷移せず動作し続けます。

```
error: wakeup by ain is disabled.
```

これらのログは、アプリケーション上で間欠動作に移行可能かの判断基準として使用できます。

アナログ入力電圧閾値割り込みが無効化されている状態で他の起床要因でスリープモードに遷移したい場合は、 「6.1.2.3. アナログ入力電圧閾値設定」 を無効化してください。

6.1.2.5. 起床要因のクリア

すべての起床要因をクリアするには次に示すコマンドを実行します。ユーザースイッチによる起床設定は無効化できません。

```
[armadillo ~]# aiot-set-wake-trigger all disabled
aiot-set-wake-trigger: clear_all disabled
```

6.1.3. スリープ(SMS 起床可能)モードへの遷移と起床

aiot-sleep-sms コマンドを実行することで、スリープ(SMS 起床可能)モードに遷移することができます。スリープモードからの起床（アクティブモードに遷移する）条件は、aiot-sleep-sms コマンドを実行する前に aiot-set-wake-trigger コマンドで事前指定します。ユーザースイッチによる起床は標準で有効になっています。aiot-sleep-sms コマンドを実行した場合 SMS 受信による起床は強制的に有効になります。また、起床条件は OR 条件での設定が可能です。

aiot-sleep-sms コマンドの実行例を次に示します。

```
[armadillo ~]# aiot-sleep-sms
aiot-sleep-sms: Power Management suspend-to-ram
AT+CMGF=1
OK

AT^SIND=”message”,0
^SIND: message,0,0

OK

AT+CMGD=1,4
OK

AT+CMGL=”ALL”
OK

[ 3508.609638] PM: suspend entry (deep)

^SIND: message,1,0

OK

[ 3508.613982] PM: Syncing filesystems ... done.
[ 3508.637946] Freezing user space processes ... (elapsed 0.001 seconds) done.
[ 3508.646276] OOM killer disabled.
[ 3508.649527] Freezing remaining freezable tasks ... (elapsed 0.001 seconds) done.
[ 3508.658161] Suspending console(s) (use no_console_suspend to debug)

※ SMS 受信

[ 1767.567686] OOM killer enabled.
[ 1767.570875] Restarting tasks ... done.
[ 1767.606048] PM: suspend exit
aiot-sleep: change mode CPU Idle
```

ご利用の SMS 送信サービスの SMS 送信制限により SMS の送信ができないことがあります。また、ネットワーク状態によって SMS の受信を検知できなかったり、検知が遅れることがあります。

起床要因として SMS のみを設定されるシステムを想定されている場合は、上記検知できない可能性を考慮して RTC など別な起床要因で周期的に起床することを推奨します。

また「6.15.5.4. LTE モデム EMS31-J 省電力などの設定 (Cat.M1 モデル)」の初期値では、SMS 受信を検知して起床するまでに最長で 3 分かかります。より短時間で起床する必要がある場合は psm と edrx を disable に設定する対応をご検討ください。

aiot-sleep-sms でスリープモードへ遷移する際、LTE モジュールの SMS 保存用ストレージに空きがない場合 SMS 受信での起床ができなくなるた

め、LTE モジュールのストレージから 1 件 SMS を削除してからスリープモードへ遷移します。

SMS で受信した内容が必要な場合は、 SMS の内容を別なファイルなどに保存してから aiot-sleep-sms を実施してください。

6.1.4. 状態遷移トリガにコンテナ終了通知を利用する

動作中のコンテナの終了をトリガに、省電力状態のモードへの遷移を行うことができます。

コンテナの終了契機は「/etc/atmark/containers/*.conf ファイルの set_command で指定したコンテナ起動時に実行するコマンド」のプロセスが終了した時」となります。ファイルの詳細は 「6.8.2.1. イメージからコンテナを作成する」 を参照してください。

遷移先の動作モードと起床条件は設定ファイルで指定し、コンテナが終了すると指定した動作モードへ遷移、指定した起床条件が発生すると省電力モードから復帰します。また、その際自動的にコンテナも開始します。

コンテナ終了時に遷移する動作モードと起床条件については、設定ファイル(/etc/atmark/power-utils.conf)で指定します。設定ファイルは下記の通り、 TARGET , MODE , WAKEUP を指定します。

```
[armadillo ~]# cat /etc/atmark/power-utils.conf
TARGET='a6e-gw-container'
MODE='NONE'
WAKEUP='SW1', 'USB', 'UART', 'GPIO', 'SMS', 'RTC:60', 'AIN'
```

設定ファイルの概要を以下に示します。

表 6.2 設定パラメーター

パラメーター名	意味
TARGET	状態遷移トリガの対象となるコンテナ名
MODE	遷移先の動作モード
WAKEUP	起床条件

表 6.3 遷移先の動作モード

モード名	設定値
省電力・間欠動作 OFF	NONE (初期値)
シャットダウンモード	SHUTDOWN
スリープモード	SLEEP

表 6.4 起床条件

起床条件	設定値
RTC	RTC:[コンテナ終了からの経過秒数[a]]
SW1 押下	SW1
GPIO 割り込み	GPIO
USB デバイス接続	USB

起床条件	設定値
UART データ受信	UART
SMS 受信	SMS
AIN [b]	アナログ入力電圧閾値割り込み発生時

[a]現在時刻からの経過秒数は MODE が SHUTDOWN の場合は 180 秒以上、SLEEP の場合は 60 秒以上を指定する必要があります。
[b]Armadillo-IoT ゲートウェイ +Di8+Ai4 のみ使用可能です

Cat.1 モデルで SMS 受信を起床条件に指定すると、間欠動作が正常に動作しません。SMS はデフォルトで起床条件に含まれているため、 Cat.1 モデルで間欠動作を実施する際は WAKEUP から削除してください。

以下は遷移する動作モードがシャットダウンモード、起床条件が RTC(300 秒後起床) のパターンです。起床条件に RTC を設定した場合、「6.1.2.2. RTC アラーム割り込みでの起床」 で説明している、SoC 外付け RTC による分単位のアラーム割り込みで起床します。そのため、RTC:300 で"300 秒後起床"を指定した場合、実際に起床するまでの時間は、コンテナ終了から 300 秒～359 秒の間となります。なお、デフォルトでは省電力・間欠動作は OFF (MODE=NONE) となっています。

```
[armadillo ~]# vi /etc/atmark/power-utils.conf
TARGET='a6e-gw-container'
MODE='SHUTDOWN'
WAKEUP='RTC:300'
```

設定ファイル(/etc/atmark/power-utils.conf)変更後、変更内容を永続化するには「図 6.6. 状態遷移トリガにコンテナ終了通知を利用する場合の設定値を永続化する」に示すコマンドを実行してください。

```
[armadillo ~]# persist_file /etc/atmark/power-utils.conf
```

図 6.6 状態遷移トリガにコンテナ終了通知を利用する場合の設定値を永続化する

状態遷移トリガの対象はデフォルトでゲートウェイコンテナが指定されていますが、任意のコンテナを指定することも可能です。ここでは、 "my_container" というコンテナを状態遷移トリガの対象にする場合の設定を記載します。

```
[armadillo ~]# vi /etc/atmark/power-utils.conf ❶
TARGET='my_container' ❷
MODE='SHUTDOWN'
WAKEUP='RTC:300'
[armadillo ~]# persist_file /etc/atmark/power-utils.conf ❸
[armadillo ~]# vi /etc/atmark/containers/my_container.conf ❹
set_image docker.io/alpine
set_command ls /
add_args --hooks-dir=/etc/containers/aiot_gw_container_hooks.d ❺
[armadillo ~]# persist_file /etc/atmark/containers/my_container.conf ❻
```

図 6.7 状態遷移トリガの対象コンテナを設定する

❶ 設定ファイル(/etc/atmark/power-utils.conf)を編集します。

❷ コンテナ名 my_container を指定します。

❸ 設定内容を永続化します。

❹ コンテナの設定ファイル(/etc/atmark/containers/my_container.conf)を編集します。記載内容の詳細は「6.8.2.1. イメージからコンテナを作成する」を参照してください。

❺ コンテナの終了を検知するため、フックを設定します。

❻ コンテナの設定内容を永続化します。

6.1.5. コンテナ終了後、指定した秒数だけスリープしてコンテナを再始動する

設定ファイル（/etc/atmark/power-utils.conf）で起床条件に RTC を指定して間欠動作する場合、コンテナが終了してから起床するまでの時間は、指定した秒数よりも最大 59 秒長くなります。これは、RTC アラーム割り込みでの起床に使用する、SoC 外付けの RTC による制限です。以下に述べる方法を使うと、コンテナ終了後、終了前にコンテナアプリケーションが指定した秒数だけスリープして、起床時にコンテナを再始動することができます。この方法を使う場合、設定ファイル（/etc/atmark/power-utils.conf）の MODE と WAKEUP の設定内容は無視されます。

以下に、"my_container"というコンテナをスリープモードへの状態遷移トリガの対象にして、コンテナアプリケーションの終了後 50 秒後に起床する手順を述べます。

1. 設定ファイル（/etc/atmark/power-utils.conf）を編集します。
2. コンテナ名 my_container を TARGET に指定します。
3. 設定内容を永続化します。
4. コンテナの設定ファイル（/etc/atmark/containers/my_container.conf）に、「図 6.8. コンテナ終了後に指定した秒数だけスリープして再始動する場合のコンテナ設定」 に示す行を追加します。
5. コンテナの設定内容を永続化します。
6. コンテナアプリケーション自身が、終了する前に /tmp/power-utils/sleep_secs というパスのファイルを作り、そのファイルに、スリープしたい秒数の文字列（つまり 50）を書き込みます。指定可能な秒数は、5 から 3600 です。
7. コンテナアプリケーションが自発終了します。コンテナアプリケーションが終了するとスリープモードに遷移して、sleep_secs に書き込んだ秒数が経過すると起床してコンテナが始動します。

```
[ -e /etc/atmark/power-utils ] || mkdir /etc/atmark/power-utils
add_volume /etc/atmark/power-utils:/tmp/power-utils
```

図 6.8 コンテナ終了後に指定した秒数だけスリープして再始動する場合のコンテナ設定

コンテナアプリケーションがスリープしたい秒数を書き込んだ sleep_secs ファイルは、起床時に削除されます。このファイルが存在しない場合は、コンテナ終了時の状態遷移と起床条件は、設定ファイル（/etc/atmark/power-utils.conf）の MODE と WAKEUP で設定した内容になります。

6.2. persist_file について

Armadillo BaseOS ではルートファイルシステムに overlayfs を採用しています。

そのため、ファイルを変更した後 Armadillo の電源を切ると変更内容は保持されません。開発中などに rootfs の変更内容を保持するには、変更したファイルに対して persist_file コマンドを使用します。

開発以外の時は安全のため、ソフトウェアアップデートによる更新を実行してください。SWUpdate に関しては 「3.3.3. アップデート機能について」 を参照してください。

rootfs の内容を変更しても、ソフトウェアアップデートを実施した際に変更した内容が保持されない可能性があります。ソフトウェアアップデート実施後も変更内容を保持する手順に関しては 「6.5. swupdate_preserve_files について」 を参照してください。

persist_file コマンドの概要を 「図 6.9. persist_file のヘルプ」 に示します。

```
[armadillo ~]# persist_file -h
Usage: /usr/bin/persist_file [options] file [more files...]

Mode selection:
  (none) single entry copy
  -d, --delete   delete file
  -l, --list     list content of overlay
  -a, --apk      apk mode: pass any argument after that to apk on rootfs
  -R, --revert   revert change: only delete from overlay, making it
                 look like the file was reverted back to original state

Copy options:
  -r, --recurse  recursive copy (note this also removes files!)
  -p, --preserve make the copy persist through baseos upgrade
                 by adding entries to /etc/swupdate_preserve_files
  -P, --preserve-post   same, but copy after upgrade (POST)

Delete options:
  -r, --recurse  recursively delete files

Common options:
  -v, --verbose  verbose mode for all underlying commands

Note this directly manipulates overlayfs lower directories
so might need a reboot to take effect
```

図 6.9 persist_file のヘルプ

1. ファイルの保存・削除手順例

```
[armadillo ~]# echo test > test
[armadillo ~]# persist_file -rv /root
'/root/test' -> '/mnt/root/test' ❶
'/root/.ash_history' -> '/mnt/root/.ash_history'
[armadillo ~]# rm -f test
[armadillo ~]# persist_file -rv /root
removed '/mnt/root/test' ❷
removed '/mnt/root/.ash_history' ❸
'/root/.ash_history' -> '/mnt/root/.ash_history'
```

図 6.10 persist_file 保存・削除手順例

❶ 追加・変更したファイルを rootfs へコピーします。

❷ -r を指定すると、ひとつ前の rm -f コマンドで削除したファイルが rootfs からも削除されますのでご注意ください。

❸ すでに rootfs に存在するファイルも一度削除してからコピーするため、このようなメッセージが表示されます。

2. ソフトウェアアップデート後も変更を維持する手順例

```
[armadillo ~]# vi /etc/conf.d/podman-atmark ❶
[armadillo ~]# persist_file -P /etc/conf.d/podman-atmark ❷
[armadillo ~]# tail -n 2 /etc/swupdate_preserve_files ❸
# persist_file 20211216
POST /etc/conf.d/podman-atmark
```

図 6.11 persist_file ソフトウェアアップデート後も変更を維持する手順例

❶ 何らかのファイルの内容を変更します。

❷ -P オプションを付与して persist_file を実行します。

❸ swupdate_preserve_files に追加されたことを確認します。

3. 変更ファイルの一覧表示例

```
[armadillo ~]# mkdir dir
[armadillo ~]# persist_file -l
directory          /
directory          /root
opaque directory   /root/dir ❶
whiteout           /root/test ❷
regular file       /root/.ash_history
directory          /etc
regular file       /etc/resolv.conf
directory          /var
symbolic link      /var/lock
: (省略)
```

図 6.12 persist_file 変更ファイルの一覧表示例

❶ rootfs のファイルを見せないディレクトリは opaque directory と表示されます。

❷ 削除したファイルは whiteout と表示されます。

4. パッケージをインストールする時は apk コマンドを使用してメモリ上にインストールできますが、persist_file コマンドで rootfs に直接インストールすることも可能です。

```
[armadillo ~]# persist_file -a add strace
(1/3) Installing fts (1.2.7-r1)
(2/3) Installing libelf (0.185-r0)
(3/3) Installing strace (5.14-r0)
Executing busybox-1.34.1-r3.trigger
OK: 251 MiB in 188 packages
```

```
Install succeeded, but might not work in the running system
Please reboot if installed program does not work ❶
[armadillo ~]# strace ls
: (省略)
exit_group(0)                           = ?
+++ exited with 0 +++
```

図 6.13 persist_file でのパッケージインストール手順例

❶ この例では Armadillo を再起動せずにインストールしたコマンドを使用できましたが、Armadillo の再起動が必要となるパッケージもありますので、その場合は Armadillo を再起動してください。

6.3. swupdate を使用してアップデートする

6.3.1. swupdate で可能なアップデート

swupdate を実行する目的としては以下が考えられます。

a. コンテナをアップデートしたい

開発したコンテナのアップデートが可能です。

b. ユーザーデータディレクトリや Armadillo Base OS のファイルを差分アップデートしたい

ユーザーデータをアップデートする場合は、以下のディレクトリを更新します。

- /var/app/rollback/volumes

ユーザーディレクトリについては「3.3.4.1. 電源を切っても保持されるディレクトリ(ユーザーデータディレクトリ)」を参照してください。

SWUpdate による /var/app/volumes の更新は推奨しません。

/var/app/volumes が二面化されていないため、書込みの途中で問題が発生した場合、不完全な書込みになる恐れがあります。

また、アップデート中にアプリケーションがそのデータにアクセスすると、書込み中のデータにアクセスすることになります。

/var/app/volumes のデータに対して更新が必要な場合、SWUpdate では /var/app/rollback/volumes に更新するデータを書き込んでください。その後、次回起動時にアプリケーション側から /var/app/rollback/volumes に書き込んだデータを /var/app/volumes に移動するようにしてください。

c. Armadillo Base OS を一括アップデートしたい

アットマークテクノがリリースする Armadillo Base OS の機能追加、更新、セキュリティパッチの追加が可能です。

d. ブートローダーをアップデートしたい

アットマークテクノがリリースするブートローダーのアップデートが可能です。

「2.1.3. Armadillo Base OS とは」で示すように、Armadillo Base OS は OS・ブートローダー・コンテナ部分の安全性を担保するため二面化しています。

それにより、万が一アップデートに失敗した場合でも起動中のシステムに影響ありません。

以降、それぞれの目的ごとに swupdate によるアップデートの流れを示します。

- a, b の場合

  「6.3.2. コンテナのアップデート、ユーザーデータディレクトリや Armadillo Base OS の差分アップデート」を参照してください。

- c の場合

  「6.3.3. Armadillo Base OS の一括アップデート」を参照してください。

- d の場合

  「6.3.4. ブートローダーのアップデート」を参照してください。

6.3.2. コンテナのアップデート、ユーザーデータディレクトリや Armadillo Base OS の差分アップデート

以下にアップデートの流れを示します。

ここでは、boot して起動中の面を A 面、アップデート先の面を B 面とします。

1. Armadillo Base OS を B 面へコピー

   Armadillo Base OS を B 面にコピーする流れを「図 6.14. Armadillo Base OS を B 面にコピー」に示します。

   A 面と B 面の Armadillo Base OS が同期しているか確認します。

   同期していない場合、 A 面の Armadillo Base OS を B 面にコピーします。

   同期している場合はコピーしません。

   `swdesc_option version` で指定するバージョンの書き方については「6.4.1. インストールバージョンを指定する」を参照してください。

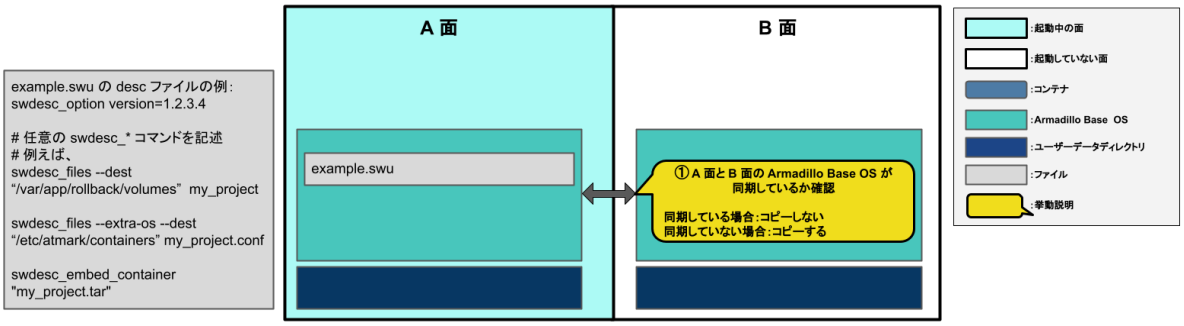


図 6.14 Armadillo Base OS を B 面にコピー

2. コマンドを順番に実行

「図 6.15. desc ファイルに記述した swudesc_* コマンドを実行」に示すように、desc ファイルに記述した順番に従って swudesc_* コマンドを実行します。

「6.4.1. インストールバージョンを指定する」に示すように、swdesc_* コマンドによって Armadillo Base OS に対して書き込みをする場合は --extra-os オプションをつけてください。

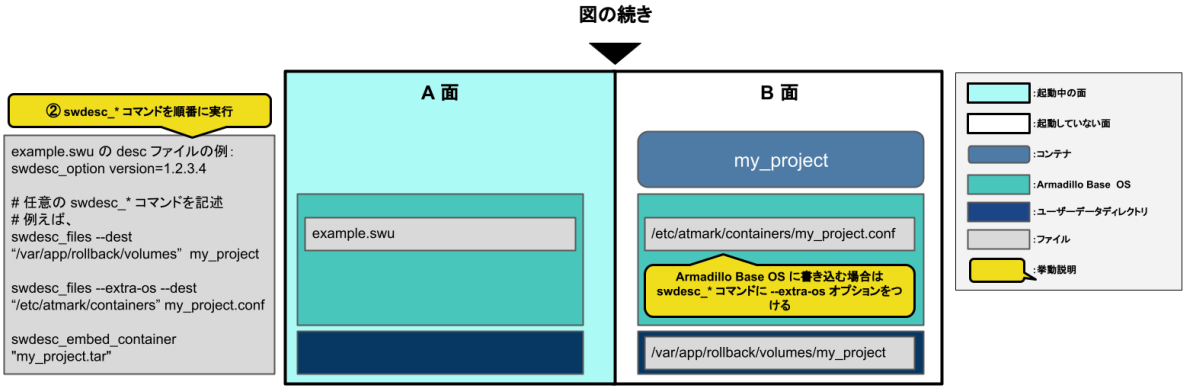


図 6.15 desc ファイルに記述した swudesc_* コマンドを実行

swudesc_* コマンドの種類を「表 6.5. swudesc_* コマンドの種類」に示します。

表 6.5 swudesc_* コマンドの種類

おおまかな機能	コマンド名	説明
ファイル転送 参照先：「6.4.2. Armadillo へファイルを転送する」	swdesc_files	指定したファイルをアップデート先の環境にコピー
	swdesc_tar	指定した tar アーカイブをアップデート先の環境に展開してコピー
コマンド実行 参照先：「6.4.3. Armadillo 上で任意のコマンドを実行する」	swdesc_command	指定したコマンドをアップデート先の環境で実行
	swdesc_script	指定したスクリプトをアップデート先の環境で実行
ファイル転送 + コマンド実行 参照先：「6.4.4. Armadillo にファイルを転送し、そのファイルをコマンド内で使用する」	swdesc_exec	指定したファイルをアップデート先の環境にコピーした後、そのファイル名を"$1"としてコマンドを実行
起動中の面に対してコマンド実行（非推奨） 参照先：「6.4.5. 動作中の環境でのコマンドの実行」	swdesc_command_nochroot	指定したコマンドを起動中の環境で実行
	swdesc_script_nochroot	指定したスクリプトを起動中の環境で実行
起動中の面に対してファイル転送 + コマンド実行（非推奨） 参照先：「6.4.5. 動作中の環境でのコマンドの実行」	swdesc_exec_nochroot	指定したファイルを起動中の環境にコピーした後、そのファイル名を"$1"としてコマンドを実行
コンテナイメージの転送 参照先：「6.4.6. Armadillo にコンテナイメージを転送する」	swdesc_embed_container	SWU ファイルに含まれるコンテナイメージの tar アーカイブをアップデート先の環境に展開
	swdesc_pull_container	アップデート先の環境でコンテナイメージをダウンロード
	swdesc_usb_container	SWU ファイルに含めない形で用意したコンテナイメージの tar アーカイブをアップデート先の環境に展開

3. アップデート完了後の挙動

デフォルトではアップデート後に再起動（ POST_ACTION=reboot ）が行われます。

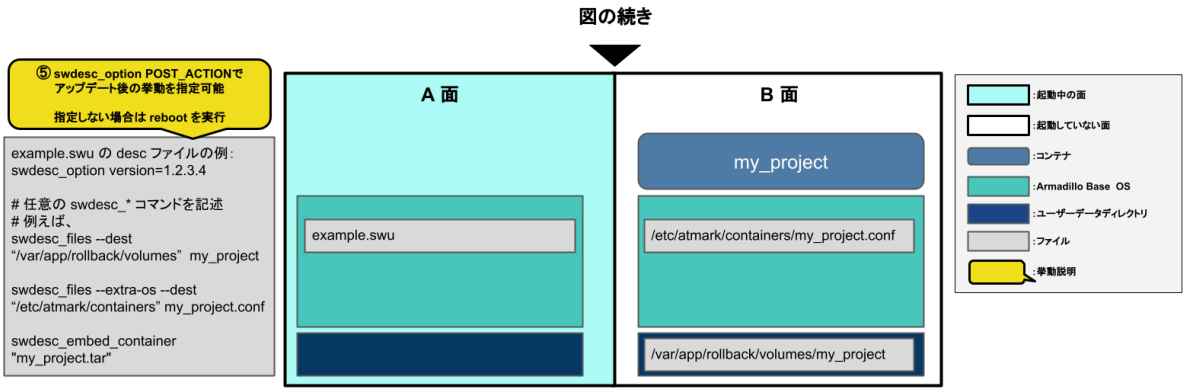


図 6.16 アップデート完了後の挙動

アップデート後の挙動を変更するには desc ファイルに `swdesc_option POST_ACTION` を追加してください。

`swdesc_option POST_ACTION` に指定できる挙動の種類を「表 6.6. アップデート完了後の挙動の種類」に示します。

表 6.6 アップデート完了後の挙動の種類

オプション名	説明
container	アップデート後にコンテナのみを再起動 （ただし、アップデート時に --extra_os オプションを指定したコマンドが実行された場合は reboot になる）
poweroff	アップデート後にシャットダウン
reboot	アップデートの後に再起動
wait	アップデート後に再起動は行われず、次回起動時に B 面に切り替わる

`swdesc_option POST_ACTION` の詳細は「6.4.10. SWUpdate 実行中/完了後の挙動を指定する」を参照してください。

4. B 面への切り替え

「図 6.17. B 面への切り替え」に示すように、正常にアップデートが行われると、次回起動時に B 面に切り替わります。

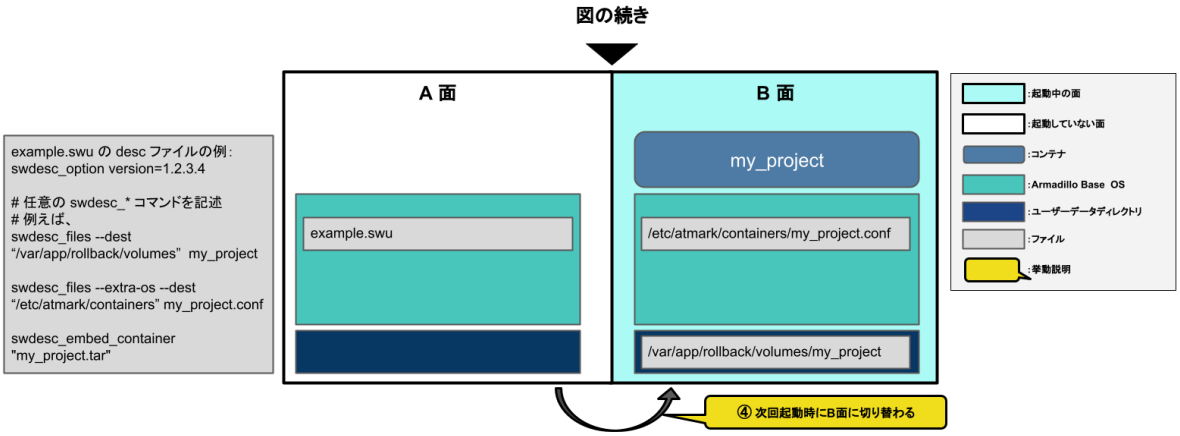


図 6.17 B 面への切り替え

5. desc ファイルの書き方の例

   下記に SWUpdate を用いたアップデートの例を示します。

   - コンテナイメージとコンテナ自動設定ファイルのアップデート：「6.8.2.17. イメージを SWUpdate で転送する」
   - sshd の設定：「6.4.11.1. 例: sshd を有効にする」

6.3.3. Armadillo Base OS の一括アップデート

アップデートの流れを示します。

ここでは、boot して起動中の面を A 面、アップデート先の面を B 面とします。

1. Armadillo Base OS とアップデート後に保持するファイルを B 面へコピー

   Armadillo Base OS とアップデート後に保持するファイルを B 面にコピーする流れを「図 6.18. Armadillo Base OS とファイルを B 面にコピー」に示します。

   「6.4.1. インストールバージョンを指定する」に示すように、Armadillo Base OS の tar アーカイブを展開する swdesc_tar コマンドに --base-os オプションをつけてください。

   `swdesc_option version` で指定するバージョンの書き方については「6.4.1. インストールバージョンを指定する」を参照してください。

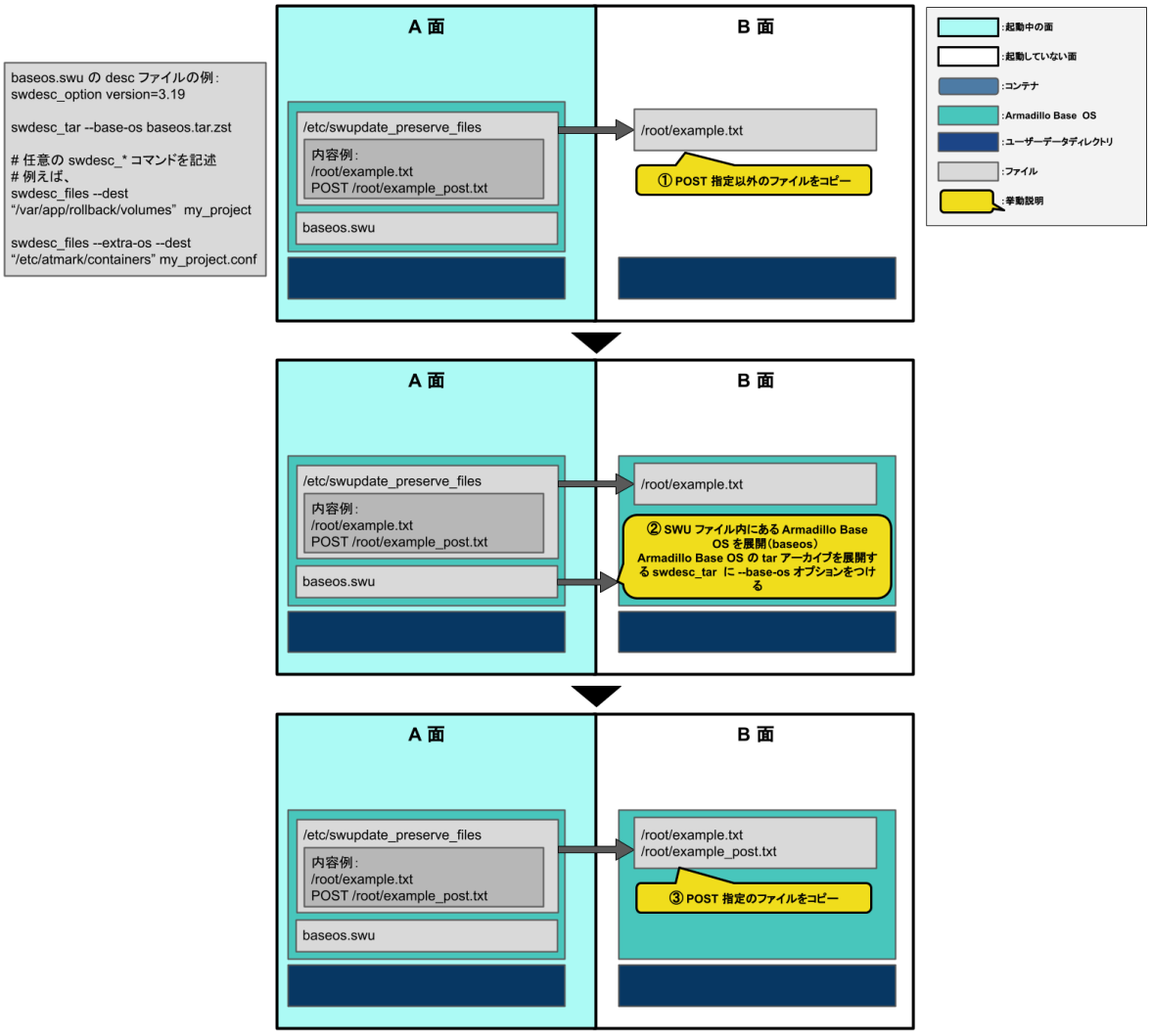


図 6.18 Armadillo Base OS とファイルを B 面にコピー

1. `/etc/swupdate_preserve` に記載された POST 指定以外のファイルを B 面にコピーします。
2. SWU ファイル内にある Armadillo Base OS を B 面に展開します。
3. `/etc/swupdate_preserve` に記載された POST 指定のファイルを B 面にコピーします。

`/etc/swupdate_preserve` への追記方法については「6.5. swupdate_preserve_files について」と「4.4.1. /etc/swupdate_preserve_file への追記」を参照してください。

2. コマンドを順番に実行

「図 6.19. desc ファイルに記述した swudesc_* コマンドを実行」に示すように、desc ファイルに記述した順番に従って swudesc_* コマンドを実行します。

「6.4.1. インストールバージョンを指定する」に示すように、swdesc_* コマンドによって Armadillo Base OS に対して書き込みをする場合は --extra-os オプションをつけてください。

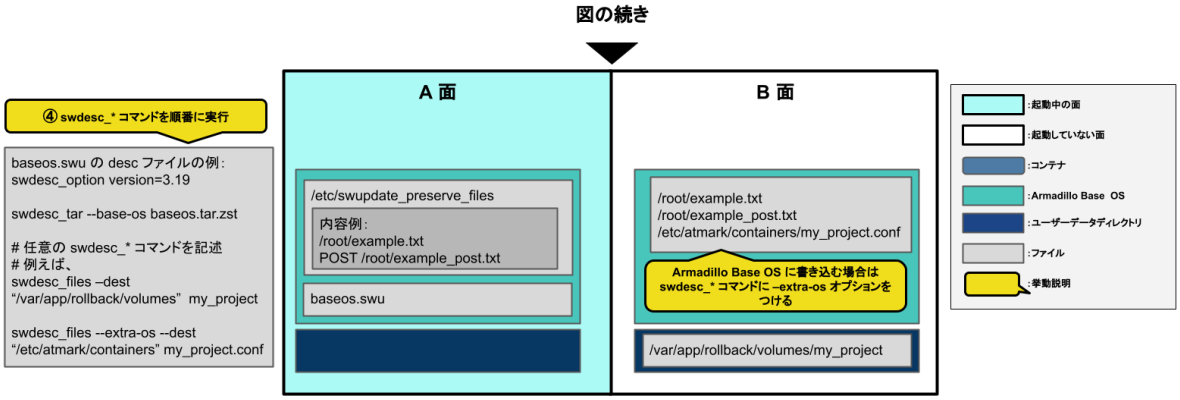


図 6.19 desc ファイルに記述した swudesc_* コマンドを実行

swudesc_* コマンドの種類を「表 6.7. swudesc_* コマンドの種類」に示します。

表 6.7 swudesc_* コマンドの種類

おおまかな機能	コマンド名	説明
ファイル転送 参照先：「6.4.2. Armadillo へファイルを転送する」	swdesc_files	指定したファイルをアップデート先の環境にコピー
	swdesc_tar	指定した tar アーカイブをアップデート先の環境に展開してコピー
コマンド実行 参照先：「6.4.3. Armadillo 上で任意のコマンドを実行する」	swdesc_command	指定したコマンドをアップデート先の環境で実行
	swdesc_script	指定したスクリプトをアップデート先の環境で実行
ファイル転送 + コマンド実行 参照先：「6.4.4. Armadillo にファイルを転送し、そのファイルをコマンド内で使用する」	swdesc_exec	指定したファイルをアップデート先の環境にコピーした後、そのファイル名を"$1"としてコマンドを実行
起動中の面に対してコマンド実行（非推奨） 参照先：「6.4.5. 動作中の環境でのコマンドの実行」	swdesc_command_nochroot	指定したコマンドを起動中の環境で実行
	swdesc_script_nochroot	指定したスクリプトを起動中の環境で実行
起動中の面に対してファイル転送 + コマンド実行（非推奨） 参照先：「6.4.5. 動作中の環境でのコマンドの実行」	swdesc_exec_nochroot	指定したファイルを起動中の環境にコピーした後、そのファイル名を"$1"としてコマンドを実行
コンテナイメージの転送 参照先：「6.4.6. Armadillo にコンテナイメージを転送する」	swdesc_embed_container	SWU ファイルに含まれるコンテナイメージの tar アーカイブをアップデート先の環境に展開
	swdesc_pull_container	アップデート先の環境でコンテナイメージをダウンロード
	swdesc_usb_container	SWU ファイルに含めない形で用意したコンテナイメージの tar アーカイブをアップデート先の環境に展開
ブートローダーの更新 参照先：「6.4.7. Armadillo のブートローダーを更新する」	swdesc_boot	SWU ファイルに含まれるブートローダーをアップデート先の環境に展開

3. アップデート完了後の挙動

   デフォルトではアップデート後に再起動（ POST_ACTION=reboot ）が行われます。

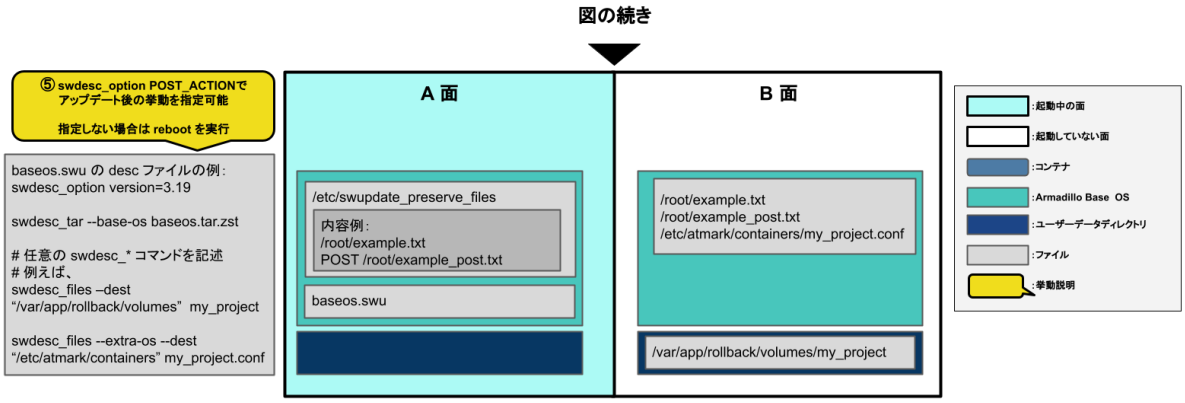


図 6.20 アップデート完了後の挙動

アップデート後の挙動を変更するには desc ファイルに `swdesc_option POST_ACTION` を追加してください。

`swdesc_option POST_ACTION` に指定できる挙動の種類を「表 6.8. アップデート完了後の挙動の種類」に示します。

表 6.8 アップデート完了後の挙動の種類

オプション名	説明
poweroff	アップデート後にシャットダウン
reboot	アップデートの後に再起動
wait	アップデート後に再起動は行われず、次回起動時に B 面に切り替わる

`swdesc_option POST_ACTION` の詳細は「6.4.10. SWUpdate 実行中/完了後の挙動を指定する」を参照してください。

4. B 面への切り替え

「図 6.21. B 面への切り替え（component=base_os)」に示すように、正常にアップデートが行われると、次回起動時に B 面に切り替わります。

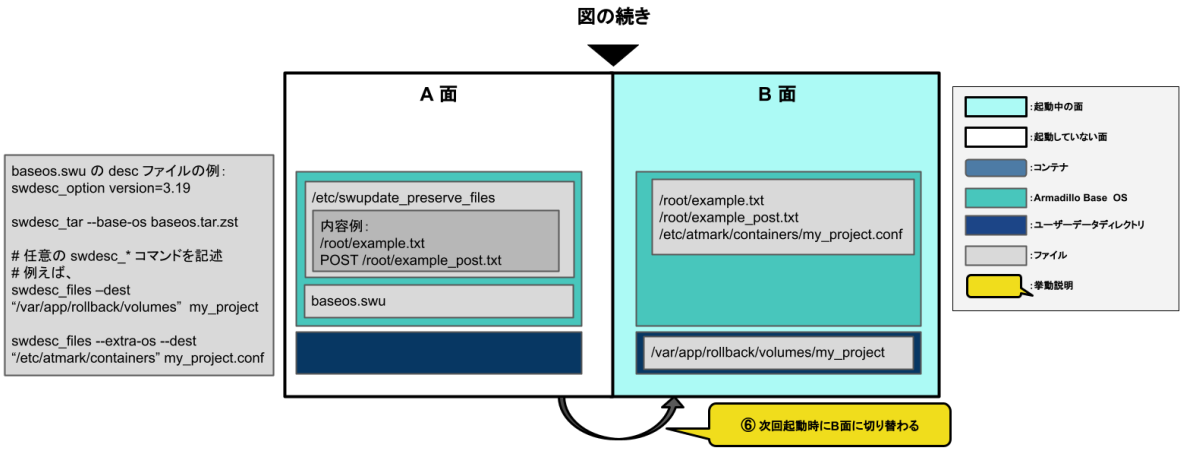


図 6.21 B 面への切り替え（component=base_os)

5. desc ファイルの書き方の例

下記に SWUpdate を用いたアップデートの例を示します。

- Armadillo Base OS のアップデート：「6.4.11.2. 例: Armadillo Base OS アップデート」
- Alpine Linux ルートファイルシステムのアップデート：「6.28.3. Alpine Linux ルートファイルシステムをビルドする」

6.3.4. ブートローダーのアップデート

swdesc_* コマンドには、swdesc_boot を指定してください。

swdesc_boot については「6.4.7. Armadillo のブートローダーを更新する」を参照してください。

ブートローダーのアップデートの流れは以下の通りです。

- desc ファイルに swdesc_boot がある場合

  SWU ファイルに含まれるブートローダーを B 面に書き込む

- desc ファイルに swdesc_boot がない場合

  A 面のブートローダーを B 面にコピーする

下記に SWUpdate を用いたアップデートの例を示します。

- ブートローダーのアップデート：「6.28.1. ブートローダーをビルドする」

6.3.5. swupdate がエラーする場合の対処

SWU イメージのインストール動作は、「3.3.3.2. SWU イメージとは」で述べたように swupdate が実行します。mkswu で作成した SWU イメージの内容が適切でなかったり、あるいは、ストレージの空き容量が不足していたりするなど、いくつかの理由で swupdate のインストール動作が失敗することがあります。インストールに失敗すると、swupdate は /var/log/messages にエラーメッセージのログを残しますので、エラーメッセージを見ると、エラーの内容・原因が分かります。

エラーの原因ごとに、エラーメッセージとエラーの内容および対処方法を記した FAQ ページ (https://armadillo.atmark-techno.com/faq/swupdate-troubleshooting-abos) を公開しています。SWU イメージのインストールに失敗して対処法が分からないときは、この FAQ ページをご覧ください。

6.4. mkswu の .desc ファイルを編集する

mkswu で SWU イメージを生成するためには、 desc ファイルを正しく作成する必要があります。以下では、 desc ファイルの記法について紹介します。

6.4.1. インストールバージョンを指定する

```
swdesc_option component=<component>
swdesc_option version=<version>
か
swdesc_xxx --version <component> <version> [options]
```

- <component>は以下のどれかにしてください (デフォルトでは .desc ファイルのファイル名を使います)

1. base_os: rootfs (Armadillo Base OS)を最初から書き込む時に使います。現在のファイルシステムは保存されないです。

   この場合、/etc/swupdate_preserve_files に載ってるファイルのみをコピーして新しい base OS を展開します。

   この component がないと現在の rootfs のすべてがコピーされます。

   swdesc_tar コマンドで rootfs (Armadillo Base OS) の tar アーカイブを展開する時に、--base-os オプションをつけることで component に base_os を指定したときと同じ動作となります。

2. extra_os.<文字列>: rootfs の変更を行う時に使います。<文字列> には任意の文字列を指定します。

   rootfs を変更を行う時に使います。 swdesc_* コマンドに --extra-os オプションを追加すると、 component に自動的に extra_os. を足します。

3. <文字列> (コンテナの名前などの任意の文字列）: rootfs の変更がないときに使います。

   この component を使うと rootfs の変更ができませんのでご注意ください。

・ アップデートを行う際にこのバージョンと現在のバージョンを比べてアップデートの判断を行います。

<component> がまだインストールされてなかった時や <version> が上がる時にインストールします。

デフォルトではダウングレードはできませんが、 --install-if=different オプションを追加することで <version> が変わる際にインストール可能になります。

アップデートの一部をインストールすることもありますので、複数の component で管理し、いくつかの古いバージョンに対応するアップデートも作成可能です。

・ バージョンの指定方法

swdesc_option version で指定可能なバージョンのフォーマットは以下の 2 種類があります。

・ x[.y[.z[-t]]]

  x, y, z にはそれぞれ 0 〜 2147483647 の整数を適用してください。t には任意のアルファベットまたは 0 〜 147483647 の整数を適用してください。

  成功例は以下です：

  ・ 1

  ・ 1.2.3

  ・ 1.2.3-4

  ・ 1.2.3-abc.4

  ・ 1.2.3-a.b.c.4

  失敗例は以下です：

  ・ 2147483648

x には 0 〜 2147483647 の整数を適用してください。

- 1.2.3-a.2147483648

  t には 0 〜 2147483647 の整数を適用してください。

- 1.2.3-abc123

  t には 数字とアルファベットを混在しないでください。1.2.3-abc.123 ならば可能です。

- a.2.3

  x にはアルファベットではなく 0 〜 2147483647 の整数を適用してください。

- 1.1.1.1-a

  x[.y[.z[-t]]]の形式で書いてください。

- x.y.z.t

  x, y, z, t にはそれぞれ 0 〜 65535 の整数を適用してください。

  成功例は以下です：

  - 1.2.3.4
  - 65535.65535.65535.65535
  - 65535.2.3.4

  失敗例は以下です：

  - 65536.2.3.4

    x には 0 〜 65535 の整数を適用してください。

  - 1.2.3.a

    t にはアルファベットではなく 0 〜 65535 の整数を適用してください。

  - 1.2.3.4.5

    x.y.z.t の形式で書いてください。

6.4.2. Armadillo へファイルを転送する

- swdesc_tar と swdesc_files でファイルを転送します。

```
swdesc_tar [--dest <dest>] [--preserve-attributes] <tar_file>
swdesc_files [--dest <dest>] [--basedir <basedir>] [--preserve-attributes] ¥
             <file> [<more files>]
```

swdesc_tar の場合、予め用意されてある tar アーカイブをこのままデバイスで展開します。

--dest <dest> で展開先を選ぶことができます。デフォルトは / （--extra-os を含め、バージョンの component は base_os か extra_os.* の場合）か /var/app/rollback/volumes/ （それ以外の

component)。後者の場合は /var/app/volumes と /var/app/rollback/volumes 以外は書けないので必要な場合に --extra-os を使ってください。

--preserve-attributes を指定しない場合はファイルのオーナー、モード、タイムスタンプ等が保存されませんので、必要な場合は設定してください。バージョンが base_os の場合は自動的に設定されます。

swdesc_files の場合、mkswu がアーカイブを作ってくれますが同じ仕組みです。

--basedir <basedir> でアーカイブ内のパスをどこで切るかを決めます。

- 例えば、swdesc_files --extra-os --basedir /dir /dir/subdir/file ではデバイスに /subdir/file を作成します。
- デフォルトは <file> から設定されます。ディレクトリであればそのまま basedir として使います。それ以外であれば親ディレクトリを使います。

6.4.3. Armadillo 上で任意のコマンドを実行する

- swdesc_command や swdesc_script でコマンドを実行します。

```
swdesc_command <command> [<more commands>]
swdesc_script <script>
```

アップデート先の環境でコマンドやスクリプトファイルを実行します。

バージョンの component は base_os と extra_os 以外の場合、 /var/app/volumes と /var/app/rollback/volumes 以外は変更できないのでご注意ください。

コマンドの実行が失敗した場合、アップデートも失敗します。

6.4.4. Armadillo にファイルを転送し、そのファイルをコマンド内で使用する

- swdesc_exec でファイルを配り、コマンド内でそのファイルを使用します。

```
swdesc_exec <file> <command>
```

swdesc_command と同じくコマンドを実行しますが、<file> を先に転送してコマンド内で転送したファイル名を"$1"として使えます。

6.4.5. 動作中の環境でのコマンドの実行

本節で紹介する swdesc_command_nochroot、swdesc_script_nochroot、swdesc_exec_nochroot は基本的に使用することはありません。

swdesc_command、swdesc_script、swdesc_exec をご使用ください。

- swdesc_command_nochroot, swdesc_script_nochroot, swdesc_exec_nochroot は アップデート先の環境ではなく動作中の環境でコマンドを実行します。

使い方は「6.4.2. Armadillo へファイルを転送する」と「6.4.4. Armadillo にファイルを転送し、そのファイルをコマンド内で使用する」に示した nochroot なしのバージョンと同じです。

アップデート先の環境は /target にマウントされるので、nochroot のコマンドを用いてアップデート先の環境に対してアクセスすることは可能です。

しかし、その方法によるアップデート先の環境に対するコマンドの実行は nochroot なしのコマンドでは実現できない特殊な場合にのみ行ってください。

nochroot コマンドは確認を一切しないため、Armadillo が起動できない状態になる可能性もあります。充分にご注意ください。

例が必要な場合は /usr/share/mkswu/examples/firmware_update.desc を参考にしてください。

6.4.6. Armadillo にコンテナイメージを転送する

- swdesc_embed_container, swdesc_usb_container, swdesc_pull_container で予め作成したコンテナを転送します。

```
swdesc_embed_container <container_archive>
swdesc_usb_container <container_archive>
swdesc_pull_container <container_url>
```

例は「6.8.2.15. リモートリポジトリにコンテナを送信する」、「6.8.2.17. イメージを SWUpdate で転送する」を参考にしてください。

6.4.7. Armadillo のブートローダーを更新する

- swdesc_boot でブートローダーを更新します。

```
swdesc_boot <boot image>
```

このコマンドだけはバージョンは自動的に設定されます。

6.4.8. SWU イメージの設定関連

コマンドの他には、設定変数もあります。以下の設定は /home/atmark/mkswu/mkswu.conf に設定できます。

- DESCRIPTION="<text>": イメージの説明、ログに残ります。
- PRIVKEY=<path>, PUBKEY=<path>: 署名鍵と証明書
- PRIVKEY_PASS=<val>: 鍵のパスワード（自動用）

  openssl の Pass Phrase をそのまま使いますので、pass:password, env:var や file:pathname のどれかを使えます。pass や env の場合他のプロセスに見られる恐れがありますので file をおすすめします。

- ENCRYPT_KEYFILE=<path>: 暗号化の鍵

6.4.9. Armadillo 上のコンテナイメージと自動起動用 conf ファイルを削除する

以下のオプションも mkswu.conf に設定できますが、.desc ファイルにも設定可能です。swdesc_option で指定することで、誤った使い方をした場合 mkswu の段階でエラーを出力しますので、必要な場合は使用してください。

- swdesc_option CONTAINER_CLEAR: インストールされているコンテナと /etc/atmark/containers/*.conf をすべて削除します。

  このオプションは簡単な初期化と考えてください。通常の運用では、不要になったイメージは自動的に削除されますのでこのオプションを設定する必要はありません。

6.4.10. SWUpdate 実行中/完了後の挙動を指定する

以下のオプションは Armadillo 上の /etc/atmark/baseos.conf に、例えば MKSWU_POST_ACTION=xxx として設定することができます。

その場合に swu に設定されなければ /etc の設定で実行されますので、アットマークテクノが用意している Base OS のアップデートでも動作の変更は可能です。swu に特定のオプションが設定された場合は設定されたオプションが優先されますので、一時的な変更も可能です。

- swdesc_option POST_ACTION=container: コンテナのみのアップデート後に再起動を行いません。コンテナの中身だけをアップデートする場合、Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 を再起動せずにコンテナだけを再起動させます。
- swdesc_option POST_ACTION=poweroff: アップデート後にシャットダウンを行います。
- swdesc_option POST_ACTION=wait: アップデート後に自動的に再起動は行われず、次回起動時にアップデートが適用されます。
- swdesc_option POST_ACTION=reboot: デフォルトの状態に戻します。アップデートの後に再起動します。
- swdesc_option NOTIFY_STARTING_CMD="command", swdesc_option NOTIFY_SUCCESS_CMD="command", swdesc_option NOTIFY_FAIL_CMD="command": アップデートをインストール中、成功した場合と失敗した場合に実行されるコマンドです。

  コマンドを実行する事で、アプリケーションやユーザーにアップデートを知らせることができます。

  LED で知らせる例を /usr/share/mkswu/examples/enable_notify_led.desc に用意してあります。

6.4.11. desc ファイル設定例

6.4.11.1. 例: sshd を有効にする

/usr/share/mkswu/examples/enable_sshd.desc を参考にします。

desc ファイルを編集する必要がありませんが自分の公開鍵を指定された場所に配置してください。

```
[ATDE ~/mkswu]$ cp -r /usr/share/mkswu/examples/enable_sshd* .
[ATDE ~/mkswu]$ cat enable_sshd.desc
swdesc_option component=extra_os.sshd version=1
```

```
# add your public key in enable_sshd/root/.ssh/authorized_keys
if [ -z "$SWDESC_TEST" ]; then
    grep -qE '^ssh-' enable_sshd/root/.ssh/authorized_keys ¥
        || error "Add your keys in enable_sshd/root/.ssh/authorized_keys"
fi
swdesc_files --dest /root enable_sshd/root ❶

swdesc_command "ssh-keygen -A" ¥ ❷
        "rc-update add sshd" ❸
[ATDE ~/mkswu]$ cp ~/.ssh/id_rsa.pub ¥
                        enable_sshd/root/.ssh/authorized_keys ❹
[ATDE ~/mkswu]$ mkswu enable_sshd.desc ❺
Enter pass phrase for /home/atmark/mkswu/swupdate.key:
enable_sshd.swu を作成しました。
```

❶ 自分の公開鍵を転送します。デフォルトのオプションなので enable_sshd/root ディレクトリの中身をこのまま /root に転送されます。

❷ 再起動する度に新しいサーバーの鍵が変わらないように、アップデートの時に一回作成します。

❸ サービスを有効にします。

❹ 自分の公開鍵を指定された場所に配置します。

❺ イメージを作成します。パスワードは証明鍵のパスワードです。

6.4.11.2. 例: Armadillo Base OS アップデート

ここでは、「6.28. Armadillo のソフトウェアをビルドする」でメインシステム向けのビルドで作成したファイルを使用します。

/usr/share/mkswu/examples/OS_update.desc を参考にします。

```
[ATDE ~/mkswu]$ cp /usr/share/mkswu/examples/OS_update.desc update-[VERSION].desc
[ATDE ~/mkswu]$ vi update-[VERSION].desc
# uboot image can be generated with atmark imx-boot script
swdesc_uboot imx-boot_armadillo_x2 ❶

# base OS is a tar that will be extracted on a blank filesystem,
# after copying just a few key config files.
#
# OS updates are only installed if version is greater than previous update
# so if you install your own updates atmark-techno provided Armadillo Base OS
# updates might not get installed
swdesc_tar "baseos-x2-[VERSION].tar.zst" ¥ ❷
           --version base_os [VERSION] ❸
[ATDE ~/mkswu]$ mkswu update-[VERSION].desc ❹
Enter pass phrase for /home/atmark/mkswu/swupdate.key:
update-[VERSION].swu を作成しました。
```

❶ imx-boot でビルドしたイメージを使います。

❷ build-rootfs でビルドしたイメージを使います。

❸ バージョンが上がるときにしかインストールされませんので、現在の/etc/sw-versions を確認して適切に設定してください。

❹ イメージを作成します。パスワードは証明鍵の時のパスワードです。

6.4.11.3. 例: swupdate_preserve_files で Linux カーネル以外の Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 向けのイメージをインストールする方法

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 向けのアップデートイメージに Linux カーネルが含まれています。

swupdate_preserve_files を使って、以下のコマンドでインストール後に現在のカーネルをコピーして更新させないようにします。

```
[armadillo ~]# echo 'POST /boot' >> /etc/swupdate_preserve_files
[armadillo ~]# echo 'POST /lib/modules' >> /etc/swupdate_preserve_files ❶
[armadillo ~]# persist_file /etc/swupdate_preserve_files ❷
```

❶ swupdate_preserve_files に /boot と /lib/modules を保存するように追加します。

❷ 変更した設定ファイルを保存します

/usr/share/mkswu/examples/kernel_update*.desc のように update_preserve_files.sh のヘルパーで、パスを自動的に /etc/swupdate_preserve_files に追加することができます。

```
[ATDE ~/mkswu]$ cat example.desc
swdesc_script "$SCRIPT_DIR/examples/update_preserve_files.sh" -- ¥ ❶
        "POST /boot" ¥
        "POST /lib/modules"
```

❶ スクリプトの内容確認する場合は /usr/share/mkswu/examples/update_preserve_files.sh を参照してください。

Armadillo Base OS のカーネルを再び使用したい場合は同じスクリプトの --del オプションで行を削除することができます。

```
[ATDE ~/mkswu]$ cat example.desc
swdesc_script "$SCRIPT_DIR/examples/update_preserve_files.sh" -- ¥
        --del "POST /boot" "POST /lib/modules"
```

6.5. swupdate_preserve_files について

extra_os のアップデートで rootfs にファイルを配置することができますが、次の OS アップデートの際に削除される可能性があります。

デフォルトでは、 /etc/atmark と、 swupdate 、 sshd やネットワークの設定を保存しますがそれ以外はコピーされてません。

そうでないファイルを更新する際には /etc/swupdate_preserve_files に記載します。「6.4.11.3. 例: swupdate_preserve_files で Linux カーネル以外の Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 向けのイメージをインストールする方法」 を参考にしてください。

コピーのタイミングによって、以下のどれかを使用してください：

1. 単にファイルを記載する

   この場合、アップデートする前にファイルをコピーします。 baseos のイメージと同じ swu にアップデートしたいファイルを記載していても、このファイルが Armadillo Base OS に含まれないのであれば問題なくアップデートできます。

   例: echo ”/root/.profile” >> /etc/swupdate_preserve_files

2. POST のキーワードの後に記載する

   この場合、アップデートの最後でコピーします。 Armadillo Base OS に含まれてるファイルであれば、インストール前にコピーしても保存されないのでコピーのタイミングをずらします。

   そのコピーが最後に行われるので、同じアップデートでファイルの変更ができません。アップデートを別けて、 baseos のイメージをインストールしてからこのファイルを更新することができます。

   例: echo ”POST /etc/conf.d/podman-atmark” >> /etc/swupdate_preserve_files

6.6. SWU イメージの内容の確認

mkswu --show [file.swu] で SWU イメージの内容を確認することができます。

出力は desc ファイルに似ていますが、そのまま desc ファイルとして利用できませんので確認用としてお使いください。

```
[ATDE ~/mkswu]$ mkswu --show enable_sshd.swu
enable_sshd.swu

# built with mkswu 4.1

swdesc_files --dest /root enable_sshd/root
  --version extra_os.sshd 1
  (encrypted)

swdesc_command ssh-keygen -A && rc-update add sshd default
  --version extra_os.sshd 1
```

6.7. SWUpdate と暗号化について

mkswu --init の時に暗号化を有効にする場合は AES でファイルを暗号化します。

現在使われてる SWUpdate の暗号化はコマンドやメタデータを含む sw-description ファイルは暗号化されてません。そのため、通信の暗号化（HTTPS で送信するなど）を使うことを推奨します。

6.8. コンテナの概要と操作方法を知る

Armadillo Base OS において、ユーザーアプリケーションは基本的にコンテナ内で実行されます。「3. 開発編」で紹介した開発手順では、基本的に SWUpdate を使用してコンテナを生成・実行していました。

以下では、より自由度の高いコンテナの操作のためにコマンドラインからの操作方法について紹介します。

6.8.1. Podman - コンテナ仮想化ソフトウェアとは

コンテナとはホスト OS 上に展開される仮想的なユーザ空間のことです。コンテナを使用することで複数の Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 でも同一の環境がすぐに再現できます。ゲスト OS を必要としない仮想化であるため、アプリケーションの起動が素早いという特徴があります。

Podman とはこのようなコンテナを管理するためのソフトウェアであり、使用方法はコンテナ管理ソフトウェアの 1 つである Docker と互換性があります。

6.8.2. コンテナの基本的な操作

この章では、コンテナ仮想化ソフトウェアの 1 つである Podman の基本的な使い方について説明します。Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 で実行させたいアプリケーションとその実行環境自体を 1 つの Podman イメージとして扱うことで、複数の Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 がある場合でも、全てのボード上で同一の環境を再現させることが可能となります。

この章全体を通して、イメージの公開・共有サービスである Docker Hub [https://hub.docker.com] から取得した、Alpine Linux のイメージを使って説明します。

6.8.2.1. イメージからコンテナを作成する

イメージからコンテナを作成するためには、`podman_start` コマンドを実行します。podman や docker にすでに詳しいかたは `podman run` コマンドでも実行できますが、ここでは 「6.8.4. コンテナ起動設定ファイルを作成する」 で紹介するコンテナの自動起動の準備も重ねて `podman_start` を使います。イメージは Docker Hub [https://hub.docker.com] から自動的に取得されます。ここでは、簡単な例として "ls /" コマンドを実行するコンテナを作成します。

```
[armadillo ~]# vi /etc/atmark/containers/my_container.conf ❶
set_image docker.io/alpine
set_command ls /
[armadillo ~]# podman pull docker.io/alpine ❷
Trying to pull docker.io/library/alpine:latest...
Getting image source signatures
:（省略）
Writing manifest to image destination
Storing signatures
a6215f271958c760a2975a6765016044115dbae4b90f414eba3a448a6a26b4f6
[armadillo ~]# podman_start my_container ❸
Starting 'my_container'
b141e899b5ef7c9ec5434bda8f6a83d3e6bfc94f74bfb5dcef2a22041c71fdbf
[armadillo ~]# podman logs my_container ❹
bin
dev
:（省略）
usr
```

```
var
[armadillo ~]#
```

図 6.22 コンテナを作成する実行例

❶ コンテナのコンフィグを作成します。このファイルでは、コンテナのイメージやコマンド、デバイスへのアクセス権限を設定します。詳しい設定の説明には 「6.8.4. コンテナ起動設定ファイルを作成する」 を参照ください。

❷ コンテナのイメージを取得します。イメージが Armadillo に置いてない場合は「Error: docker.io/alpine: image not known」の様なエラーで失敗します。

❸ コンテナを起動します。これは Armadillo 起動時に自動的に起動されるコンテナと同じものになります。自動起動が不要な場合には `set_autostart no` で無効化できます。

❹ `podman logs` コマンドで出力を確認します。

"ls /" を実行するだけの "my_container" という名前のコンテナが作成されました。コンテナが作成されると同時に "ls /" が実行され、その結果がログに残ります。ここで表示されているのは、コンテナ内部の "/" ディレクトリのフォルダの一覧です。

コンフィグファイルの直接な変更と `podman pull` によるコンテナの取得はデフォルト状態ではメモリ上でしか保存されません。

ファイルは persist_file で必ず保存し、コンテナイメージは abos-ctrl podman-storage --disk で podman のストレージを eMMC に切り替えるか abos-ctrl podman-rw で一時的に eMMC に保存してください。

運用中の Armadillo には直接に変更をせず、 SWUpdate でアップデートしてください。

コンフィグファイルを保存して、 `set_autostart no` を設定しない場合は自動起動します。

`podman_start` でコンテナが正しく起動できない場合は `podman_start -v <my_container>` で `podman run` のコマンドを確認し、 `podman logs <my_container>` で出力を確認してください。

6.8.2.2. イメージ一覧を表示する

コンテナを作成するためのイメージは、イメージ一覧を表示する podman images コマンドで確認できます。

```
[armadillo ~]# podman images
REPOSITORY                TAG     IMAGE ID      CREATED      SIZE
docker.io/library/alpine  latest  9c74a18b2325  2 weeks ago  4.09 MB
```

図 6.23 イメージ一覧の表示実行例

podman images コマンドの詳細は --help オプションで確認できます。

```
[armadillo ~]# podman images --help
```

図 6.24 podman images --help の実行例

6.8.2.3. コンテナ一覧を表示する

作成済みコンテナ一覧を表示するためには podman ps コマンドを実行します。

```
[armadillo ~]# podman ps -a
CONTAINER ID  IMAGE                                COMMAND    CREATED         STATUS                     ⏎
PORTS    NAMES
d6de5881b5fb  docker.io/library/alpine:latest  ls /       12 minutes ago  Exited (0) 11 minutes      ⏎
ago          my_container
```

図 6.25 コンテナ一覧の表示実行例

一覧表示により、コンテナ名やコンテナ ID を確認することができます。-a オプションを付けない場合は、動作中のコンテナのみ表示されます。podman ps コマンドの詳細は --help オプションで確認できます。

```
[armadillo ~]# podman ps --help
```

図 6.26 podman ps --help の実行例

6.8.2.4. コンテナを起動する

作成済みのコンテナを起動するためには podman start コマンドを実行します。

```
[armadillo ~]# podman start my_container
podman start my_container
[ 3119.081068] IPv6: ADDRCONF(NETDEV_CHANGE): vethe172e161: link becomes ready
[ 3119.088214] IPv6: ADDRCONF(NETDEV_CHANGE): eth0: link becomes ready
[ 3119.094812] cni-podman0: port 1(vethe172e161) entered blocking state
[ 3119.101231] cni-podman0: port 1(vethe172e161) entered disabled state
[ 3119.107745] device vethe172e161 entered promiscuous mode
[ 3119.113185] cni-podman0: port 1(vethe172e161) entered blocking state
[ 3119.119546] cni-podman0: port 1(vethe172e161) entered forwarding state
my_container
[ 3119.620731] cni-podman0: port 1(vethe172e161) entered disabled state
[ 3119.627696] device vethe172e161 left promiscuous mode
[ 3119.632762] cni-podman0: port 1(vethe172e161) entered disabled state
```

図 6.27 コンテナを起動する実行例

-a オプションを与えると、コンテナ内で実行されたアプリケーションの出力を確認できます。

```
[armadillo ~]# podman start -a my_container
[ 3150.303962] IPv6: ADDRCONF(NETDEV_CHANGE): vetha9ef8f8e: link becomes ready
```

```
[ 3150.311106] IPv6: ADDRCONF(NETDEV_CHANGE): eth0: link becomes ready
[ 3150.317703] cni-podman0: port 1(vetha9ef8f8e) entered blocking state
[ 3150.324139] cni-podman0: port 1(vetha9ef8f8e) entered disabled state
[ 3150.330687] device vetha9ef8f8e entered promiscuous mode
[ 3150.336085] cni-podman0: port 1(vetha9ef8f8e) entered blocking state
[ 3150.342443] cni-podman0: port 1(vetha9ef8f8e) entered forwarding state
bin    etc    lib    mnt    proc   run    srv    tmp    var
dev    home   media  opt    root   sbin   sys    usr
[ 3150.804164] cni-podman0: port 1(vetha9ef8f8e) entered disabled state
[ 3150.811249] device vetha9ef8f8e left promiscuous mode
[ 3150.816349] cni-podman0: port 1(vetha9ef8f8e) entered disabled state
```

図 6.28 コンテナを起動する実行例(a オプション付与)

ここで起動している my_container は、起動時に "ls /" を実行するようになっているので、その結果が出力されます。podman start コマンドの詳細は --help オプションで確認できます。

```
[armadillo ~]# podman start --help
```

図 6.29 podman start --help 実行例

6.8.2.5. コンテナを停止する

動作中のコンテナを停止するためには podman stop コマンドを実行します。

```
[armadillo ~]# podman stop my_container
my_container
```

図 6.30 コンテナを停止する実行例

podman stop コマンドの詳細は --help オプションで確認できます。

```
[armadillo ~]# podman stop --help
```

図 6.31 podman stop --help 実行例

6.8.2.6. コンテナの変更を保存する

コンテナに対して変更が行われた状態で、そのままコンテナを停止してしまうと変更が失なわれてしまいます。

変更を保存するには二つの方法があります。

1. podman commit コマンドで保存する。

```
[armadillo ~]# podman commit my_container image_name:latest
Getting image source signatures
Copying blob f4ff586c6680 skipped: already exists
Copying blob 3ae0874b0177 skipped: already exists
Copying blob ea59ffe27343 done
```

```
Copying config 9ca3c55246 done
Writing manifest to image destination
Storing signatures
9ca3c55246eaac267a71731bad6bfe4b0124afcdd2b80c4f730c46aae17a88f3
```

図 6.32 my_container を保存する例

podman commit で保存する度に、変更が行なわれた差分が保存されます。繰り返し差分を保存すると、イメージサイズが大きくなってしまいます。ストレージ容量が不足する場合は、ベースとなる OS のイメージから作り直してください。

2. 「3.3.4.1. 電源を切っても保持されるディレクトリ(ユーザーデータディレクトリ)」を使用する。

   podman_start の add_volumes コマンドでコンテナに Armadillo Base OS のディレクトリをコンテナで使うことができます。

   保存するデータの性質によって、保存先を選択してください。

   1. /var/app/volumes/myvolume: アップデートした場合はコピーされません。ログやデータベースなど、アプリケーションが作成し続けるようなデータの保存に向いています。

   2. myvolume か /var/app/rollback/volumes/myvolume: アップデートの際にコピーしてアップデートを行うので、アップデート中でも安全に使いつづけます。アプリケーションと一緒にアップデートするようなデータの保存に向いています。

6.8.2.7. コンテナの自動作成やアップデート

podman run, podman commit でコンテナを作成できますが、定期的にアップデートをする際にはコンテナの作成やアップデートを自動化できると便利です。

これを実現するために、Dockerfile と podman build を使います。この手順は Armadillo で実行可能です。

1. イメージを docker.io のイメージから作りなおします

```
[armadillo ~/podman-build]# cat Dockerfile
FROM docker.io/arm64v8/alpine:latest

# update & install dependencies (example: usbutils)
RUN apk upgrade && apk add usbutils && rm -f /var/cache/apk/*

# copy our application and set it to run on start
COPY my_application /my_application
ENTRYPOINT /my_application

[armadillo ~/podman-build]# podman build -t my_image:1 -t my_image:latest .
STEP 1: FROM docker.io/arm64v8/alpine:latest
STEP 2: RUN apk upgrade && apk add usbutils && rm -f /var/cache/apk/*
--> 234bf79175e
STEP 3: COPY my_application /my_application
--> 05ab31bb278
STEP 4: ENTRYPOINT /my_application
STEP 5: COMMIT my_image:latest
--> 590e3ba6d55
Successfully tagged localhost/my_image:1
```

```
Successfully tagged localhost/my_image:latest
590e3ba6d55f3e29bdef158d7283e9c4f7515567b2d3f978cfab2510dc02376b

[armadillo ~/podman-build]# podman save my_image:latest -o my_image_1.tar
```

図 6.33 podman build の実行例

2. イメージを前のバージョンからアップデートします

```
[armadillo ~/podman-build-update]# cat Dockerfile
FROM localhost/my_image:latest

# update OS packages
RUN apk upgrade --no-cache

# update application
COPY my_application /my_application
[armadillo ~/podman-build-update]# podman build -t my_image:2 -t my_image:latest .
STEP 1: FROM localhost/my_image:latest
STEP 2: RUN apk upgrade --no-cache
--> cf1dc0d7296
STEP 3: COPY my_application /my_application
STEP 4: COMMIT my_image:latest
--> 9e9d9366072
Successfully tagged localhost/my_image:2
Successfully tagged localhost/my_image:latest
9e9d9366072751007b2e70544d76c46b95a7a5a02df658ef0fa3f7dcccf8850a

[armadillo ~/podman-build-update]# podman save -o my_image_2.tar my_image:2
```

図 6.34 podman build でのアップデートの実行例

この場合、 podman_partial_image コマンドを使って、差分だけをインストールすることもできます。

```
[armadillo ~/podman-build-update]# podman_partial_image -b my_image:1 ¥
        -o my_image_2_partial.tar my_image:2

[armadillo ~/podman-build-update]# ls -lh
-rw-r--r-- 1 root root   88 Dec 21 15:24 Dockerfile
-rw-r--r-- 1 root root 9.4M Dec 21 15:26 my_image_1.tar
-rw-r--r-- 1 root root 9.4M Dec 21 15:26 my_image_2.tar
-rw-r--r-- 1 root root  51K Dec 21 15:26 my_image_2_partial.tar
```

作成した .tar アーカイブは 「6.4. mkswu の .desc ファイルを編集する」 の swdesc_embed_container と swdesc_usb_container で使えます。

6.8.2.8. コンテナを削除する

作成済みコンテナを削除する場合は podman rm コマンドを実行します。

```
[armadillo ~]# podman rm my_container
d6de5881b5fb973227b84d1d74abf269ac3183aad7e18b7a9d85208632641d94
```

```
[armadillo ~]# podman ps -a
CONTAINER ID  IMAGE                            COMMAND     CREATED         STATUS
PORTS     NAMES
```

図 6.35 コンテナを削除する実行例

podman ps コマンドの出力結果より、コンテナが削除されていることが確認できます。podman rm コマンドの詳細は --help オプションで確認できます。

1. podman rm --help 実行例

```
[armadillo ~]# podman rm --help
```

6.8.2.9. イメージを削除する

podman のイメージを削除するには podman rmi コマンドを実行します。イメージを削除するためには、そのイメージから作成したコンテナを先に削除しておく必要があります。podman rmi コマンドにはイメージ ID を指定する必要があるため、podman images コマンドで確認します。

```
[armadillo ~]# podman rm my_container
[armadillo ~]# podman images
REPOSITORY                TAG         IMAGE ID      CREATED      SIZE
docker.io/library/alpine  latest      02480aeb44d7  2 weeks ago  5.62 MB
[armadillo ~]# podman rmi 02480aeb44d7
Untagged: docker.io/library/alpine:latest
Deleted: 02480aeb44d78f1a44b8791af7edf7d6e1b18707397a1dfb3ff4f21c5ce4a44f
[armadillo ~]# podman images
REPOSITORY                TAG         IMAGE ID      CREATED      SIZE
```

図 6.36 イメージを削除する実行例

podman images コマンドの出力結果より、コンテナが削除されていることが確認できます。podman rmi コマンドの詳細は --help オプションで確認できます。

```
[armadillo ~]# podman rmi --help
```

図 6.37 podman rmi --help 実行例

SWU で転送されたイメージは podman images で Read-Only として表示されますので、podman rmi を実行するとエラーとなります。その場合は abos-ctrl podman-rw rmi をご使用ください。 abos-ctrl podman-rw については 「6.8.2.16. イメージを eMMC に保存する」 を参照してください。

```
[armadillo ~]# podman images
REPOSITORY              TAG       IMAGE ID     CREATED     SIZE      R/O
docker.io/library/alpine  latest     02480aeb44d7  2 weeks ago  5.62
MB    true
[armadillo ~]# podman rmi docker.io/alpine
```

```
Error: cannot remove read-only image
”02480aeb44d78f1a44b8791af7edf7d6e1b18707397a1dfb3ff4f21c5ce4a44f”
[armadillo ~]# abos-ctrl podman-rw rmi docker.io/alpine
Untagged: docker.io/library/alpine:latest
Deleted:
02480aeb44d78f1a44b8791af7edf7d6e1b18707397a1dfb3ff4f21c5ce4a44f
[armadillo ~]# podman images
REPOSITORY                TAG         IMAGE ID      CREATED      SIZE
```

図 6.38 Read-Only のイメージを削除する実行例

6.8.2.10. 実行中のコンテナに接続する

実行中のコンテナに接続し、コンテナ内で指定したコマンドを実行するには podman exec コマンドを実行します。podman exec コマンドでコンテナ内部のシェルを起動すると、コンテナ内部を操作できるようになります。ここでは、sleep infinity コマンドを実行して待ち続けるだけのコンテナを作成し、そのコンテナに対して podman exec コマンドでシェルを起動する例を示します。

```
[armadillo ~]# vi /etc/atmark/containers/sleep_container.conf
set_image docker.io/alpine
set_command sleep infinity
[armadillo ~]# podman_start sleep_container
Starting 'test'
f62e7a666d7156d261905c8406c72fc271534fa29e69771c76f4f6660a2da41a
[armadillo ~]# podman exec -it sleep_container sh
[container ~]# ps
PID   USER     TIME  COMMAND
    1 root      0:00 /run/podman-init -- sleep infinity
    2 root      0:00 sleep infinity
    3 root      0:00 sh
    4 root      0:00 ps
```

図 6.39 コンテナ内部のシェルを起動する実行例

podman_start コマンドでコンテナを作成し、その後作成したコンテナ内で sh を実行しています。sh を実行すると、コンテナ内のプロンプトが表示されコンテナ内部を操作できるようになります。上記ではコンテナ内で、ps コマンドを実行しています。コンテナ作成時に実行した sleep と podman exec で実行した sh がプロセスとして存在していることが確認できます。

コンテナ内のシェルから抜ける時は exit コマンドを実行します。

```
[container ~]# exit
```

図 6.40 コンテナ内部のシェルから抜ける実行例

podman exec コマンドから抜けても、コンテナがまだ実行中です。コンテナを停止したい場合は podman stop sleep_container か podman kill sleep_container で停止して podman rm sleep_container でそのコンテナを削除してください。

podman exec コマンドの詳細は --help オプションで確認できます。

```
[armadillo ~]# podman exec --help
```

図 6.41 podman exec --help 実行例

6.8.2.11. コンテナ間で通信をする

複数のコンテナを実行している環境で、それらのコンテナ間で通信を行う方法を示します。これにより、例えば SQL サーバを実行しているコンテナに対し別のコンテナから接続するといった使い方ができます。

コンテナには作成した時点でローカル IP アドレスが割り当てられるので、コンテナの名前かその IP アドレスで通信を行うことができます。

準備として、2 つのコンテナを作成します。

```
[armadillo ~]# vi /etc/atmark/containers/my_container_1.conf
set_image docker.io/alpine
set_command sleep infinity
[armadillo ~]# vi /etc/atmark/containers/my_container_2.conf
set_image docker.io/alpine
set_command sleep infinity
[armadillo ~]# podman_start my_container_1 my_container_2
Starting 'my_container_1'
cbe0802f4e2d2fec88f4e300dabeba3b48865359dc02cbd99375b1b38c2c28eb
Starting 'my_container_2'
5e645f5e40fc096ad0bea323a00bebebbda4bd825a5e8d12103f752d8868692e
```

図 6.42 コンテナを作成する実行例

コンテナに割り当てられた IP アドレスを確認するには podman inspect コマンドを実行します。

```
[armadillo ~]# podman inspect --format='{{.NetworkSettings.IPAddress}}' my_container_1
10.88.0.108
[armadillo ~]# podman inspect --format='{{.NetworkSettings.IPAddress}}' my_container_2
10.88.0.109
```

図 6.43 コンテナの IP アドレスを確認する実行例

これらの IP アドレスを使って、一方のコンテナからもう一方のコンテナへ対し ping コマンドで疎通確認を行うことができます。

```
[armadillo ~]# podman exec -it my_container_1 sh
[container ~]# ping -c 2 my_container_2
PING my_container_2 (10.88.0.109): 56 data bytes
64 bytes from 10.88.0.109: seq=0 ttl=42 time=0.144 ms
64 bytes from 10.88.0.109: seq=1 ttl=42 time=0.210 ms

--- my_container_2 ping statistics ---
2 packets transmitted, 2 packets received, 0% packet loss
round-trip min/avg/max = 0.144/0.177/0.210 ms
[container ~]# ping -c 2 10.88.0.109
```

```
PING 10.88.0.109 (10.88.0.109): 56 data bytes
64 bytes from 10.88.0.109: seq=0 ttl=42 time=0.140 ms
64 bytes from 10.88.0.109: seq=1 ttl=42 time=0.138 ms

--- 10.88.0.109 ping statistics ---
2 packets transmitted, 2 packets received, 0% packet loss
round-trip min/avg/max = 0.138/0.139/0.140 ms
```

図 6.44 ping コマンドによるコンテナ間の疎通確認実行例

このように、my_container_1(10.88.0.108) から my_container_2(10.88.0.109) への通信が確認できます。

6.8.2.12. pod でコンテナのネットワークネームスペースを共有する

podman_start で pod 機能を使うことができます。

pod を使うことで、複数のコンテナが同じネットワークネームスペースを共有することができます。同じ pod の中のコンテナが IP の場合 localhost で、 unix socket の場合 abstract path で相互に接続することができます。

```
[armadillo ~]# cat /etc/atmark/containers/mypod.conf
set_type pod
add_ports 80:80

[armadillo ~]# cat /etc/atmark/containers/nginx.conf
set_image docker.io/library/nginx:alpine
set_readonly no
set_pod mypod

[armadillo ~]# podman ps
CONTAINER ID  IMAGE                            COMMAND               CREATED      STATUS                  ⏎
PORTS               NAMES
0cdb0597b610  localhost/podman-pause:4.3.1-1683096588              2 hours ago  Up 2 hours ago          ⏎
0.0.0.0:80->80/tcp  5ba7d996f673-infra
3292e5e714a2  docker.io/library/nginx:alpine  nginx -g daemon o...  2 hours ago  Up 2 hours ago          ⏎
0.0.0.0:80->80/tcp  nginx
```

図 6.45 pod を使うコンテナを自動起動するための設定例

コンテナと同じく、 /etc/atmark/containers/[NAME].conf ファイルを作って、 set_type pod を設定することで pod を作成します。

pod を使う時にコンテナの設定ファイルに set_pod [NAME] の設定を追加します。

ネットワークネームスペースは pod を作成するときに必要なため、 ports, network と ip の設定は pod のコンフィグファイルに入れなければなりません。

必要であれば、他の podman pod create のオプションを add_args で設定することができます。

.conf ファイルで使用できる各種パラメータについては、「6.8.4. コンテナ起動設定ファイルを作成する」を参照してください。

6.8.2.13. network の作成

podman_start で podman の network も作成できます。

デフォルトの 10.88.0.0/16 が使えない場合、あるいはコンテナ同士で接続できないようにしたい場合は使ってください。

```
[armadillo ~]# cat /etc/atmark/containers/mynetwork.conf
set_type network
set_subnet 192.168.100.0/24

[armadillo ~]# cat /etc/atmark/containers/nginx.conf
set_image docker.io/library/nginx:alpine
add_ports 80:80
set_ip 192.168.100.10
set_network mynetwork

[armadillo ~]# podman ps
CONTAINER ID  IMAGE                           COMMAND               CREATED      STATUS                  ⏎
PORTS               NAMES
3292e5e714a2  docker.io/library/nginx:alpine  nginx -g daemon o...  2 hours ago  Up 2 hours ago          ⏎
0.0.0.0:80->80/tcp  nginx
```

図 6.46 network を使うコンテナを自動起動するための設定例

コンテナと同じく、 /etc/atmark/containers/[NAME].conf ファイルを作って、 set_type network を設定することで network を作成します。

そのネットワークを使う時にコンテナの設定ファイルに set_network [NAME] の設定をいれます。

ネットワークのサブネットは set_subnet [SUBNET] で設定します。この設定は set_type network の後しか使えませんので、set_type はファイルの最初のところに使ってください

他の podman network create のオプションが必要であれば、 add_args で設定することができます。

.conf ファイルで使用できる各種パラメータについては、「6.8.4. コンテナ起動設定ファイルを作成する」を参照してください。

6.8.2.14. コンテナからのコンテナ管理

podman では REST API による管理アクセスも可能です。

自分のコンテナから他のコンテナの管理が必要な場合に、ホストの podman サービスを有効にして、コンテナに /run/podman をボリュームマウントすれば podman --remote で管理できます。

コンテナの設定によって podman の socket へのパスが自動設定されない場合もあります。podman --remote でエラーが発生した場合に CONTAINER_HOST=unix:/path/to/podman.sock で socket へのパスを設定してください。

Armadillo のホスト側の udev rules からコンテナを起動する場合は podman_start 等を直接実行すると udev の子プロセス管理によってコンテナが停止されますので、その場合はサービスを有効にし、

podman_start --create <container> コマンドまたは set_autostart create の設定でコンテナを生成した上 podman --remote start <container> で起動してください。

6.8.2.15. リモートリポジトリにコンテナを送信する

1. イメージをリモートリポジトリに送信する：

```
[armadillo ~]$ podman image push <localimage> docker://<registry>/<remoteimage>:<tag>
```

2. set_pull always を設定しないかぎり、SWUpdate でダウンロードの命令を送らないとアップデートを行いません。

   (mkswu については「5.4. Armadillo のソフトウェアをアップデートする」を参考にしてください)

```
[ATDE ~/mkswu]$ cp /usr/share/mkswu/examples/pull_container_nginx.desc .
[ATDE ~/mkswu]$ cp -r /usr/share/mkswu/examples/nginx_start .
[ATDE ~/mkswu]$ cat pull_container_nginx.desc
swdesc_option version=1

swdesc_pull_container "docker.io/nginx:alpine"
swdesc_files --extra-os nginx_start
[ATDE ~/mkswu]$ mkswu pull_container_nginx.desc
Enter pass phrase for /home/atmark/mkswu/swupdate.key:
pull_container_nginx.swu を作成しました。
```

6.8.2.16. イメージを eMMC に保存する

Armadillo Base OS のデフォルトでは、Podman のデータは tmpfs に保存されます。

起動時にコンテナを起動するにはイメージを eMMC に書き込む必要があります。開発が終わって運用の場合は 「6.8.2.17. イメージを SWUpdate で転送する」 でコンテナのイメージを転送します。この場合は読み取り専用の app パーティションのサブボリュームに展開します。

開発の時に以下の abos-ctrl podman-rw か abos-ctrl podman-storage --disk のコマンドを使って直接にイメージを編集することができます。

ここで紹介する内容はコンテナのイメージの管理の説明です。データベース等のコンテナから書き込みが必要な場合には 「6.8.2.6. コンテナの変更を保存する」 にあるボリュームの説明を参照してください。

- abos-ctrl podman-rw

abos-ctrl podman-rw を使えば、read-only になっているイメージを扱う事ができます。

```
[armadillo ~]# podman images
REPOSITORY                TAG         IMAGE ID      CREATED           SIZE        R/O
[armadillo ~]# mount /dev/sda1 /mnt
```

```
[armadillo ~]# abos-ctrl podman-rw load -i /mnt/at-debian-image.tar
Getting image source signatures
Copying blob 63c098a71e7b done
Copying blob 837e73dd4d20 done
Copying blob a25086e65f63 done
Copying config b5a30f8581 done
Writing manifest to image destination
Storing signatures
Loaded image(s): localhost/at-debian-image:latest
[armadillo ~]# podman image list
REPOSITORY                 TAG         IMAGE ID      CREATED      SIZE        R/O
localhost/at-debian-image  latest      b5a30f8581cc  2 hours ago  233 MB      true
```

図 6.47 abos-ctrl podman-rw の実行例

・ abos-ctrl podman-storage

abos-ctrl podman-storage はメモリとディスクの切り替えの他に、読み書きストレージから読み取り専用ストレージへのコピーもできます。

```
[armadillo ~]# podman pull docker.io/alpine ❶
Trying to pull docker.io/library/alpine:latest...
Getting image source signatures
Copying blob f97344484467 done
Copying config 3d81c46cd8 done
Writing manifest to image destination
Storing signatures
3d81c46cd8756ddb6db9ec36fa06a6fb71c287fb265232ba516739dc67a5f07d
[armadillo ~]# abos-ctrl podman-storage ❷
List of images configured on development storage:
REPOSITORY                 TAG         IMAGE ID      CREATED     SIZE
docker.io/library/alpine   latest      3d81c46cd875  3 days ago  5.56 MB

What should we do? ([C]opy (default), [N]othing, [D]elete)
copy ❸
Create a snapshot of '/mnt/boot_1/containers_storage' in '/mnt/new_storage'
Getting image source signatures
Copying blob 8ec3165d6e61 done
Copying config 4a49b68e7c done
Writing manifest to image destination
Storing signatures
Delete subvolume (no-commit): '/mnt/new_storage'
Merging development images to readonly storage succeeded
Feel free to adjust the result with abos-ctrl podman-rw commands

Now freeing up original data...
Podman is in tmpfs mode ❹
[armadillo ~]# podman image list ❺
REPOSITORY                 TAG         IMAGE ID      CREATED     SIZE        R/O
docker.io/library/alpine   latest      3d81c46cd875  3 days ago  5.56 MB     true
```

図 6.48 abos-ctrl podman-storage のイメージコピー例

❶ イメージを書き込み可能ストレージに取得します。

❷ abos-ctrl podman-storage をオプション無しで実行します。

❸ 書き込み可能ストレージにイメージがある場合に対応を聞かれます。今回はコピー（copy）します。

❹ abos-ctrl podman-storage にオプションを指定しなかったので、ストレージが tmpfs のままになります。すでに --disk で切り替えた場合にディスクのままでも可能です。

❺ コピーされたイメージを確認します。イメージが読み取り専用（R/O, Read only）になりました。

podman が壊れやすいので、デフォルトの「abos-ctrl podman-storage --tmpfs」で運用することを推奨しますが、tmpfs の容量が小さくてイメージの操作には向いてません。

開発時には「abos-ctrl podman-storage --disk」の状態で作業を行い、運用時には「abos-ctrl podman-storage --tmpfs」に戻してください。戻る際に「copy」を選択する場合は一時的なストレージをそのまま使いつづけますので、すべての変更が残ります。

SWUpdate でアップデートをインストールする際には、/var/lib/containers/storage_readonly ディレクトリの不要になったイメージを自動的に削除します。

自動起動させる予定がなくても、「6.8.4. コンテナ起動設定ファイルを作成する」 を参考にして、 /etc/atmark/containers/*.conf を使ってください。 set_autostart no を設定することで自動実行されません。

6.8.2.17. イメージを SWUpdate で転送する

1. イメージをファイルに保存する：

```
[armadillo ~]$ podman image save -o <myimage>.tar <localimage>
```

2. ファイルを SWUpdate のイメージに入れる。

   二つのやり方があります：

   a. swu イメージ内に組み込む

```
[ATDE ~/mkswu]$ cp /usr/share/mkswu/examples/embed_container_nginx.desc .
[ATDE ~/mkswu]$ cp -r /usr/share/mkswu/examples/nginx_start .
[ATDE ~/mkswu]$ cat embed_container_nginx.desc
swdesc_option version=1

swdesc_embed_container "nginx_alpine.tar"
swdesc_files --extra-os nginx_start
[ATDE ~/mkswu]$ podman pull --arch arm64 docker.io/nginx:alpine
[ATDE ~/mkswu]$ podman run --rm docker.io/nginx:alpine uname -m
aarch64
```

```
[ATDE ~/mkswu]$ podman save docker.io/nginx:alpine > nginx_alpine.tar
[ATDE ~/mkswu]$ mkswu embed_container_nginx.desc
Enter pass phrase for /home/atmark/mkswu/swupdate.key:
embed_container_nginx.swu を作成しました
```

b. USB ドライブに保存する

```
[ATDE ~/mkswu]$ cp /usr/share/mkswu/examples/usb_container_nginx.desc .
[ATDE ~/mkswu]$ cp -r /usr/share/mkswu/examples/nginx_start .
[ATDE ~/mkswu]$ cat usb_container_nginx.desc
swdesc_option version=1

swdesc_usb_container "nginx_alpine.tar"
swdesc_files --extra-os nginx_start
[ATDE ~/mkswu]$ podman pull --arch arm64 docker.io/nginx:alpine
[ATDE ~/mkswu]$ podman run --rm docker.io/nginx:alpine uname -m
aarch64
[ATDE ~/mkswu]$ podman save docker.io/nginx:alpine > nginx_alpine.tar
[ATDE ~/mkswu]$ mkswu -o usb_container_nginx.swu usb_container_nginx.desc
Enter pass phrase for /home/atmark/mkswu/swupdate.key:
以下のファイルを USB メモリにコピーしてください：
'/home/atmark/mkswu/usb_container_nginx.swu'
'/home/atmark/mkswu/nginx_alpine.tar'
'/home/atmark/mkswu/.usb_container_nginx/nginx_alpine.tar.sig'

usb_container_nginx.swu を作成しました。
```

6.8.2.18. 開発時に有用な—privileged オプション

コンテナに、全権限と全てのデバイスへのアクセスを許可するオプション --privileged があります。このオプションを利用すると、コンテナに与えるべき最小の権限を洗い出す必要が無いため、開発時に有用です。

実運用の際、このオプションを利用することはセキュリティー上問題がある為、開発時にのみご利用ください。コンテナに必要な最低限の権限を与えることをおすすめします。

6.8.3. コンテナとコンテナに関連するデータを削除する

全てのコンテナとコンテナイメージ、コンテナに関するデータが削除されるため、充分に注意して使用してください。

6.8.3.1. VSCode から実行する

VSCode 上で ABOSDE(Armadillo Base OS Development Environment) から、Armadillo のコンテナイメージを全て削除する SWU イメージを作成することができます。

VSCode の左ペインの [COMMON PROJECT COMMAND] から [Generate Container Clear Swu] を実行すると、SWU イメージが作成されます。SWU イメージは ~/mkswu/container_clear.swu に保存されます。

この SWU イメージを 「3.3.3.5. SWU イメージのインストール」 を参照して Armadillo へインストールしてください。

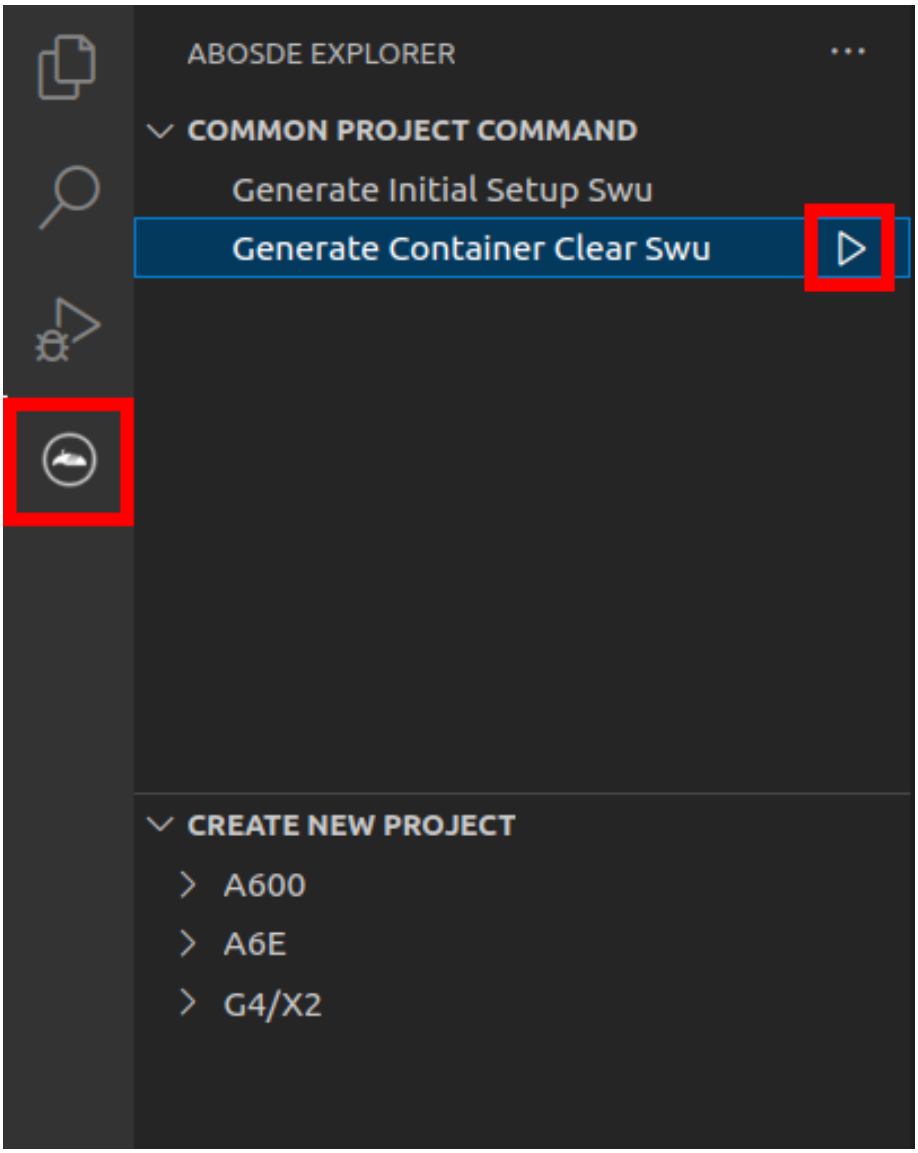


図 6.49 Armadillo 上のコンテナイメージを削除する

6.8.3.2. コマンドラインから実行する

`abos-ctrl container-clear` を使用すると、コンテナ、コンテナイメージ、コンテナに関するデータを削除することができます。

`abos-ctrl container-clear` は以下の通り動作します。

- 以下のファイル、ディレクトリ配下のファイルを削除
  - /var/app/rollback/volumes/
  - /var/app/volumes/
  - /etc/atmark/containers/*.conf

・以下のファイルで container を含む行を削除

  ・/etc/sw-versions

  ・/etc/swupdate.watch

```
[armadillo ~]# abos-ctrl container-clear
This command will remove all containers and related data.
 - The following file and directories will be removed:
   - /var/app/rollback/volumes/
   - /var/app/volumes/
   - /etc/atmark/containers/*.conf
 - Lines containing the word "container" will be deleted from the following files:
   - /etc/sw-versions
   - /etc/swupdate.watch
Continue? [y/N]
y
Remove all container data succeeded
```

図 6.50 abos-ctrl container-clear 実行例

6.8.4. コンテナ起動設定ファイルを作成する

Armadillo Base OS では、/etc/atmark/containers/*.conf ファイルに指定されているコンテナがブート時に自動的に起動します。nginx.conf の記載例を以下に示します。

```
[armadillo ~]# cat /etc/atmark/containers/nginx.conf
set_image docker.io/library/nginx:alpine
set_readonly no
add_ports 80:80
```

図 6.51 コンテナを自動起動するための設定例

.conf ファイルに設定可能なパラメーターの説明を以下に記載します。podman_start --long-help コマンドでも詳細を確認できます。

6.8.4.1. コンテナイメージの選択

set_image [イメージ名]

イメージの名前を設定できます。

例: set_image docker.io/debian:latest, set_image localhost/myimage

イメージを rootfs として扱う場合に --rootfs オプションで指定できます。

例: set_image --rootfs /var/app/volumes/debian

6.8.4.2. ポート転送

add_ports [ホストポート]:[コンテナポート]

設定したポートで外部からコンテナへのアクセスが可能となります。

デフォルトは TCP で、UDP も /udp を付けて使えます。スペースで分けて複数のポートを設定することができます。

以下の例では、ポート 80、443(web)、UDP の 69(tftp)にアクセスすることができ、コンテナのポート 22(ssh)にはポート 2222 からアクセスすることができます。

例: add_ports 80:80 443:443 2222:22 69:69/udp

pod を使う場合、このオプションは pod の設定にしないと有効になりませんのでご注意ください。

6.8.4.3. デバイスファイル作成

add_devices [ホストパス]:[コンテナパス]

コンテナでデバイスを作成して、使用可能となります。

コンテナパスを設定しない場合はホストと同じパスを使います。

複数のデバイスを作成したい場合はスペースで分けて設定してください。

例: add_devices /dev/galcore /dev/v4l/by-id/usb-046d_HD_Pro_Webcam_C920_78DA8CAF-video-index0:/dev/video3

ホストパスに「:」を含む場合は add_device "[ホストパス]" "[コンテナパス]" で追加できます。

例: add_device "/dev/v4l/by-path/platform-xhci-hcd.1.auto-usb-0:1.1:1.0-video-index1" "/dev/video3"

コンテナパスに「:」を含むようなパスは設定できません。

6.8.4.4. ボリュームマウント

add_volumes [ホストパス]:[コンテナパス]:[オプション]

指定するパスをコンテナ内でマウントして、データの保存や共有ができます。

ホストパスは以下のどれかを指定してください。

- /var/app/rollback/volumes/<folder> か <folder>:

  アップデートの際に新しくコピー（snapshot）した場合、コピー先のみ変更しますので、アップデート中でもこのデータを使うことができます。途中で電源が落ちた場合でも、このデータに影響はありません。

  SWUpdate でアップデートするデータに向いています。

- /var/app/volumes/<folder>: app パーティションに書きます。

  アップデートの際にコピーされませんので、アップデート中の新たな変更は更新されたコンテナ内のアプリケーションで見れます。

  ログやデータベースに向いています。

・ /tmp/<folder>: 複数のコンテナでメモリファイルシステムを共有したい場合に使ってください。

・ /opt/firmware: 学習能力に必要なファムウェアライブラリーのパス。

コンテナパスを設定しない場合はホストパスと同じパスを使います。

オプションは podman run の --volume のオプションになりますので、 ro (read-only), nodev, nosuid, noexec, shared, slave 等を設定できます。

例：add_volumes /var/app/volumes/database:/database: ロールバックされないデータを/database で保存します。

例: add_volumes assets:/assets:ro,nodev,nosuid /opt/firmware: アプリケーションのデータを/assets で読み取り、/opt/firmware のファームウェアを使えます。

「:」はホスト側のパスとコンテナの側のパスを分割する意味があるため、ファイル名に「:」を使用することはできません。ホスト側のパスにのみ「:」が含まれてる場合は「 add_volumes "[ホストパス]" "[コンテナパス]" "[オプション]" 」と指定することで設定できます。

複数のコンテナでマウントコマンドを実行することがあれば、shared のフラグで起動後のマウントを共有することができます。

```
[armadillo ~]# cat /etc/atmark/containers/mounter.conf
set_image docker.io/alpine
add_args -ti
add_volumes /tmp/mnt:/mnt:shared ❶
add_args --cap-add SYS_ADMIN
add_devices /dev/sda1
[armadillo ~]# cat /etc/atmark/containers/client.conf
set_image docker.io/alpine
add_volumes /tmp/mnt:/mnt:slave ❷
add_args -ti
[armadillo ~]# podman exec mounter mount /dev/sda1 /mnt ❸
[armadillo ~]# podman exec client ls /mnt ❹
file_on_usb
```

図 6.52 ボリュームを shared でサブマウントを共有する例

❶ マウントを行うコンテナに shared の設定とマウント権限 (SYS_ADMIN) を与えます。

❷ マウントを使うコンテナに slave だけを設定すれば一方にしか共有されません。

❸ USB デバイスをマウントします。

❹ マウントされたことを確認します。

6.8.4.5. ホットプラグデバイスの追加

add_hotplugs [デバイスタイプ]

コンテナ起動後に挿抜を行なっても認識される(ホットプラグ)デバイスを設定できます。

通常、コンテナ内からデバイスを扱うためには、あらかじめ Armadillo 本体に当該のデバイスを接続した状態で、コンテナを起動する必要がありますが、 add_hotplugs を使用することでホットプラグに対応できます。

例: add_hotplugs input

add_hotplugs に指定できる主要な文字列とデバイスファイルの対応について、「表 6.9. add_hotplugs オプションに指定できる主要な文字列」に示します。

表 6.9 add_hotplugs オプションに指定できる主要な文字列

文字列	引数の説明	対象のデバイスファイル
input	マウスやキーボードなどの入力デバイス	/dev/input/mouse0, /dev/input/event0 など
video4linux	USB カメラなどの video4linux デバイスファイル	/dev/video0 など
sd	USB メモリなどの SCSI ディスクデバイスファイル	/dev/sda1 など

「表 6.9. add_hotplugs オプションに指定できる主要な文字列」に示した文字列の他にも、/proc/devices の数字から始まる行に記載されている文字列を指定することができます。「図 6.53. /proc/devices の内容例」に示す状態の場合、デバイスタイプを示す文字列としては、各行の先頭の数字を除いた mem や pty などを指定できることがわかります。

```
[armadillo ~]# cat /proc/devices
Character devices:
  1 mem
  2 pty
  3 ttyp
  4 /dev/vc/0
  4 tty
  4 ttyS
  5 /dev/tty
  5 /dev/console
  5 /dev/ptmx
  7 vcs
 10 misc
 13 input
 29 fb
 81 video4linux
: (省略)
```

図 6.53 /proc/devices の内容例

デバイスタイプと実際のデバイスファイルの対応については、 カーネルドキュメント: devices.txt(Github) [https://github.com/torvalds/linux/blob/master/Documentation/admin-guide/devices.txt] を参照してください。

複数のデバイスタイプを指定したい場合はスペースで分けて設定してください。

例: add_hotplugs input video4linux sd

6.8.4.6. 個体識別情報の環境変数の追加

add_armadillo_env

アットマークテクノが設定した個体識別情報をコンテナの環境変数として追加することができます。

例: add_armadillo_env

add_armadillo_env を設定することで追加されるコンテナの環境変数について、「表 6.10. add_armadillo_env で追加される環境変数」に示します。

表 6.10 add_armadillo_env で追加される環境変数

環境変数	環境変数の説明	表示例
AT_ABOS_VERSION	ABOS のバージョン	3.18.4-at.5
AT_LAN_MAC1	アットマークテクノが設定した LAN1（eth0）の MAC アドレス	00:11:0C:12:34:56
AT_PRODUCT_NAME	製品名	Armadillo-IoT A6E
AT_SERIAL_NUMBER	個体番号	00C900010001
AT_ADD_BOARD_NAME_1	拡張基板の製品名(1 台目)	Armadillo-IoT A6E +Di8+Ai4 Additional Board
AT_ADD_BOARD_NAME_2	拡張基板の製品名(2 台目)	Armadillo-IoT A6E +Di8+Ai4 Additional Board
AT_ADD_BOARD_NAME_3	拡張基板の製品名(3 台目)	Armadillo-IoT A6E +Di8+Ai4 Additional Board
AT_ADD_BOARD_NAME_4	拡張基板の製品名(4 台目)	Armadillo-IoT A6E +Di8+Ai4 Additional Board
AT_ADD_BOARD_COUNT	拡張基板の接続数	4

「表 6.10. add_armadillo_env で追加される環境変数」に示した環境変数をコンテナ上で確認する場合、「図 6.54. add_armadillo_env で設定した環境変数の確認方法」に示すコマンドを実行してください。ここでは、個体番号の環境変数を例に示します。

```
[container ~]# echo $AT_SERIAL_NUMBER
00C900010001
```

図 6.54 add_armadillo_env で設定した環境変数の確認方法

お客様が独自の環境変数をコンテナに追加する場合は「図 5.6. 個体番号の環境変数を conf ファイルに追記」を参考に conf ファイルを編集してください。

6.8.4.7. pod の選択

set_pod［ポッド名］

「6.8.2.12. pod でコンテナのネットワークネームスペースを共有する」で作成した pod の名前を入れてコンテナを pod 内で起動します。

例: set_pod mypod

6.8.4.8. ネットワークの選択

set_network［ネットワーク名］

この設定に「6.8.2.13. network の作成」で作成したネットワーク以外に none と host の特殊な設定も選べます。

none の場合、コンテナに localhost しかないネームスペースに入ります。

host の場合は OS のネームスペースをそのまま使います。

例: set_network mynetwork

6.8.4.9. IP アドレスの設定

set_ip［アドレス］

コンテナの IP アドレスを設定することができます。

例: set_ip 10.88.0.100

コンテナ間の接続が目的であれば、pod を使って localhost か pod の名前でアクセスすることができます。

6.8.4.10. 読み取り専用設定

set_readonly yes

コンテナ内からのファイルシステムへの書き込み許可を設定します。

デフォルトで書き込み可能となっています。

コンテナ内からのファイルシステムへの書き込みを禁止することで、tmpfs として使うメモリの消費を明示的に抑えることができますが、アプリケーションによっては読み込み専用のファイルシステムでは動作しない可能性もあります。

6.8.4.11. イメージの自動ダウンロード設定

set_pull［設定］

この設定を missing にすると、イメージが見つからない場合にイメージを自動的にダウンロードします。

always にすると、イメージがすでにダウンロード済みでも起動前に必ず更新の確認を取ります。

デフォルトでは never で、イメージが見つからない場合にエラーを表示します。

例：set_pull missing か set_pull always

6.8.4.12. コンテナのリスタート設定

set_restart［設定］

コンテナが停止した時にリスタートさせます。

podman kill か podman stop で停止する場合、この設定と関係なくリスタートしません。

デフォルトで on-failure になっています。

例: set_restart always か set_restart no

6.8.4.13. 信号を受信するサービスの無効化

set_init no

コンテナのメインプロセスが PID 1 で起動していますが、その場合のデフォルトの信号の扱いが変わります: SIGTERM などのデフォルトハンドラが無効です。

そのため、init 以外のコマンドを set_command で設定する場合は podman-init のプロセスを PID 1 として立ち上げて、設定したコマンドをその子プロセスとして起動します。

例: `set_init no`

6.8.4.14. podman logs 用のログサイズ設定

`set_log_max_size <サイズ>`

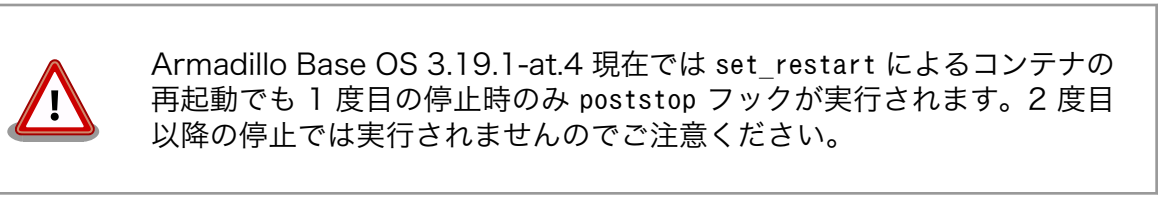
podman logs でログを表示するために /run にログファイルを保存しています。そのログのサイズが設定したサイズを越えるとクリアされます。デフォルトは「1MB」です。

6.8.4.15. podman のフックの仕組み

`add_hook --stage <ステージ> [--] コマンド [コマンド引数]`

コンテナが起動されるなど、動作ステージの変化をフックとしてコマンドを実行します。複数のステージで実行したい場合は `--stage` オプションを複数設定してください。

指定可能なステージは `precreate`, `prestart`, `createRuntime`, `createContainer`, `startContainer`, `poststart`, と `poststop` です。ステージの意味や使用方法の詳細は podman のドキュメンテーションを参照してください。



6.8.4.16. ヘルスチェック機能の設定

`set_healthcheck [引数] [--] コマンド [コマンド引数]`

定期的にコマンドを実行して、コンテナの正常性を確認します。指定可能な引数は以下のとおりです：

- **`--retries <リトライ数>`**: エラーを検知するまでのリトライ回数。(デフォルト: 3)
- **`--action <none|restart|kill|stop|reboot|rollback>`**: 指定したリトライ回数分連続でチェックが失敗したときのアクション (デフォルト: `restart`)：
  - none: `set_healthcheck_fail_command` に指定した処理を実行する以外何もしません。
  - restart: コンテナを再起動します。 `set_restart` オプションと異なり、コンテナを起動しなおし初期状態で再起動します。
  - kill/stop: コンテナを停止します。
  - reboot: Armadillo を再起動します。
  - rollback: ロールバック可能の場合はロールバックして Armadillo を再起動します。ロールバック不可能な場合はそのまま Armadillo を再起動します。
- **`--interval <時間>`**: チェックする時間間隔です。(デフォルト: `1 min`)

- **--start-period 〈時間〉**: 最初のチェックを実行する前の待ち時間です。(デフォルト: interval 設定の値)

- **--timeout 〈秒数〉**: 設定された時間以内にヘルスチェックが終了しなかった場合は失敗となります。(デフォルト: 無し)

また、いくつかのタイミングでコマンドを実行させることができます：

- **set_healthcheck_start_command コマンド [コマンド引数]**: コンテナ起動後にヘルスチェックが初めて成功した際に実行されるコマンドです。

- **set_healthcheck_fail_command コマンド [コマンド引数]**: ヘルスチェックが retries 回失敗した後に実行されるコマンドです。このコマンドは set_healthcheck の --action 設定の前に実行されますので、コマンドだけを実行したい場合は --action none で無効化してください。

- **set_healthcheck_recovery_command コマンド [コマンド引数]**: ヘルスチェックが retries 回失敗した後に再び成功した際に実行されるコマンドです。コンテナを起動する際に成功せずに失敗した場合は、その 1 回目の成功の際に set_healthcheck_start_command で設定されたコマンドのみが実行されます。

例: set_healtcheck -- curl -s --fail http://localhost:8080/status
例: set_healthcheck_start_command abos-ctrl rollback-clone

```
armadillo:~# grep podman_atmark /var/log/messages
Jun 20 11:33:21 armadillo user.notice podman_atmark: my_container healthcheck is now healthy (was starting)
Jun 20 11:33:21 armadillo user.notice podman_atmark: my_container first healthy check: running abos-ctrl rollback-clone
Jun 20 11:40:21 armadillo user.notice podman_atmark: my_container healthcheck failed (from healthy, 1 / 3)
Jun 20 11:41:21 armadillo user.notice podman_atmark: my_container healthcheck failed (from healthy, 2 / 3)
Jun 20 11:42:21 armadillo user.notice podman_atmark: my_container healthcheck failed (from healthy, 3 / 3)
Jun 20 11:42:21 armadillo user.notice podman_atmark: my_container is unhealthy, restarting container
Jun 20 11:43:21 armadillo user.notice podman_atmark: my_container healthcheck is now healthy (was failed)
```

図 6.55 上記の例でエラーを発生させた際の起動ログ

6.8.4.17. 自動起動の無効化

set_autostart no または **set_autostart create**

Armadillo の起動時にコンテナを自動起動しないように設定できます。

create を指定した場合はコンテナは生成されており、podman start 〈name〉 で起動させることができます。

no を指定した場合は podman_start 〈name〉 で起動させることができます。

コンフィグに記載していないイメージはアップデートの際に削除されますので、そういったイメージに対して設定してください。

6.8.4.18. 実行コマンドの設定

set_command [コマンド]

コンテナを起動するときのコマンド。設定されなかった場合、コンテナイメージのデフォルトを使います。

例: set_command /bin/sh -c "echo bad example"

6.8.4.19. podman run に引数を渡す設定

add_args [引数]

ここまでで説明した設定項目以外の設定を行いたい場合は、この設定で podman run に直接引数を渡すことができます。

例：add_args --cap-add=SYS_TTY_CONFIG --env=XDG_RUNTIME_DIR=/run/xdg_home

6.8.5. アットマークテクノが提供するイメージを使う

アットマークテクノは、動作確認環境として使用できる Debian ベースのイメージを提供しています。ここでは以下の 3 つの手順について説明します。

- ABOSDE からインストールする方法
- Docker ファイルからイメージをビルドする方法
- すでにビルド済みのイメージを使う方法

6.8.5.1. ABOSDE からインストールする

1. インストール用のプロジェクトを作成する

   VSCode の左ペインの [A6E] から [Atmark Container New Project] を実行し、表示されるディレクトリ選択画面からプロジェクトを保存するディレクトリを選択してください。保存先を選択すると、プロジェクト名を入力するダイアログが表示されるので、任意のプロジェクト名を入力してエンターキーを押してください。この操作により、選択した保存先に、入力したプロジェクト名と同名のディレクトリが作成されます。

   また、ここでは次のように設定しています。

   - **保存先**：ホームディレクトリ
   - **プロジェクト名**：my_project

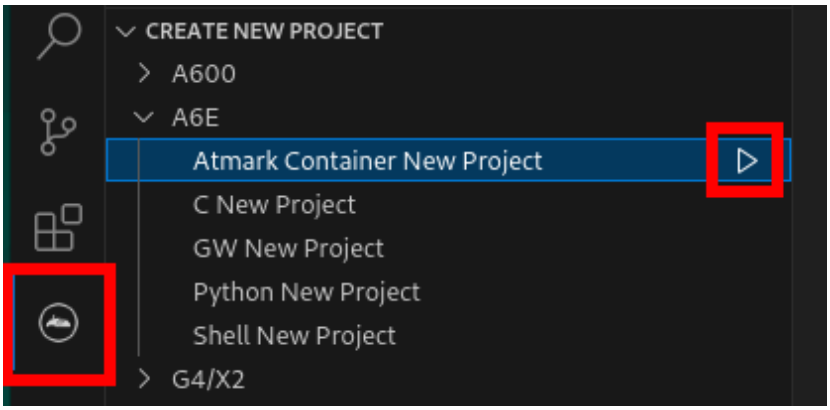


図 6.56 インストール用のプロジェクトを作成する

2. SWU イメージを作成する

   VSCode の左ペインの [my_project] から [Generate at-debian-image container setup swu] を実行してください。

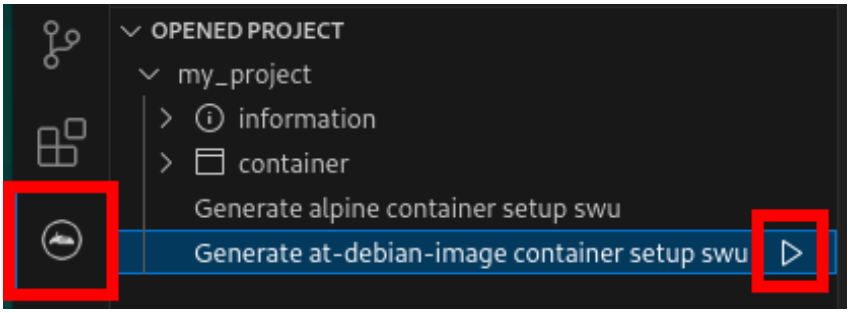


図 6.57 at-debian-image のコンテナイメージをインストールする SWU ファイルを作成する

作成した SWU ファイルは container_setup/at-debian-image/at-debian-image-armv7.swu に保存されています。この SWU イメージを 「3.3.3.5. SWU イメージのインストール」 を参照して Armadillo へインストールしてください。

6.8.5.2. Docker ファイルからイメージをビルドする

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 コンテナ [https://armadillo.atmark-techno.com/resources/software/armadillo-iot-a6e/container] から「Debian [VERSION] サンプル Dockerfile」ファイル (at-debian-image-dockerfile-[VERSION].tar.gz) をダウンロードします。その後 podman build コマンドを実行します。

```
[armadillo ~]# tar xzf at-debian-image-dockerfile-[VERSION].tar.gz
[armadillo ~]# cd at-debian-image-dockerfile-[VERSION]
[armadillo ~]# abos-ctrl podman-storage --disk
[armadillo ~]# podman build -t at-debian-image:latest .
:
: (省略)
:
[armadillo ~]# podman images
REPOSITORY                TAG         IMAGE ID      CREATED             SIZE
```

```
localhost/at-debian-image  latest      c8e8d2d55456  About a minute ago  233 MB
docker.io/library/debian   bullseye    723b4a01cd2a  18 hours ago        123 MB
```

図 6.58 Docker ファイルによるイメージのビルドの実行例

podman images コマンドにより at-debian-image がビルドされたことが確認できます。library/debian イメージはベースとなっている Debian イメージです。

6.8.5.3. ビルド済みのイメージを使用する

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 コンテナ [https://armadillo.atmark-techno.com/resources/software/armadillo-iot-a6e/container] から「Debian [VERSION] サンプルコンテナイメージ」 ファイル (at-debian-image-[VERSION].tar) をダウンロードします。その後 podman load コマンドを実行します。

```
[armadillo ~]# podman load -i at-debian-image-[VERSION].tar
:
:（省略）
:
[armadillo ~]# podman images
REPOSITORY                 TAG         IMAGE ID      CREATED       SIZE
localhost/at-debian-image  [VERSION]   93a4ec873ac5  17 hours ago  233 MB
localhost/at-debian-image  latest      93a4ec873ac5  17 hours ago  233 MB
```

図 6.59 ビルド済みイメージを load する実行例

podman images コマンドにより at-debian-image がビルドされたことが確認できます。

6.8.6. alpine のコンテナイメージをインストールする

alpine のコンテナイメージは、 ABOSDE を用いてインストールすることが可能です。「6.8.5.1. ABOSDE からインストールする」 を参照して、 インストール用のプロジェクトを作成しておいてください。

VSCode の左ペインの [my_project] から [Generate alpine container setup swu] を実行してください。

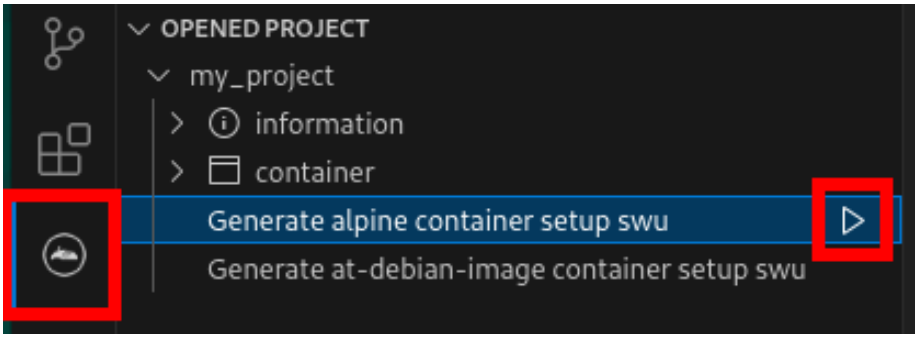


図 6.60 alpine のコンテナイメージをインストールする SWU ファイルを作成する

作成した SWU ファイルは container_setup/alpine/alpine.swu に保存されています。この SWU イメージを 「3.3.3.5. SWU イメージのインストール」 を参照して Armadillo へインストールしてください。

6.8.7. コンテナのネットワークを扱う

この章では、コンテナ内のネットワークを扱う方法について示します。

6.8.7.1. コンテナの IP アドレスを確認する

基本的にコンテナの IP アドレスは Podman イメージからコンテナを作成したときに自動的に割り振られます。コンテナに割り振られている IP アドレスはホスト OS 側からは podman inspect コマンドを用いて、以下のように確認することができます。

```
[armadillo ~]# vi /etc/atmark/containers/net_example.conf
set_image docker.io/alpine
set_command sleep infinity
[armadillo ~]# podman_start net_example
Starting 'net_example'
48ae479af65445674323567c17c5418dd4624292351e061bd2bd8a0add4cf150
[armadillo ~]# podman inspect --format '{{ .NetworkSettings.IPAddress }}' net_example
10.88.0.17
```

図 6.61 コンテナの IP アドレス確認例

コンテナ内の ip コマンドを用いて確認することもできます。

```
[armadillo ~]# podman exec net_example ip addr show eth0
3: eth0@if8: <BROADCAST,MULTICAST,UP,LOWER_UP,M-DOWN> mtu 1500 qdisc noqueue state UP
    link/ether xx:xx:xx:xx:xx:xx brd ff:ff:ff:ff:ff:ff
    inet 10.88.0.17/16 brd 10.88.255.255 scope global eth0
       valid_lft forever preferred_lft forever
    inet6 fe80::40e5:98ff:feec:4b17/64 scope link
       valid_lft forever preferred_lft forever
```

図 6.62 ip コマンドを用いたコンテナの IP アドレス確認例

6.8.7.2. コンテナに固定 IP アドレスを設定する

podman はデフォルトで 10.88.0.0/16 を使います。

他に使用している IP アドレスと被った場合等はコンテナに別の IP アドレスを設定してください。

コンテナに固定 IP アドレスを設定するためには、最初にユーザ定義のネットワークを作成する必要があります。以下に 192.168.1.0/24 にユーザ定義のネットワークを作成する例を示します。

```
[armadillo ~]# vi /etc/atmark/containers/my_network.conf
set_type network
set_subnet 192.168.1.0/24
[armadillo ~]# podman_start my_network
```

```
Creating network 'my_network'
my_network
```

図 6.63 ユーザ定義のネットワーク作成例

コンテナを作成する際に、上記で作成したネットワークと設定したい IP アドレスを渡すことで、コンテナの IP アドレスを固定することができます。以下の例では、IP アドレスを 192.168.1.10 に固定します。

```
[armadillo ~]# vi /etc/atmark/containers/network_example.conf
set_image docker.io/alpine
set_command sleep infinity
set_network my_network
set_ip 192.168.1.10
[armadillo ~]# podman_start network_example
Starting 'network_example'
3ea8c9031bf833228908bd73d8929b1d543b189b436c218e0634e0d39409e100
```

図 6.64 IP アドレス固定のコンテナ作成例

コンテナの IP アドレスが、192.168.1.10 に設定されていることが確認できます。

```
[armadillo ~]# podman inspect --format '{{ .NetworkSettings.Networks.my_network.IPAddress }}'
network_example
192.168.1.10
```

図 6.65 コンテナの IP アドレス確認例

6.8.8. コンテナ内にサーバを構築する

この章では、コンテナ内で様々なサーバを構築する方法について示します。この章で取り上げているサーバは alpine の apk コマンドでインストールすることが可能です。

6.8.8.1. HTTP サーバを構築する

ここでは、HTTP サーバとして Apache と lighttpd の 2 種類を使用する場合について説明します。

・ Apache を使用する

alpine イメージからコンテナを作成し、そのコンテナ内に Apache をインストールします。コンテナ作成の際に、ホスト OS の 8080 番ポートをコンテナ内の 80 番ポートに転送する指定を行っています。

```
[armadillo ~]# vi /etc/atmark/containers/apache_example.conf
set_image docker.io/alpine
set_command sleep infinity
add_ports 8080:80
[armadillo ~]# podman_start apache_example
Starting 'apache_example'
ea0a1ed9c2fe170a6db02e480300467510f4e844900efb35c7a24cc1a8653af2
[armadillo ~]# podman exec -it apache_example sh
[container ~]# apk upgrade && apk add apache2
[container ~]# httpd
```

```
AH00558: httpd: Could not reliably determine the server's fully qualified domain name, using
10.88.0.2. Set the 'ServerName' directive globally to suppress this message
```

図 6.66 コンテナに Apache をインストールする例

他の PC などの Web ブラウザから、ホスト OS の IP アドレスの 8080 番ポートに接続すると、動作確認用ページが表示されます。デフォルトでは、/var/www/localhost/htdocs ディレクトリにファイルを置くことで Web ブラウザから閲覧できます。Apache の詳細な設定は、/etc/apache2 ディレクトリにある設定ファイルを編集することで変更可能です。

・ lighttpd を使用する

alpine イメージからコンテナを作成し、そのコンテナ内に lighttpd をインストールします。コンテナ作成の際に、ホスト OS の 8080 番ポートをコンテナ内の 80 番ポートに転送する指定を行っています。

```
[armadillo ~]# vi /etc/atmark/containers/lighttpd_example.conf
set_image docker.io/alpine
set_command sleep infinity
add_ports 8080:80
[armadillo ~]# podman_start lighttpd_example
Starting 'lighttpd_example'
fd7ea338d09c5e8962654ed54bba17fb6a9ed4fca1b344e350bbf8f943d2f12b
[armadillo ~]# podman exec -it lighttpd_example sh
[container ~]# apk upgrade && apk add lighttpd
[container ~]# echo "<html><body>It works!</body></html>" > /var/www/localhost/htdocs/index.html
[container ~]# lighttpd -f /etc/lighttpd/lighttpd.conf
```

図 6.67 コンテナに lighttpd をインストールする例

lighttpd はデフォルトでは動作確認用ページが用意されていないため、上記の手順では簡単なページを /var/www/localhost/htdocs ディレクトリの下に配置しています。他の PC などの Web ブラウザから、ホスト OS の IP アドレスの 8080 番ポートに接続すると表示されます。lighttpd の詳細な設定は、/etc/lighttpd ディレクトリにある設定ファイルを編集することで変更可能です。

6.8.8.2. FTP サーバを構築する

ここでは、FTP サーバとして vsftp を使用する場合について説明します。alpine イメージからコンテナを作成し、そのコンテナ内に vsftpd をインストールします。コンテナ作成の際に、FTP 通信で使用するポートについてホスト OS 側からコンテナ内のポートに転送する指定と、コンテナ内の環境変数として PASV_ADDRESS にホスト OS 側の IP アドレスの指定を行っています。

```
[armadillo ~]# vi /etc/atmark/containers/ftp_example.conf
set_image docker.io/alpine
set_command sleep infinity
add_ports 21:21 21100-21110:21100-21110
add_args --env=PASV_ADDRESS=<ホストの IP アドレス>
[armadillo ~]# podman_start ftp_example
Starting 'ftp_example'
efcf1ba752c2db9ae1a33ac11af3be71d95ac7b737ce9734730ebca602e57796
[armadillo ~]# podman exec -it ftp_example sh
[container ~]# apk upgrade && apk add vsftpd
```

図 6.68 コンテナに vsftpd をインストールする例

コンテナ内にユーザアカウントを作成し、このユーザで ftp ログインできるようにします。

```
[container ~]# adduser atmark
Changing password for atmark
New password: （パスワードを入力）
Retype password: （パスワードを入力）
passwd: password for atmark changed by root
```

図 6.69 ユーザを追加する例

作成したユーザで ftp ログインできるように、vsftpd の設定ファイルを編集します。

```
[container ~]# sed -i -e 's/anonymous_enable=YES/#anonymous_enable=YES/g' /etc/vsftpd/vsftpd.conf
[container ~]# sed -i -e 's/#local_enable=YES/local_enable=YES/g' /etc/vsftpd/vsftpd.conf
[container ~]# sed -i -e 's/#write_enable=YES/write_enable=YES/g' /etc/vsftpd/vsftpd.conf
[container ~]# echo "pasv_enable=YES" >> /etc/vsftpd/vsftpd.conf
[container ~]# echo "pasv_min_port=21100" >> /etc/vsftpd/vsftpd.conf
[container ~]# echo "pasv_max_port=21110" >> /etc/vsftpd/vsftpd.conf
[container ~]# echo "pasv_address=$PASV_ADDRESS" >> /etc/vsftpd/vsftpd.conf
```

図 6.70 設定ファイルの編集例

編集した設定ファイルを指定して vftpd を起動することにより、ftp 接続可能となります。ftp ログイン時のアカウントは前述の手順で作成したものを使用します。

```
[container ~]# vsftpd /etc/vsftpd/vsftpd.conf
```

図 6.71 vsftpd の起動例

6.8.8.3. Samba サーバを構築する

ここでは、Samba サーバの構築方法について説明します。alpine イメージからコンテナを作成し、そのコンテナ内に samba をインストールします。コンテナ作成の際に、samba で使用するポートについてホスト OS 側からコンテナ内のポートに転送する指定を行っています。

```
[armadillo ~]# vi /etc/atmark/containers/smb_example.conf
set_image docker.io/alpine
set_command sleep infinity
add_ports 139:139 445:445
[armadillo ~]# podman_start smb_example
Starting 'smb_example'
6d81c01fe27b5a92ee6ea69de2f9a8dbb569d420c2f5f630ece1966c81824a1f
[armadillo ~]# podman exec -it smb_example sh
[container ~]# apk upgrade && apk add samba
```

図 6.72 コンテナに samba をインストールする例

コンテナ内にユーザアカウントを作成し、このユーザで samba にログインできるようにします。

```
[container ~]# adduser atmark
Changing password for atmark
```

```
New password: （パスワードを入力）
Retype password: （パスワードを入力）
passwd: password for atmark changed by root
[container ~]# pdbedit -a atmark
new password: （パスワードを入力）
retype new password: （パスワードを入力）
```

図 6.73 ユーザを追加する例

samba を起動すると、前述の手順で作成したユーザアカウントで他の PC などからログインすることができます。

```
[container ~]# smbd
```

図 6.74 samba の起動例

共有するディレクトリの指定などの詳細設定は /etc/samba/smb.conf ファイルを編集することで変更可能です。

6.8.8.4. SQL サーバを構築する

ここでは、RDMS として sqlite を使用する場合について説明します。alpine イメージからコンテナを作成し、そのコンテナ内に sqlite をインストールします。

```
[armadillo ~]# vi /etc/atmark/containers/sqlite_example.conf
set_image docker.io/alpine
set_command sleep infinity
add_volumes /var/app/volumes/sqlite_db:/db
[armadillo ~]# podman_start sqlite_example
Starting 'sqlite_example'
114c5f1dbb7e81293dcb8fbe0c600b861626375b14cfe4023761acaa84fdcad1
[armadillo ~]# podman exec -it sqlite_example sh
[container ~]# apk upgrade && apk add sqlite
```

図 6.75 コンテナに sqlite をインストールする例

コンテナ内に入り、sqlite3 コマンドを実行すると sqlite のプロンプトが表示されデータベースの操作ができるようになります。

```
[container ~]# sqlite3 /db/mydb.sqlite
SQLite version 3.34.1 2021-01-20 14:10:07
Enter ".help" for usage hints.
sqlite>
```

図 6.76 sqlite の実行例

6.8.9. コンテナからの poweroff 及び reboot

Armadillo Base OS は busybox init で shutdown と reboot を対応します。

busybox init で PID 1 に signal を送ることで shutdown や reboot となります。コンテナから signal を送るように、pid namespace を共有する必要がありますが、共有されたら kill で実行できます。

```
[armadillo ~]# vi /etc/atmark/containers/shutdown_example.conf
set_image docker.io/alpine
set_command sleep infinity
add_args --pid=host
[armadillo ~]# podman_start shutdown_example
Starting 'shutdown_example'
c8e3b9b418fc72395db9f3c22b1eb69eb41eaaf790d3b7151047ef066cc4c8ff
[armadillo ~]# podman exec -ti shutdown_example sh
[container ~]# kill -USR2 1  (poweroff)
[container ~]# kill -TERM 1  (reboot)
```

図 6.77 コンテナから shutdown を行う

6.8.10. 異常検知

この章では、コンテナ内で動作しているアプリケーションに何らかの異常が発生し停止してしまった際に、ソフトウェアウォッチドッグタイマーを使って、システムを再起動する方法について示します。

6.8.10.1. ソフトウェアウォッチドッグタイマーを扱う

コンテナ内で動作するアプリケーションからソフトウェアウォッチドッグタイマーを扱うためには、Podman のイメージからコンテナを作成する際にホスト OS 側のデバイスファイル /dev/watchdogN を渡す必要があります。以下は、/dev/watchdog0 を渡して alpine イメージからコンテナを作成する例です。

```
[armadillo ~]# vi /etc/atmark/containers/watchdog_example.conf
set_image docker.io/alpine
set_command sleep infinity
add_devices /dev/watchdog0
[armadillo ~]# podman_start watchdog_example
Starting 'watchdog_example'
a5d329cca49d60423ce4155d72a119b8049a03dbd1d0277817a253e96dce7bc7
```

図 6.78 ソフトフェアウォッチドッグタイマーを使うためのコンテナ作成例

ソフトウェアウォッチドッグタイマーは、プログラム内からデバイスファイル /dev/watchdog0 を open した時点で起動します。コンテナ内に入ってソフトウェアウォッチドッグタイマーを echo コマンドで起動する例を以下に示します。

```
[armadillo ~]# podman exec -it watchdog_example sh
[container ~]# echo > /dev/watchdog0
```

図 6.79 コンテナ内からソフトウェアウォッチドッグタイマーを起動する実行例

ソフトウェアウォッチドッグタイマーを起動した後、/dev/watchdog0 に（ V 以外の）任意の文字を書き込むことでソフトウェアウォッチドッグタイマーをリセットすることができます。60 秒間（ V 以外の）任意の文字の書き込みがない場合は、システムが再起動します。

```
[armadillo ~]# podman exec -it watchdog_example sh
[container ~]# echo a > /dev/watchdog0
```

図 6.80 ソフトウェアウォッチドッグタイマーをリセットする実行例

ソフトウェアウォッチドッグタイマーを停止したい場合は、/dev/watchdog0 に V を書き込みます。

```
[armadillo ~]# podman exec -it watchdog_example sh
[container ~]# echo V > /dev/watchdog0
```

図 6.81 ソフトウェアウォッチドッグタイマーを停止する実行例

6.9. ゲートウェイコンテナを動かす

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 にはゲートウェイコンテナがプリインストールされています。本章は、ゲートウェイコンテナを動かす方法について記載しています。

ゲートウェイコンテナは 「3.8.2.2. ゲートウェイコンテナの概要」 に記載している通り、各インターフェースから取得するデータの設定や、接続するクラウドの情報を設定するだけで、コンテナ内で動作するアプリケーションを修正することなく、クラウドにデータを送信することができます。

6.9.1. ゲートウェイコンテナ利用の流れ

以下では、必要機器の接続やネットワークの設定は完了しているものとして説明を進めます。一連の流れは下記の通りです。

ゲートウェイコンテナでは AWS IoT Core と Azure IoT への接続をサポートしています。それぞれについて、データの可視化までを行うことが出来る環境を構築するためのテンプレートを提供しています。

1. ゲートウェイコンテナ起動確認
2. 接続先の クラウド 環境を構築 (クラウドにデータを送信する場合)
    a. AWS IoT Core
    b. Azure IoT Hub
3. コンフィグ 設定
    a. インターフェース設定
    b. 接続先クラウド設定
4. コンテナ起動・実行
5. コンテナ終了

6.9.2. ゲートウェイコンテナ起動確認

ゲートウェイコンテナは、デフォルトで Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 に電源を入れると自動的に起動する設定となっています。Armadillo が起動し、ゲートウェイコンテナが起動・実行されると、 アプリケーション LED が点滅します。

6.9.3. 接続先の クラウド 環境を構築 (AWS)

AWS では、 AWS IoT Core と Amazon CloudWatch を組み合わせてデータの可視化を行います。本項では、 AWS 上で実施する設定を記載します。

手順中で使用するファイルは、Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E ゲートウェイコンテナ [https://armadillo.atmark-techno.com/resources/software/armadillo-iot-a6e/container] から「Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E クラウド設定データ」ファイル (a6e-gw-container-cloudsetting-[VERSION].zip) から予めダウンロードしておきます。

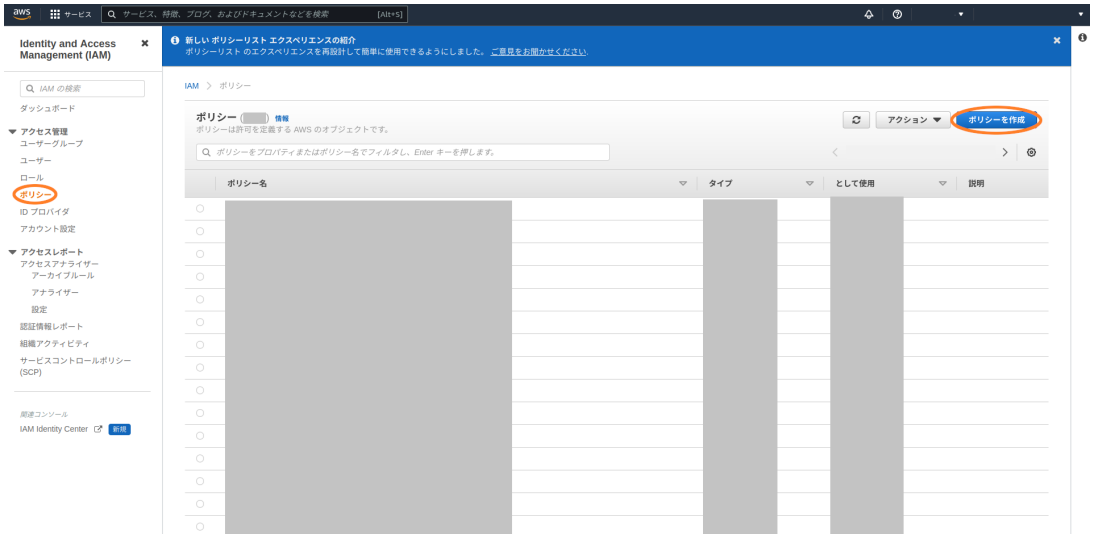
6.9.3.1. AWS アカウントを作成する

AWS アカウントの作成方法については、AWS 公式サイトの AWS アカウント作成の流れ https://aws.amazon.com/jp/register-flow/を参照してください。

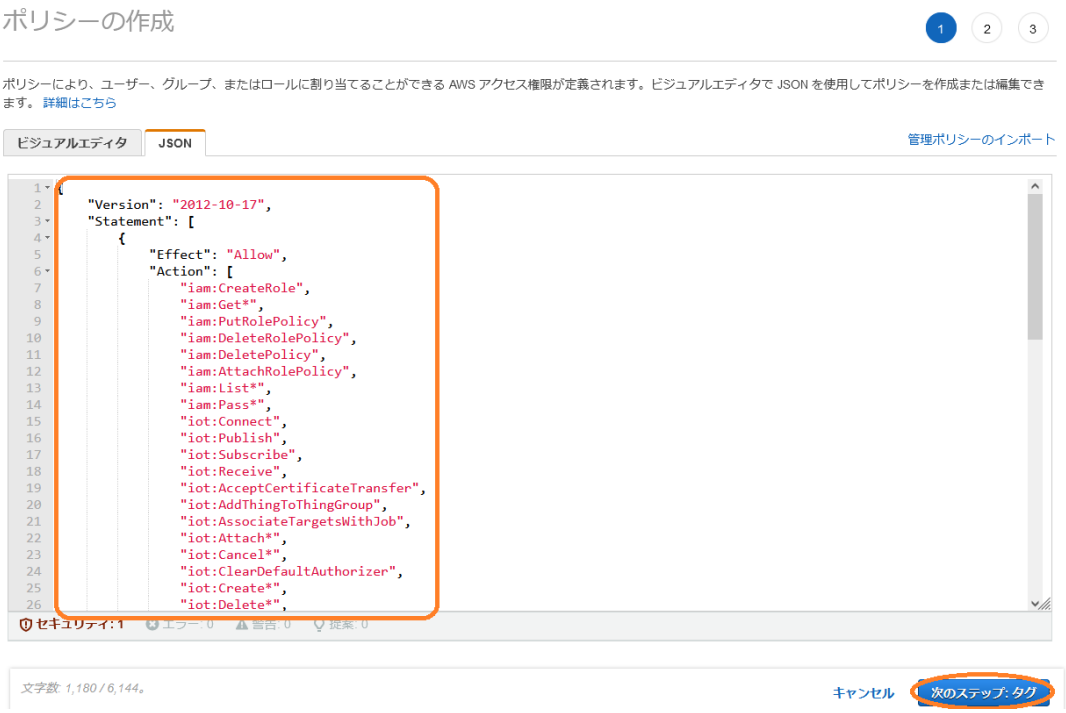
6.9.3.2. IAM ユーザーを作成する

AWS IAM (Identity and Access Management) は、AWS リソースへのアクセスを安全に管理するためのウェブサービスです。IAM により、誰を認証(サインイン)し、誰にリソースの使用を承認する(アクセス許可を持たせる)かを管理することができます。

1. IAM へ移動し、「アクセス管理」→「ポリシー」を開き、「ポリシー作成」をクリックします。

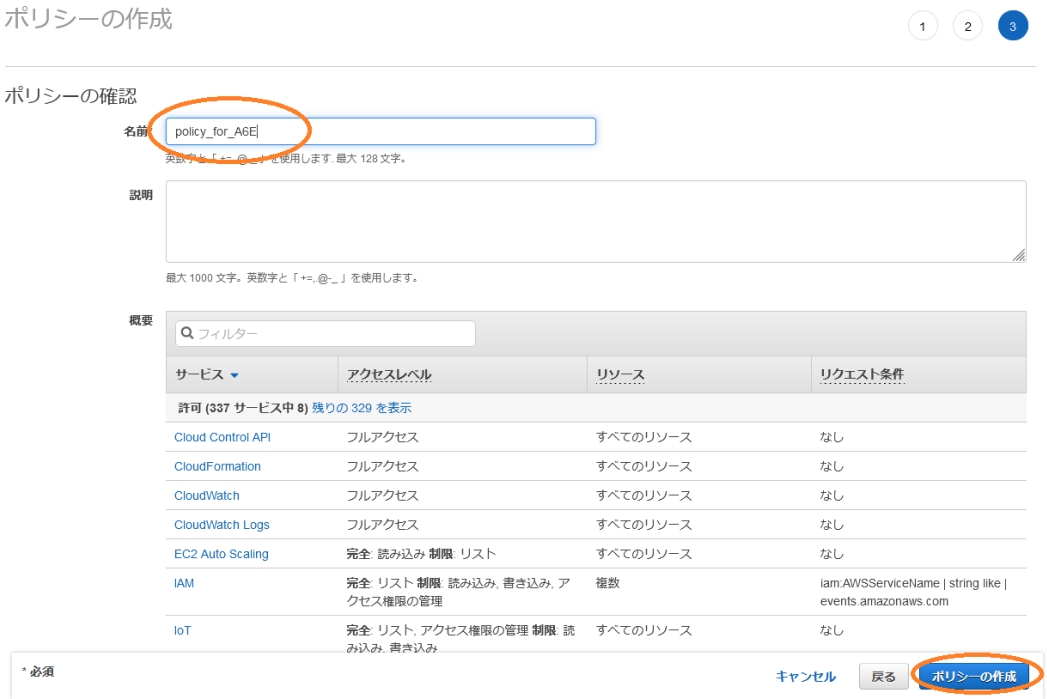


2. 「JSON」を選択し、「Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E クラウド設定データ」ファイル (a6e-gw-container-cloudsetting-[VERSION].zip) AWS フォルダ内の `a6e_aws_iam_policy.json` のファイルの内容を貼り付け、「次のステップ：タグ」をクリックします。

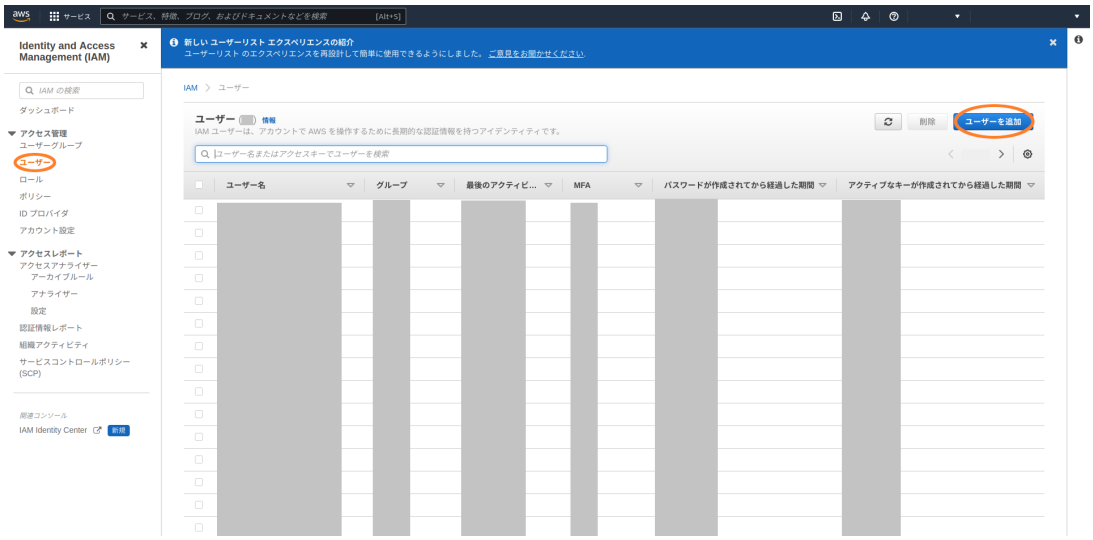


3. 何も選択せずに、「次のステップ：確認」をクリックします。

4. ポリシー名を入力し、「ポリシーの作成」をクリックします。ここでは、ポリシー名を "policy_for_A6E" としています。



5. IAM から、「アクセス管理」→「ユーザー」を開き、「ユーザーを追加」をクリックします。



6. 下記の通り入力、選択し、「次へ」をクリックします。

   - ユーザー名を入力する
   - 「AWS マネジメントコンソールへのユーザーアクセスを提供する - オプション」を選択する
   - コンソールパスワードは「自動生成されたパスワード」を選択する
   - 「ユーザーは次回のサインイン時に新しいパスワードを作成する必要があります (推奨)。」にチェックを入れる

7. 「ポリシーを直接アタッチする」をクリックし、先ほど作成したポリシーを選択して、「次へ」をクリックします。

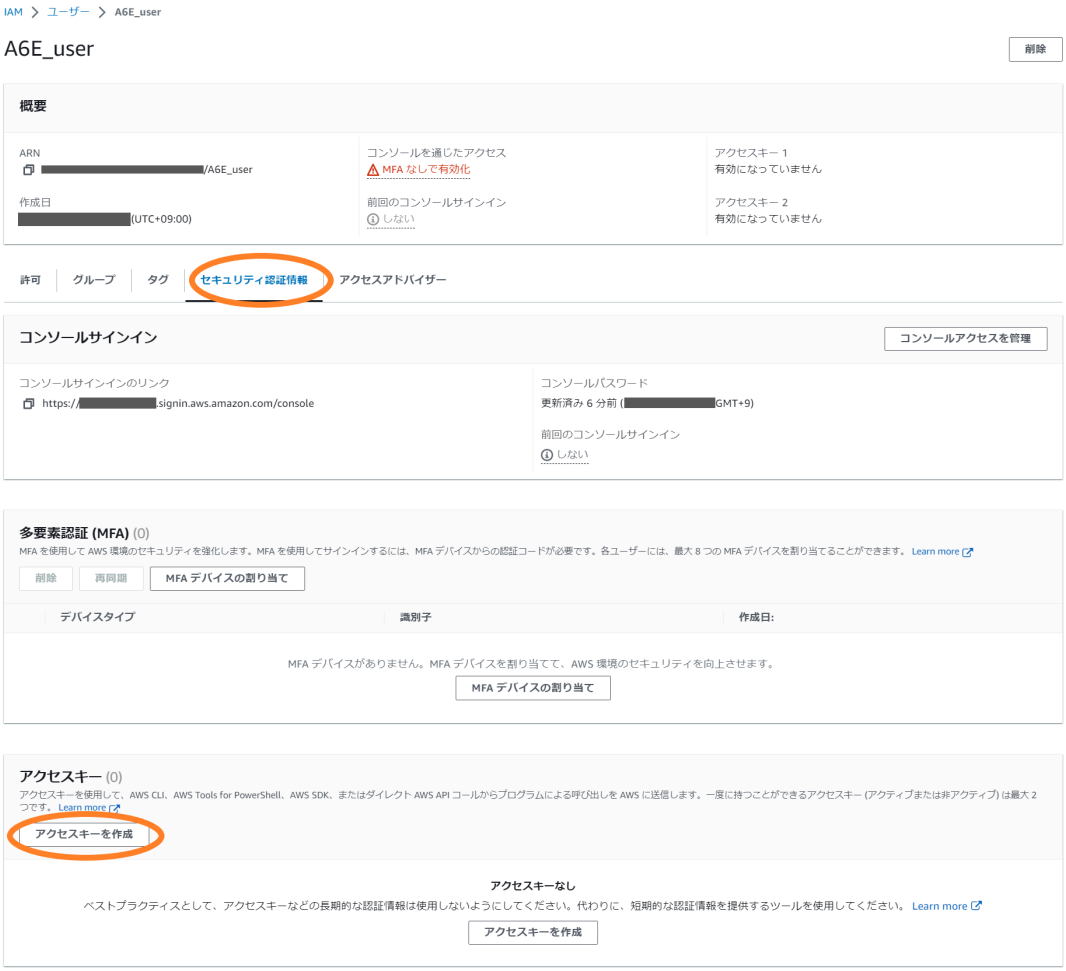
8. 表示される内容を確認し、「ユーザーの作成」をクリックします。

9. 「.csv ファイルをダウンロード」をクリックし、"<ユーザー名>_credentials.csv" をダウンロードして、「ユーザーリストに戻る」をクリックします。

6.9.3.3. アクセスキーを作成する

1. 作成したユーザーをユーザーリストの中から選択します。

2. ユーザー情報画面の「セキュリティ認証情報」-「アクセスキーを作成」をクリックします。



3. 「AWS の外部で実行されるアプリケーション」を選択し、「次へ」をクリックします。

4. 「アクセスキーを作成」をクリックします。

5. 「.csv ファイルをダウンロード」をクリックし、"<ユーザー名>_accessKeys.csv" をダウンロードして、「完了」をクリックします。

6.9.3.4. Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 のシリアル番号を取得する

AWS IoT Core に登録する Thing 名は Armadillo のシリアル番号を使用します。環境設定時、パラメータに指定する必要があるため、下記のコマンドを実行しシリアル番号を取得します。

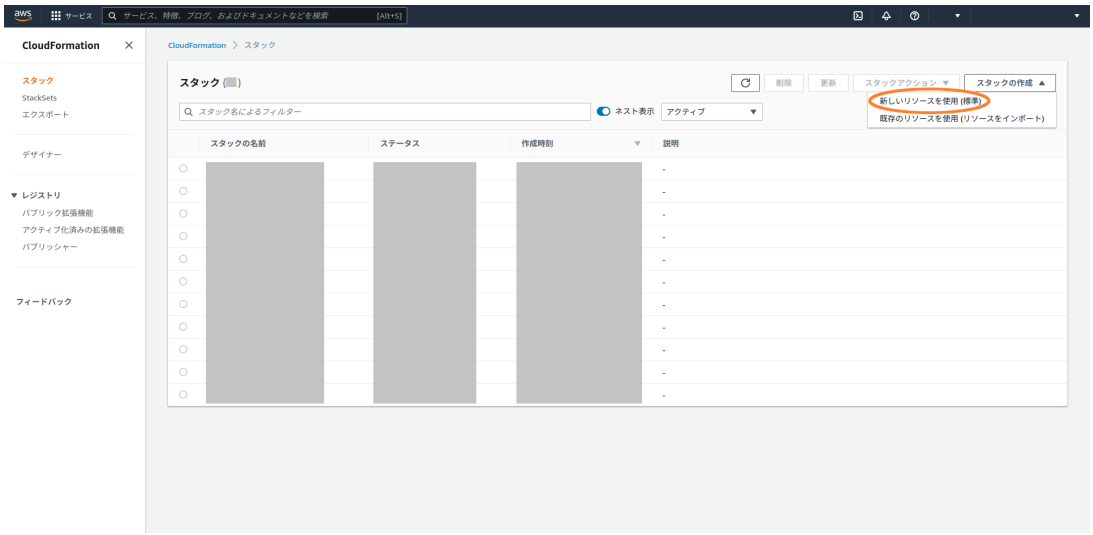
```
armadillo:~# hexdump -v -s 0xa0 -n 8 -e '/4 "%08X"' /sys/bus/nvmem/devices/imx-ocotp0/nvmem | cut
-c 5-
00CD11112222 ❶
```

❶ この場合、00CD11112222 がシリアル番号になります

6.9.3.5. AWS IoT Core と Amazon CloudWatch の設定を行う

AWS IoT Core に送信したデータを Amazon CloudWatch のダッシュボード上で可視化します。ここでは、CloudFormation を用いて AWS IoT Core と Amazon CloudWatch の設定を行います。

1. CloudFormation へ移動し、「スタックの作成」→「新しいリソースを使用(標準)」をクリックします。



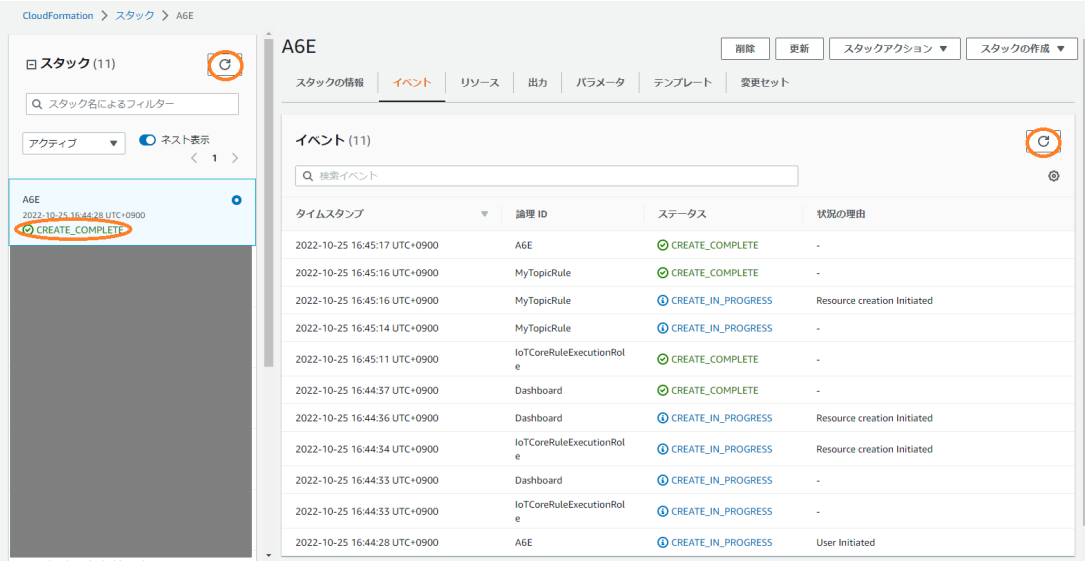
2. 「テンプレートファイルのアップロード」で「Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E クラウド設定データ」ファイル (a6e-gw-container-cloudsetting-[VERSION].zip) AWS フォルダ内の `a6e_aws_cfn_template.yml` を選択し、「次へ」をクリックします。

3. スタック名を入力します。また、 「6.9.3.4. Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 のシリアル番号を取得する」 で取得したシリアル番号をパラメータに指定し、「次へ」をクリックします。

4. そのまま「次へ」をクリックします。

5. チェックボックスを選択し、「スタックの作成」をクリックします。

6. 作成したスタックのステータスが"CREATE_COMPLETE" になったら作成完了です。



6.9.3.6. 設定に必要となるパラメータを取得する

「3.14.4.2. 接続先クラウド情報の設定」 で設定するパラメータを取得します。

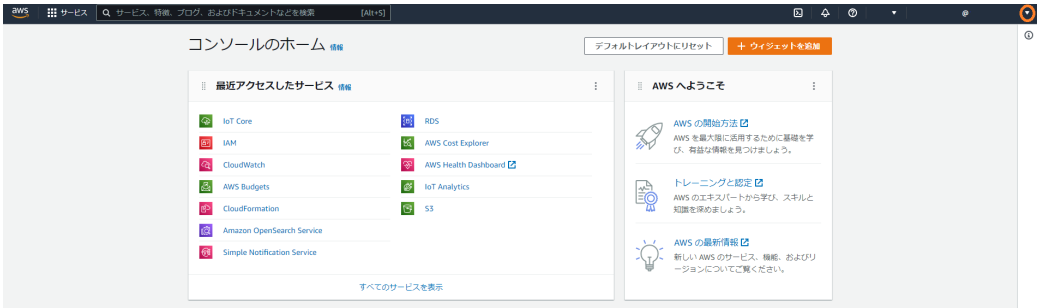
1. AWS IoT Core エンドポイント

    1. IoT Core へ移動し、サイドバー下部にある設定をクリックします。

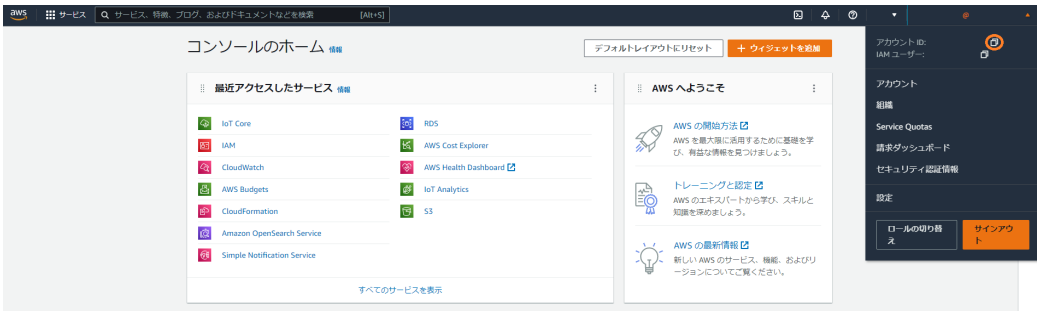
2. IoT Core エンドポイントが表示されます。

2. アカウント ID

1. AWS コンソール画面右上の ▼ をクリックします。



2. 下記画像の丸で囲んだマークをクリックすると、コピーすることができます。



6.9.4. 接続先の クラウド 環境を構築 (Azure)

Azure の場合は、 Azure IoT Hub にデータを送信します。本項では、 Azure portal 上で実施する設定を記載します。

手順中で使用するファイルは、Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E ゲートウェイコンテナ [https://armadillo.atmark-techno.com/resources/software/armadillo-iot-a6e/container] から「Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E クラウド設定データ」ファイル (a6e-gw-container-cloudsetting-[VERSION].zip) にアップロードしています。

6.9.4.1. Microsoft アカウントを作成する

Microsoft アカウントの作成については、Microsoft 公式ページ https://account.microsoft.com/ を参照してください。なお、サブスクリプションの設定も必要となります。

6.9.4.2. リソースグループを作成する

リソースグループの作成を行います。

1. Azure portal から [リソース グループ] を開き、[作成] を選択します。
2. サブスクリプションとリージョンを選択し、リソースグループ名を入力の後、[確認および作成] を選択します。

6.9.4.3. Azure IoT Hub と Azure IoT Hub Device Provisioning Service の設定を行う

ここでは、データの送信先となる Azure IoT Hub と、デバイスプロビジョニングのヘルパーサービスである Azure IoT Hub Device Provisioning Service (以降、DPS と記載) の設定を行います。

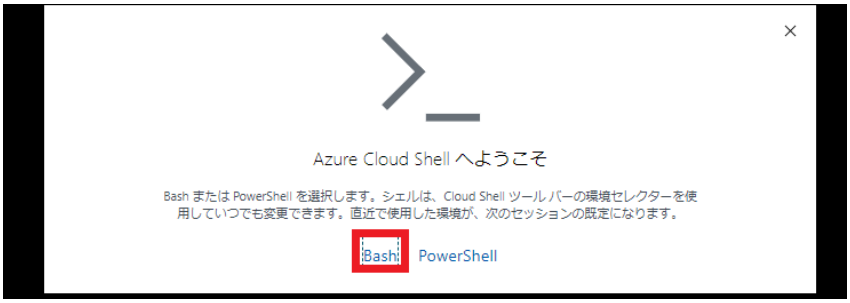
以下の手順はアットマークテクノが提供する設定ファイルを用いて設定を行っていますが、Azure portal で作成した Azure IoT Hub / DPS に接続することも可能です。DPS の個別登録機能を用いてデバイスプロビジョニングを行うため、以下のドキュメントを参考に DPS の設定を行ってください。 https://learn.microsoft.com/ja-jp/azure/iot-dps/quick-create-simulated-device-x509?tabs=windows&pivots=programming-language-ansi-c#create-a-device-enrollment

なお、上記手順中でアップロードするプライマリ証明書は、Armadillo 上の /var/app/volumes/gw_container/device/cert/device_cert.pem を使用してください。

「Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E クラウド設定データ」v2.1.0 から、DPS のデバイスプロビジョニング方法が個別登録に変更となりました。v2.0.0 以前を使用してクラウド環境を構築および Azure portal で作成した DPS にグループ登録で設定を行った場合は、再度環境の構築および設定を行ってください。

1. Azure portal https://account.microsoft.com/ にサインインします。
2. Cloud Shell アイコンを選択し、 Azure Cloud Shell を起動します。

3. [Bash] を選択します。



4. ストレージアカウントの設定を行います。サブスクリプションを選択し、ストレージの作成をクリックすると自動的にストレージアカウントが作成されます。

5. Cloud Shell が起動したら、以下のコマンドで Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E クラウド設定データをダウンロードします。

```
[Azure: ~]$ wget https://armadillo.atmark-techno.com/files/downloads/armadillo-iot-a6e/
container/a6e-gw-container-cloudsetting-[VERSION].zip
[Azure: ~]$ unzip a6e-gw-container-cloudsetting-[VERSION].zip -d a6e-gw-container-cloud-
setting
[Azure: ~]$ cd a6e-gw-container-cloud-setting/Azure
```

図 6.82 Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E クラウド設定データをダウンロードする

6. Cloud Shell 上でエディタを開き、コンフィグファイルを編集します。

```
[Azure: ~]$ code a6e_azure_create_hubdps.conf
# Common Config
resourceGroup="" ❶
certificateFilePath="./device_cert.pem"

# IoT Hub Config
iotHubName="" ❷
skuName="S1"
skuUnit=1
partitionCount=4

# DPS Config
provisioningServiceName="" ❸
```

図 6.83 コンフィグファイルを編集する

❶ リソースグループを指定します

❷ 作成する Azure IoT Hub 名を入力します

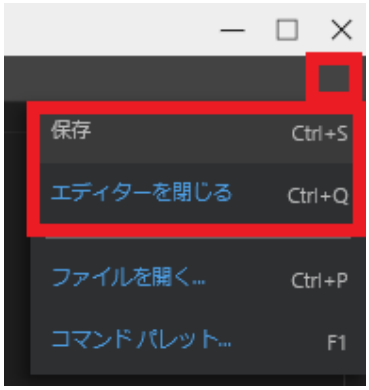
❸ 作成する DPS 名を入力します

```
# Common Config
resourceGroup="armadillo"
certificateFilePath="./device_cert.pem"

# IoT Hub Config
iotHubName="armadillo-iothub"
skuName="S1"
skuUnit=1
partitionCount=4

# DPS Config
provisioningServiceName="armadillo-dps"
```

図 6.84 コンフィグファイル設定例

Azure IoT Hub 名、 DPS 名はそれぞれグローバルで一意である必要があります。既に使用されている名称を指定した場合、エラーとなります。

コンフィグファイルの編集が終了したら、[保存] を行い、 [エディターを閉じる] を選択し、エディタを終了します。

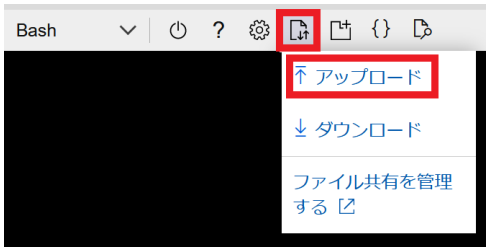


7. DPS に登録する証明書を Cloud Shell にアップロードします。

   証明書ファイルは Armadillo 上の /var/app/volumes/gw_container/device/cert/device_cert.pem を使用します。

ゲートウェイアプリケーションのプロジェクト v1.1.0 以降を使用すると、 VSCode のタスクを使用してデバイス証明書を取得することができます。手順詳細は 「3.14.6.1. ゲートウェイコンテナアプリケーションが使用するデバイス証明書の取得」 をご確認ください。

   開発 PC にコピーした後、Cloud Shell の以下のアイコンを選択し、アップロードを行います。



   アップロード完了後、スクリプトと同階層に証明書ファイルをコピーします。

```
[Azure: ~]$ cp /home/<ユーザー名>/device_cert.pem .
```

8. 設定スクリプトを実行し、 Azure IoT Hub と DPS の設定を行います。

```
[Azure: ~]$ chmod +x a6e_azure_create_hubdps.sh
[Azure: ~]$ ./a6e_azure_create_hubdps.sh
Starting to create IoT Hub.
: (省略)
Starting to create DPS.
{
: (省略)
  "name": "xxxxx",
  "properties": {
: (省略)
```

```
    "idScope": "0ne12345678", ❶
: (省略)
  },
: (省略)
}
: (省略)
Starting to link between IoT Hub and DPS.
: (省略)
Starting to create enrollment.
: (省略)
Completed!
```

図 6.85 Azure IoT Hub と DPS の設定を実行する

❶ 環境設定時に使用するため、控えておきます

6.9.5. ゲートウェイコンテナの設定ファイル

利用したい内容に合わせて、 設定ファイルを編集します。設定内容はコンテナ起動時の内容が適用されるため、一度コンテナを終了させます。

```
[armadillo ~]# podman stop a6e-gw-container
a6e-gw-container
```

図 6.86 ゲートウェイコンテナを終了する

本マニュアルに記載しているゲートウェイコンテナの設定ファイルの内容は、最新バージョンの内容となります。

ご利用のゲートウェイコンテナのバージョンが最新ではない場合、ゲートウェイコンテナを最新のバージョンにアップデートするか、ゲートウェイコンテナのバージョンに対応した製品マニュアルをご参照ください。

製品マニュアルのバージョンとゲートウェイコンテナのバージョンについては Armadillo-IoT A6E の製品アップデートページをご参照ください。

設定ファイルの内容は「3.14.4.2. 接続先クラウド情報の設定」及び「3.14.4.3. インターフェース設定」を参照ください。

6.9.6. コンテナ起動・実行

設定ファイルの修正が完了したら、コンテナを起動します。コンテナが起動すると、設定に従ってコンテナ内のアプリケーションが実行される仕組みとなっています。

```
[armadillo ~]# podman_start a6e-gw-container
Starting 'a6e-gw-container'
a3b719c355de677f733fa8208686c29424be24e57662d3972bc4131ab7d145ad
```

「表 3.60. [DEFAULT] 設定可能パラメータ」 でクラウドにデータを送信する設定を行った場合は、クラウド接続後、アプリケーション LED の状態が点滅から点灯に変化します。

6.9.6.1. Armadillo からクラウドに送信するデータ

Armadillo からクラウドに送信するデータは以下の通りです。

- デバイス情報

表 6.11 デバイス情報データー覧

項目	概要
DevInfo_SerialNumber	シリアル番号
DevInfo_LAN_MAC_Addr	LAN MAC アドレス
DevInfo_ABOS_Ver	Armadillo Base OS バージョン
DevInfo_Container_Ver	コンテナイメージバージョン

- CPU 温度

表 6.12 CPU 温度データー覧

項目	概要
CPU_temp	CPU 温度

- 接点入力

表 6.13 接点入力データー覧

項目	概要
DI1_polling	DI1 のポーリング結果
DI2_polling	DI2 のポーリング結果
…	…
DI10_polling	DI10 のポーリング結果
DI1_edge	DI1 のエッジ検出結果
DI2_edge	DI2 のエッジ検出結果
…	…
DI10_edge	DI10 のエッジ検出結果

- 接点出力

  クラウドに送信するデータはありません。

- RS485

表 6.14 RS485 データー覧

項目	概要
RS485_Data1	RS485_Data1 の読み出し値
RS485_Data2	RS485_Data2 の読み出し値
RS485_Data3	RS485_Data3 の読み出し値
RS485_Data4	RS485_Data4 の読み出し値

- ユーザースイッチ

表 6.15 ユーザースイッチ関連データー覧

項目	概要
sw_state	ユーザースイッチの状態

・外部電源制御出力

クラウドに送信するデータはありません。

・入力電圧

表 6.16 入力電圧データ一一覧

項目	概要
VIN	入力電圧(mV)

・アナログ入力

表 6.17 アナログ入力データ一一覧

項目	概要
AIN1	アナログ入力 AIN1 計測電圧(mV) or 計測電流(mA)
AIN2	アナログ入力 AIN2 計測電圧(mV) or 計測電流(mA)
AIN3	アナログ入力 AIN3 計測電圧(mV) or 計測電流(mA)
AIN4	アナログ入力 AIN4 計測電圧(mV) or 計測電流(mA)

クラウドにデータが届いているかどうかは、次項の方法で確認することができます。

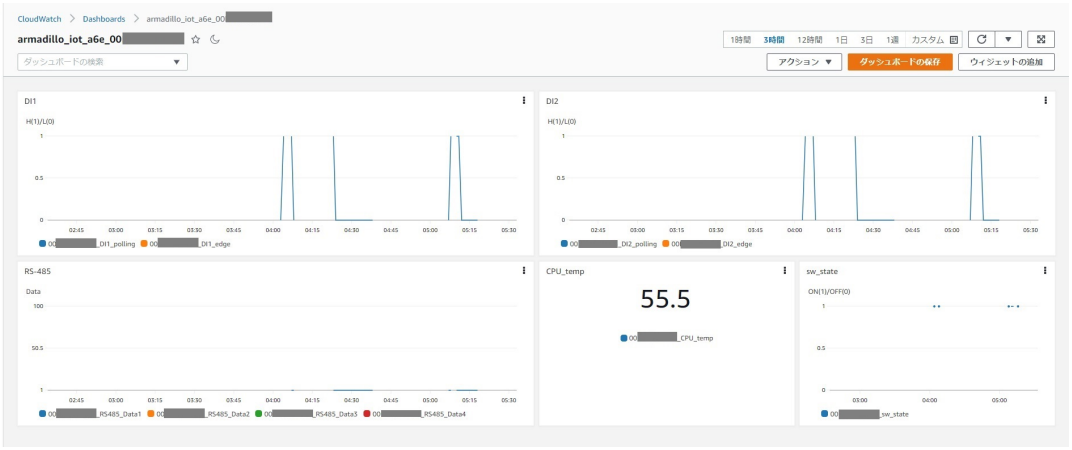
6.9.6.2. AWS 上でのデータ確認

Amazon CloudWatch ダッシュボードで、データが届いているかの確認を行う事ができます。

1. CloudWatch に移動し、「ダッシュボード」を選択します。

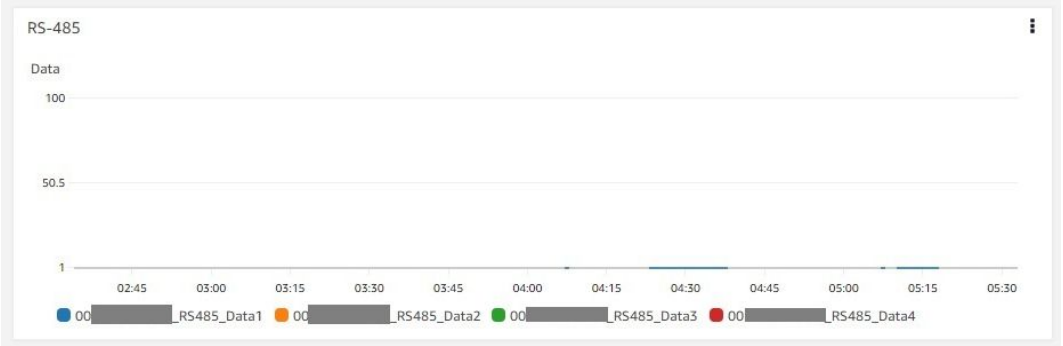
2. 「6.9.3.5. AWS IoT Core と Amazon CloudWatch の設定を行う」 で CloudWatch ダッシュボードが作成されています。ダッシュボード名は `armadillo_iot_a6e_<シリアル番号>` です。

3. ダッシュボード名をクリックすると、下記のような画面が表示されます。



・接点入力

・RS485



・CPU 温度

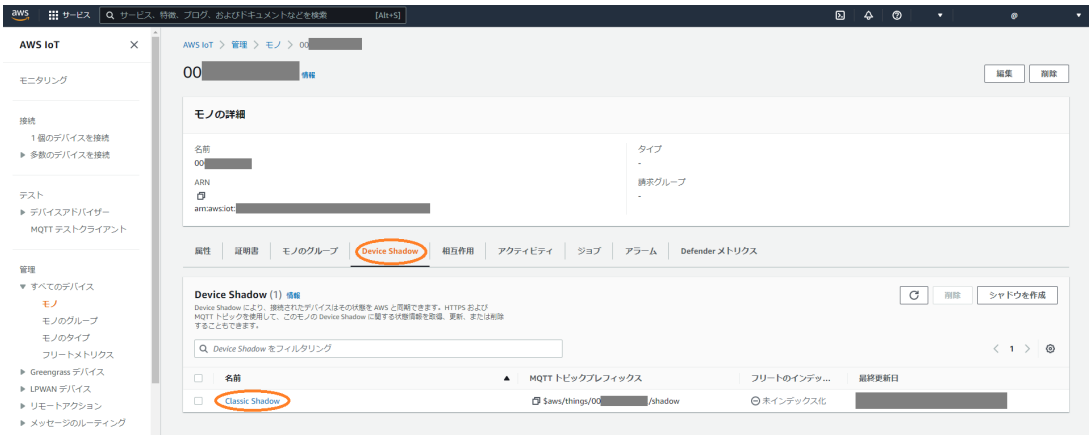
・ユーザースイッチ

また、実際にデバイスから届いているデータを確認する場合は、 AWS IoT Core の Device Shadow で確認を行います。

1. AWS IoT Core に移動し、「管理」→「すべてのデバイス」→「モノ」を選択します。

2. デバイスの名前は 「6.9.3.4. Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 のシリアル番号を取得する」 で取得したシリアル番号で登録されています。

3. 「Device Shadow」の「Classic Shadow」を選択します。



4. 下記の通り、 Armadillo から送信されてきたデータを確認することができます。

6.9.6.3. Azure 上でのデータ確認

以下では可視化の手順を記載していますが、実際にデバイスから届いているデータを確認する場合は、Azure IoT Explorer を用いて確認することが可能です。詳細はこちらのドキュメント https://docs.microsoft.com/ja-jp/azure/iot-pnp/howto-use-iot-explorer をご参照ください。

Azure IoT Hub に登録されるデバイス ID は、デバイス認証に使用している証明書の CN となります。以下のコマンドで確認することが可能です。

```
[armadillo ~]# openssl x509 -noout -subject -in /var/app/volumes/
gw_container/device/cert/device_cert.pem | grep subject | awk '{print
$NF}'
```

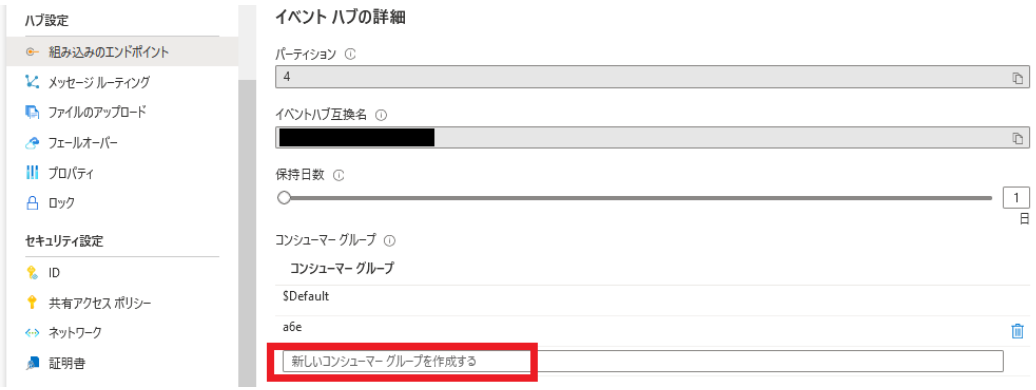
可視化の方法は様々ありますが、本書では一例として、Power BI を使用して Azure IoT Hub に送信したデータの可視化を行う方法を記載します。

以下の手順では、 「6.9.6.1. Armadillo からクラウドに送信するデータ」 のうち CPU_temp を例に記載します。

1. こちらのページで https://powerbi.microsoft.com/ja-jp/ Power BI アカウントを作成します。なお、 Pro アカウントでの登録が必要となります。

2. PowerBI にログインし、グループワークスペースを作成します。

3. Azure IoT Hub にコンシューマーグループを追加します。 Azure portal から [IoT Hub] を開き、「6.9.4.3. Azure IoT Hub と Azure IoT Hub Device Provisioning Service の設定を行う」 で作成した IoT Hub を選択します。[組み込みのエンドポイント] を選択し、[コンシューマーグループ] の下のテキストボックスに、新しいコンシューマーグループの名前を入力、保存します。



4. Azure IoT Hub のデータを Power BI のデータセットにルーティングする Azure Stream Analytics ジョブを作成します。

   Azure portal から [Stream Analytics ジョブ] を開き、 [Stream Analytics ジョブ] 概要ページで [作成] を選択します。

   [基本] タブに、 「表 6.18. Azure Stream Analytics ジョブ設定値」 の情報を入力し、 [確認と作成] を選択した後、 [作成] を選択して Stream Analytics ジョブを作成します。

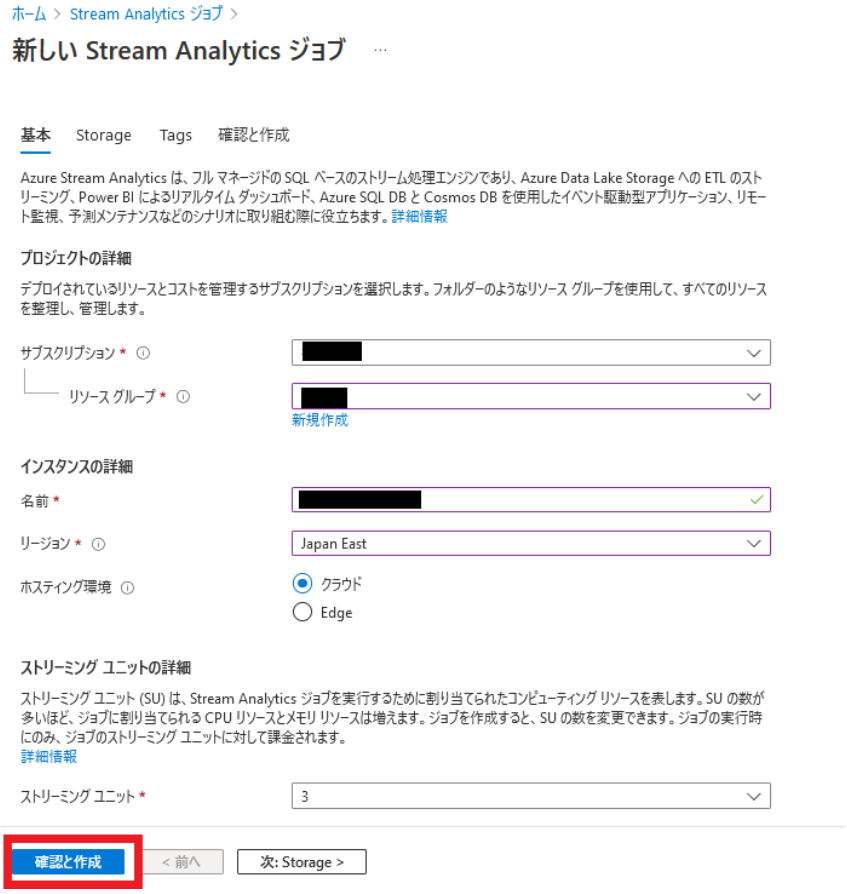


表 6.18 Azure Stream Analytics ジョブ設定値

項目	設定値
サブスクリプション	IoT Hub のサブスクリプション
リソースグループ	IoT Hub のサブスクリプション
名前	ジョブの名前(任意)
リージョン	IoT Hub のリージョン

5. Stream Analytics ジョブに入力を追加します。

   作成した Stream Analytics ジョブを開きます。

   [ジョブ トポロジ] - [入力] から [ストリーム入力の追加] を選択し、ドロップダウンリスト内の [IoT Hub] を選択します。

「表 6.19. Azure Stream Analytics ジョブ入力設定値」 の情報を入力し、それ以外の内容はデフォルトのまま [保存] を選択します。

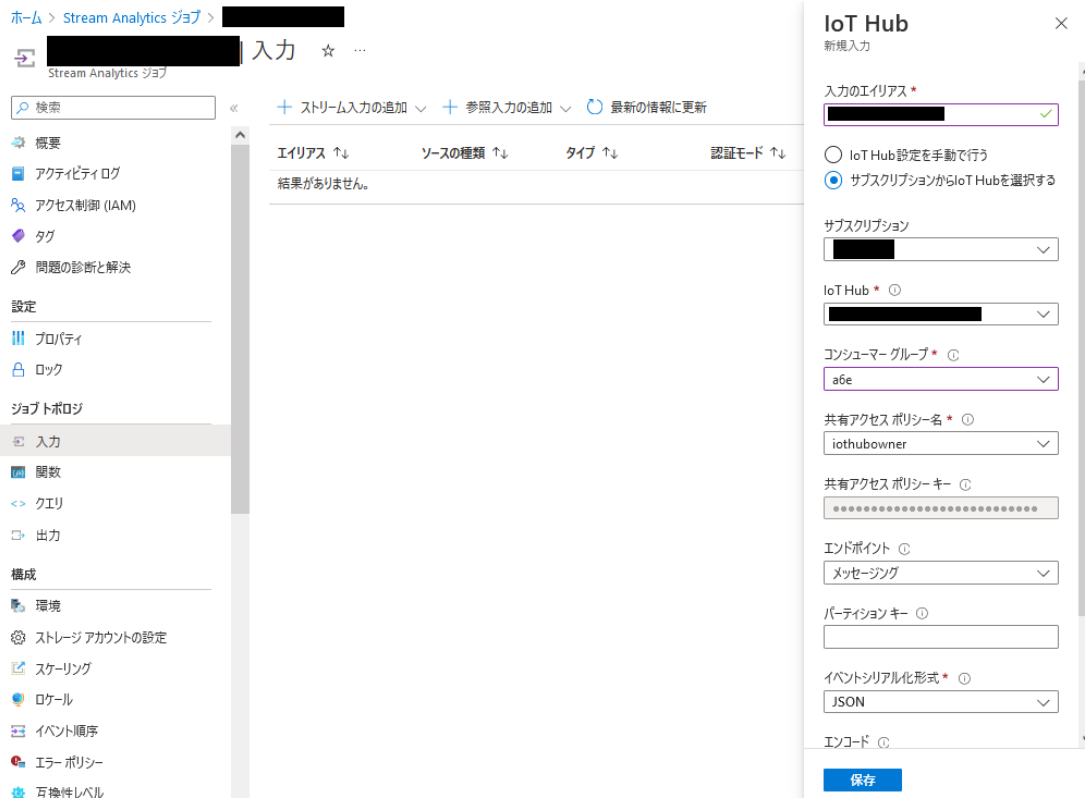


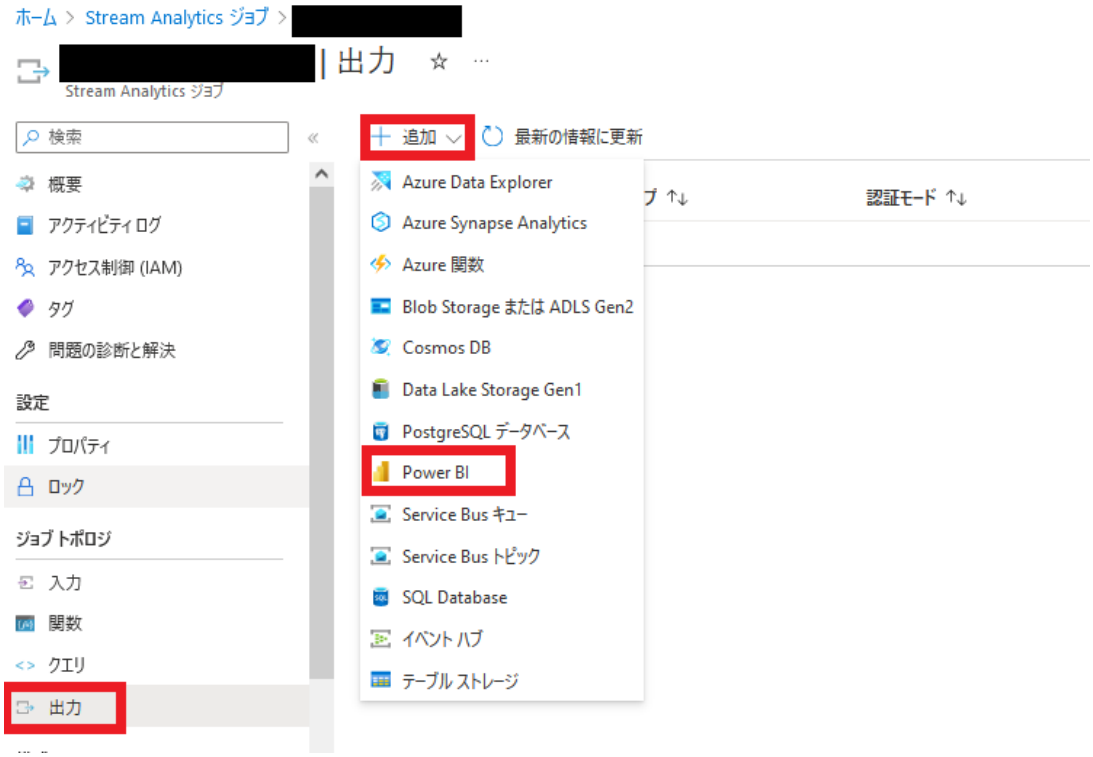
表 6.19 Azure Stream Analytics ジョブ入力設定値

項目	設定値
入力のエイリアス	一意の名前を入力
サブスクリプションから IoT Hub を選択する	選択
サブスクリプション	IoT Hub 用のサブスクリプション

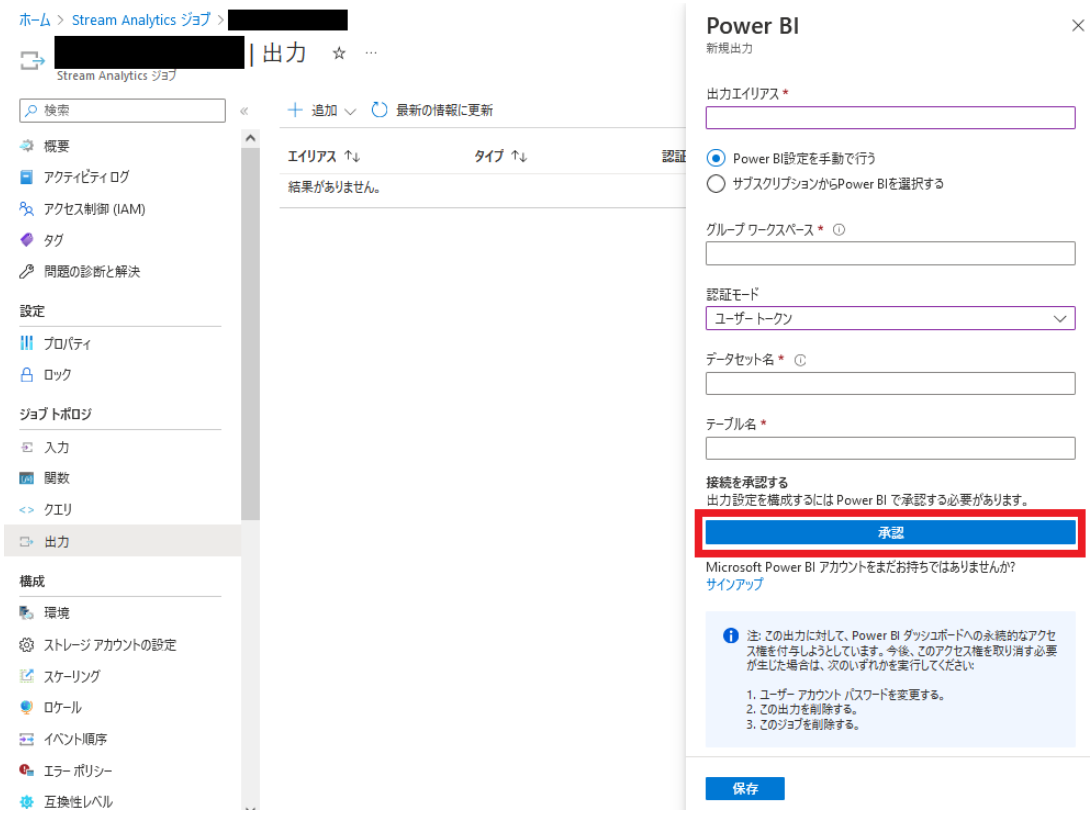
項目	設定値
IoT Hub	使用する IoT Hub
コンシューマーグループ	作成したコンシューマーグループを選択
共有アクセスポリシー名	iothubowner

6. Stream Analytics ジョブに出力を追加します。なお、複数の値を PowerBI で可視化する場合は、値の数分の出力設定が必要になります。

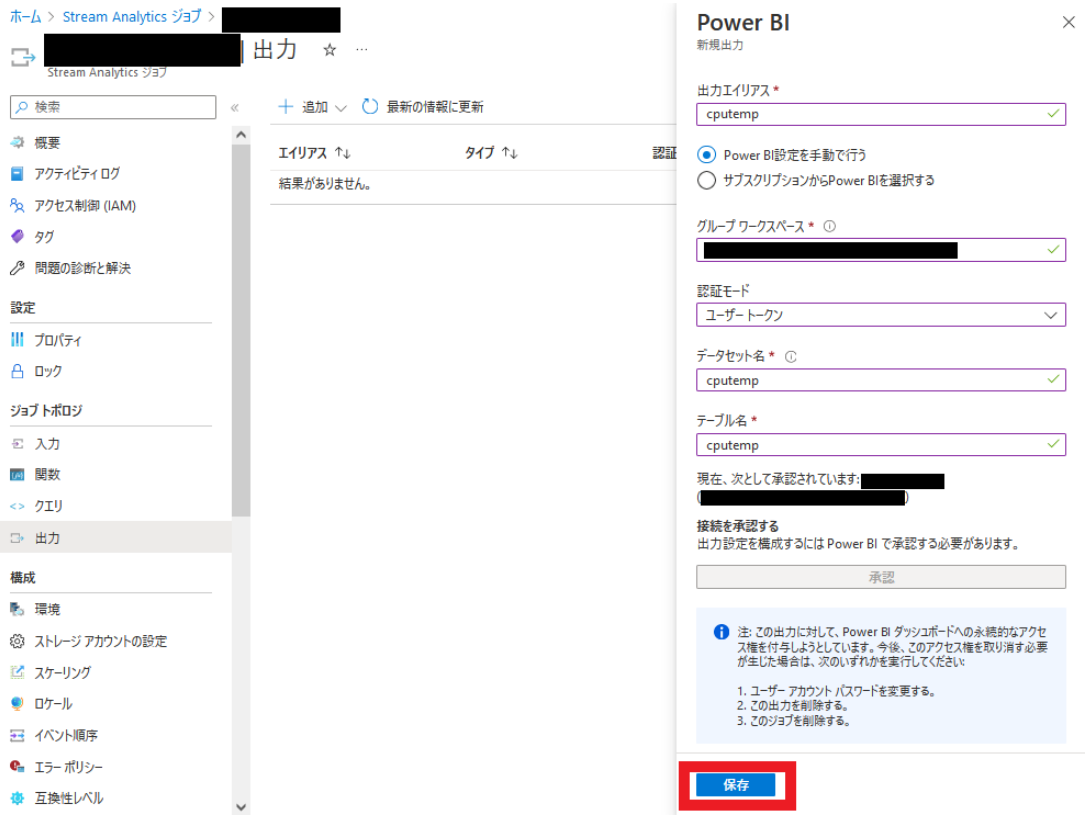
   [ジョブ トポロジ] - [出力] から [追加] を選択し、ドロップダウンリスト内の [Power BI] を選択します。



   [認証モード] で「ユーザートークン」を選択、[接続を承認する] の [承認] を選択し、Power BI アカウントにサインインします。

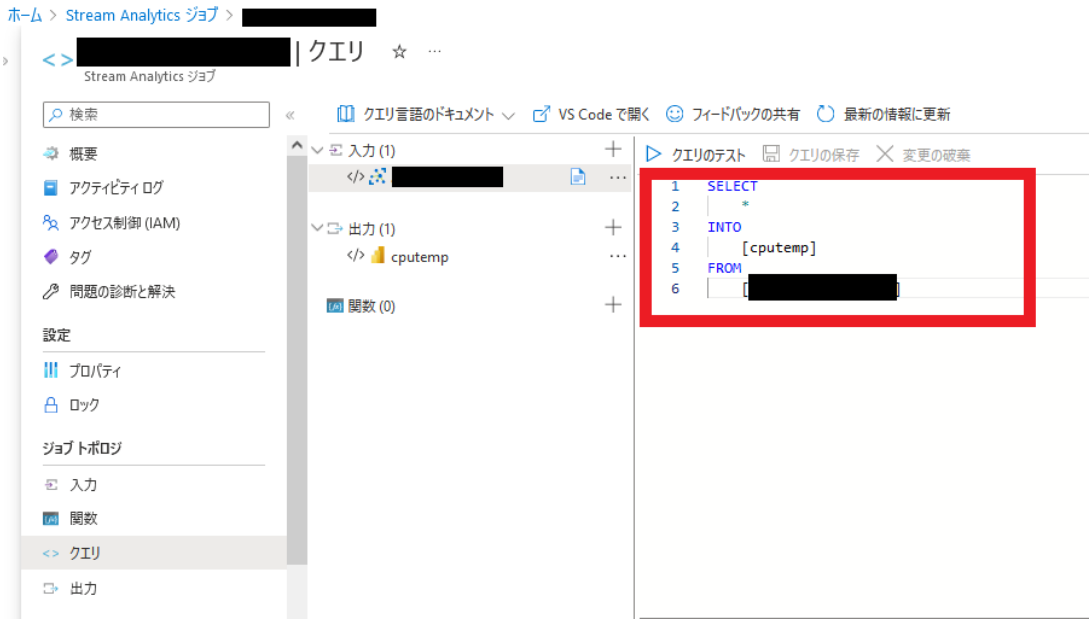


作成したグループワークスペースの ID を [グループワークスペース] に入力します。グループワークスペースの ID は、グループワークスペースの URL から取得することができます。[データセット名] と [テーブル名] は任意の値を指定してください。ここではそれぞれ cputemp を指定しています。情報登録完了後、 [保存] を選択します。



7. Stream Analytics ジョブのクエリを構成します。

   [ジョブ トポロジ] の [クエリ] を選択します。



   赤枠内にクエリを指定します。入力完了後、[クエリの保存] を選択してください。フォーマットは下記の通りです。<パラメータ名> には、「6.9.6.1. Armadillo からクラウドに送信するデータ」の「項目」を指定してください。

```
SELECT
    <パラメータ名>,
    DATEADD(hour, 9, System.Timestamp) AS time,
    IoTHub.ConnectionDeviceId AS DeviceID
INTO
    [<ジョブ出力エイリアス名>]
FROM
    [<ジョブ入力エイリアス名>] timestamp by dateadd(second, epoch, '1970-01-01T00:00:00Z')
WHERE <パラメータ名> IS NOT NULL
```

これに従い、CPU_temp の場合は以下の通りとなります。

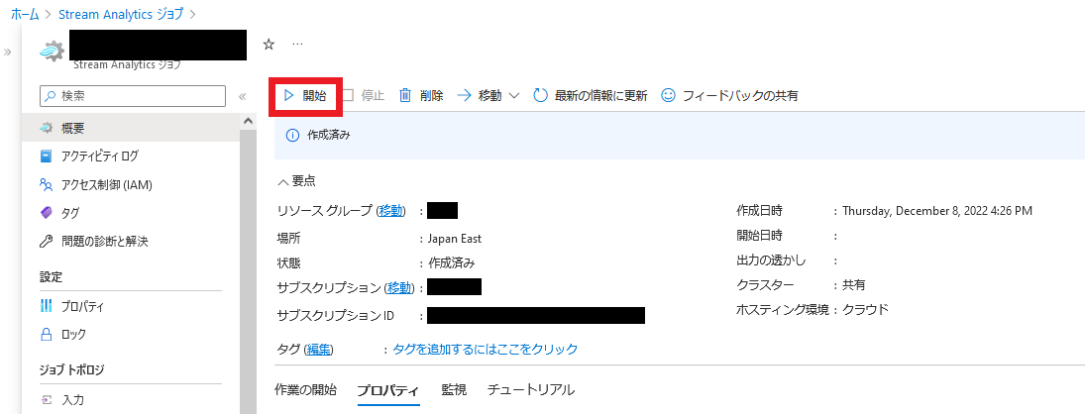
```
SELECT
    CPU_temp,
    DATEADD(hour, 9, System.Timestamp) AS time,
    IoTHub.ConnectionDeviceId AS DeviceID
INTO
    [cputemp]
FROM
    [<ジョブ入力エイリアス名>] timestamp by dateadd(second, epoch, '1970-01-01T00:00:00Z')
WHERE CPU_temp IS NOT NULL
```

なお、複数の出力がある場合は、クエリ入力欄に下記の通り複数のクエリを列挙してください。
INTO 句で指定するパラメータ(データセット名)が異なることに注意してください。

```
SELECT
    CPU_temp,
    DATEADD(hour, 9, System.Timestamp) AS time,
    IoTHub.ConnectionDeviceId AS DeviceID
INTO
    [cputemp]
FROM
    [<ジョブ入力エイリアス名>] timestamp by dateadd(second, epoch, '1970-01-01T00:00:00Z')
WHERE CPU_temp IS NOT NULL

SELECT
    DI1_polling,
    DATEADD(hour, 9, System.Timestamp) AS time,
    IoTHub.ConnectionDeviceId AS DeviceID
INTO
    [di1polling]
FROM
    [<ジョブ入力エイリアス名>] timestamp by dateadd(second, epoch, '1970-01-01T00:00:00Z')
WHERE DI1_polling IS NOT NULL
```

8. Stream Analytics ジョブを実行します。

   [概要] 画面で [開始] を選択します。

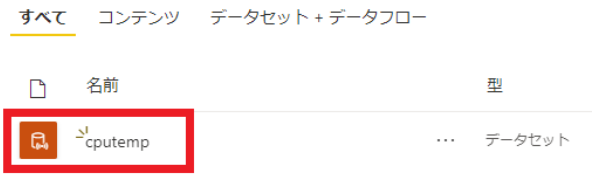


[ジョブの開始] 画面の [ジョブ出力の開始時刻] で [現在] が選択されていることを確認し、 [開始] を選択します。ジョブが正常に開始されると、[概要] 画面の [状態] が [実行中] に変わります。

9. ゲートウェイコンテナを停止している場合、下記のコマンドを実行しゲートウェイコンテナを開始します。

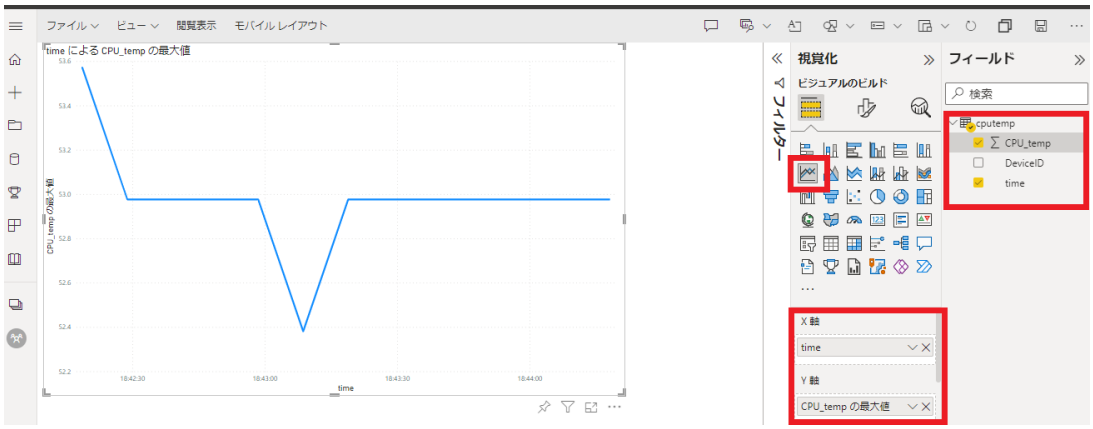
```
[armadillo ~]# podman_start a6e-gw-container
Starting 'a6e-gw-container'
a3b719c355de677f733fa8208686c29424be24e57662d3972bc4131ab7d145ad
```

10. PowerBI アカウントにサインインし、使用したワークスペースを右側のメニューから選択すると、 Stream Analytics ジョブ出力で指定した名称のデータセットが作成されています。



11. データセットの [レポートの作成] を選択します。

12. [視覚化] で [折れ線グラフ] を選択、X 軸に EventEnqueuedUtcTime 、 Y 軸に CPU_temp を指定することにより、グラフ化を行うことが出来ます。各設定を行った後、 [保存] すると、レポートが作成されます。



13. 複数のデータセットが存在している場合は、それぞれについてレポートの作成を行います。なお、各レポートを一括して表示したい場合はダッシュボード機能を選択してください。手順についてはこちらのドキュメント https://learn.microsoft.com/ja-jp/power-bi/create-reports/service-dashboard-create を参照してください。

6.9.7. クラウドからの操作

6.9.7.1. クラウドからのデータ設定

各インターフェースの設定については、 「3.14.4.3. インターフェース設定」 に記載している通り Armadillo 上の設定ファイルで行いますが、クラウドから設定値を変更することも可能です。

なお、クラウドからデータ設定を行うためには、 「表 3.60. [DEFAULT] 設定可能パラメータ」 の `cloud_config` を true に設定する必要があります。

設定を変更できる項目は以下の通りです。

- 接点入力設定
- 接点出力設定
- RS485 レジスタ読み出し

下記の手順でデータを設定します。

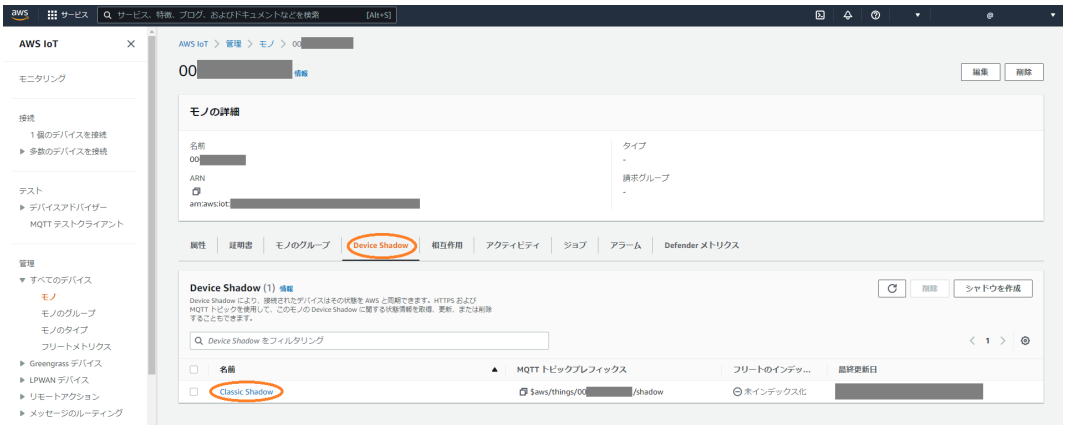
- AWS

  AWS IoT Core の Device Shadow を更新して設定を行います。

  1. AWS IoT Core に移動し、「管理」→「すべてのデバイス」→「モノ」を選択します。

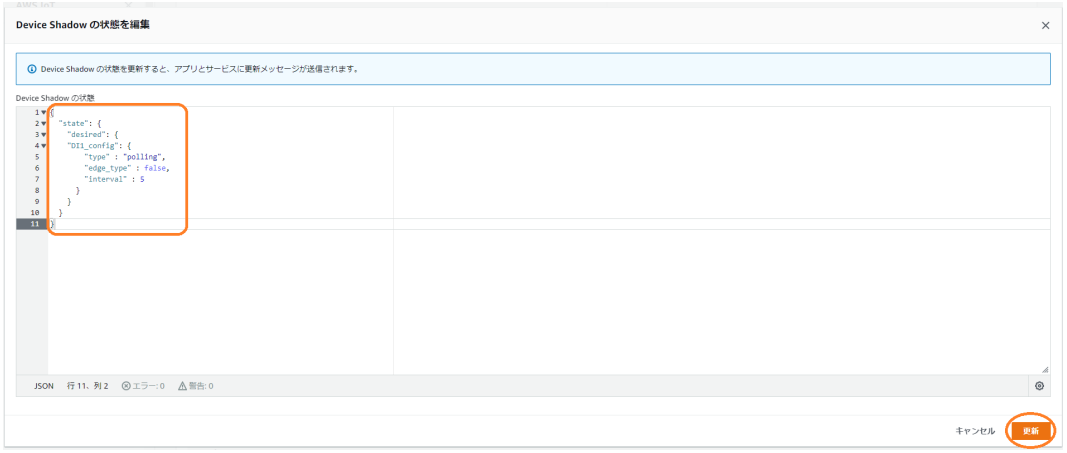
  2. デバイスの名前は 「6.9.3.4. Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 のシリアル番号を取得する」 で取得したシリアル番号で登録されています。

  3. 「Device Shadow」の「Classic Shadow」を選択します。



4. Device Shadow ドキュメントの「編集」を選択します。

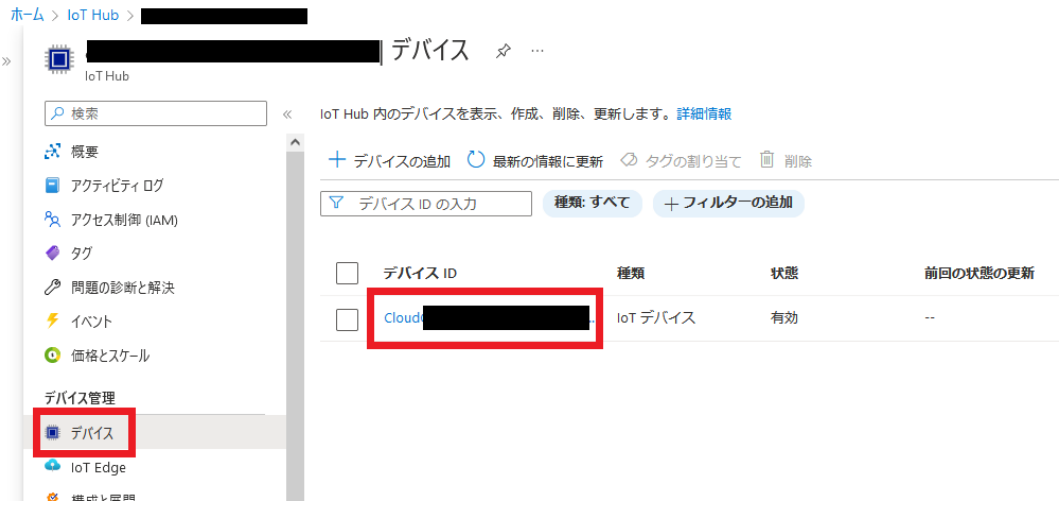
5. 入力画面が表示されるため、設定データを入力し「更新」をクリックします。



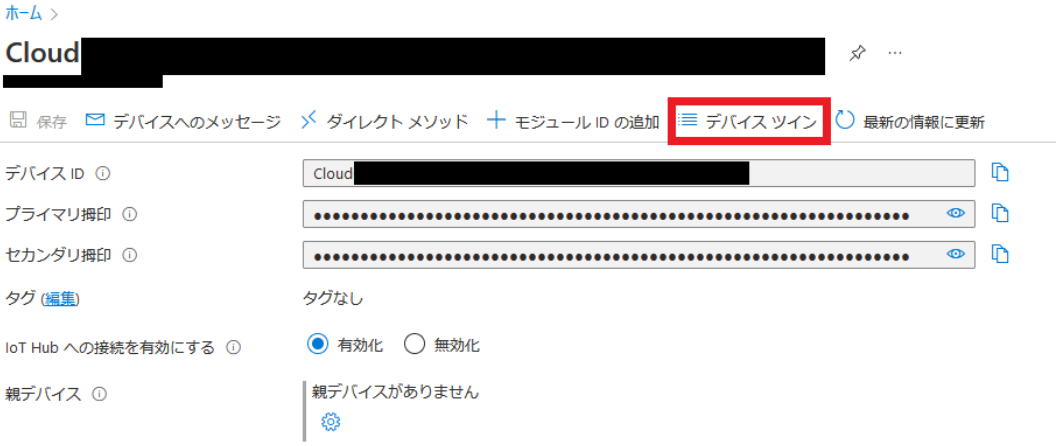
- Azure

  Azure IoT Hub のデバイスツインを更新して設定を行います。

  1. Azure portal から [IoT Hub] を開き、「6.9.4.3. Azure IoT Hub と Azure IoT Hub Device Provisioning Service の設定を行う」 で作成した IoT Hub を選択します。[デバイス] を選択し、一覧の中から該当するデバイス ID を選択します。



2. [デバイスツイン] を選択します。



3. デバイスツイン編集画面が表示されるため、設定データを入力し「保存」をクリックします。

各機能それぞれ、下記の通りのフォーマットとなっています。

・接点入力設定

表 6.20 接点入力設定値

項目	概要	設定値	内容
type	動作種別	(空欄) or none	接点入力状態取得を行わない
		polling	ポーリング
		edge	エッジ検出
edge_type	エッジ検出設定	falling	立ち下がりエッジ
		rising	立ち上がりエッジ
		both	両方
interval	データ取得間隔[sec]	1～3600	この値に従って、値を読み出します

・AWS

フォーマットは下記の通りです。

```
{
  "state": {
    "desired": {
    "<制御ポート>_config": { ❶
        "type" : <polling or edge>,
        "edge_type" : <falling or rising or both>,
        "interval" : <読み出し間隔>
      }
    }
```

```
  }
}
```

❶ 制御ポートは DI1, DI2 のいずれかを指定してください

```
{
  "state": {
    "desired": {
    "DI1_config": {
        "type" : "polling",
        "edge_type" : falling,
        "interval" : 5
      }
    }
  }
}
```

図 6.87 接点入力制御シャドウ設定例

・Azure

フォーマットは下記の通りです。デバイスツインの "desired" プロパティに設定します。

```
{
  "properties": {
    "desired": {
    "<制御ポート>_config": { ❶
        "type" : <polling or edge>,
        "edge_type" : <falling or rising or both>,
        "interval" : <読み出し間隔>
      },
      :
    }
  }
}
```

❶ 制御ポートは DI1, DI2 のいずれかを指定してください

```
{
  "properties": {
    "desired": {
    "DI1_config": {
        "type" : "polling",
        "edge_type" : falling,
        "interval" : 5
      },
```

図 6.88 接点入力制御デバイスツイン設定例

・接点出力設定

クラウドから設定内容を受信したタイミングで接点出力動作を停止し、設定内容を更新します。

表 6.21 接点出力設定値

項目	概要	設定値	内容
output_state	出力状態	high	High
		low	Low
output_time	出力時間[sec]	1～3600	出力コマンド実行後に output_state で指定したレベルを出力する時間。 0 を指定すると出力値を固定します。
output_delay_time	出力遅延時間[sec]	0～3600	出力コマンド実行後、指定した時間遅延して出力します。

・ AWS

フォーマットは下記の通りです。

```
{
  "state": {
    "desired": {
    "<制御ポート>_config": { ❶
        "output_state" : <high or low>,
        "output_time" : <出力時間>,
        "output_delay_time" : <出力遅延時間>
      }
    }
  }
}
```

❶ 制御ポートは DO1, DO2 のいずれかを指定してください

```
{
  "state": {
    "desired": {
    "DO1_config": {
        "output_state" : "high",
        "output_time" : 10,
        "output_delay_time" : 10
      }
    }
  }
}
```

図 6.89 接点出力制御シャドウ設定例

・ Azure

フォーマットは下記の通りです。デバイスツインの "desired" プロパティに設定します。

```
{
  "properties": {
    "desired": {
    "<制御ポート>_config": { ❶
```

```
        "output_state" : <high or low>,
        "output_time" : <出力時間>,
        "output_delay_time" : <出力遅延時間>
      },
      :
    }
  }
}
```

❶ 制御ポートは DO1, DO2 のいずれかを指定してください

```
{
  "properties": {
    "desired": {
      "DO1_config": {
        "output_state" : "high",
        "output_time" : 10,
        "output_delay_time" : 10
      },
```

図 6.90 接点出力制御デバイスツイン設定例

・RS485 レジスタ読み出し

表 6.22 RS485 レジスタ読み出し設定値

項目	概要	設定値	内容
method	通信種別	none	RS485 を利用しない
		rtu	Modbus-RTU
data_size	データサイズ	8	
baudrate	ボーレート	1200～38400[bps]	通信速度を指定します
parity	パリティビット	none	None
		odd	Odd
		even	Even
stop	ストップビット	1	1
		2	2
device_id	Modbus スレーブ機器のデバイス ID	0x01 ～ 0xF7	
func_code	ファンクションコード	0x03 or 0x04	
register_addr	レジスタアドレス	機器依存	値を読み出すレジスタのアドレスを指定
register_count	読み出しレジスタ数	1 or 2	一度に読み出すレジスタ数を指定
endian	エンディアン設定	little	リトルエンディアン
		big	ビッグエンディアン
interval	データ取得間隔[sec]	1～3600	この値に従って、値を読み出します
data_offset	読み出し値に加算する値	任意の値(整数値)	指定は任意です。読み出したレジスタ値に加算する値を指定します
data_multiply	読み出し値と乗算する値	任意の値(整数値)	指定は任意です。読み出したレジスタ値と乗算する値を指定します
data_devider	読み出し値と除算する値	任意の値(整数値)	指定は任意です。読み出したレジスタ値と除算する値を指定します

・AWS

フォーマットは下記の通りです。

```
{
  "state": {
    "desired": {
      "RS485_Data<1～4>_config": { ❶
        "method" : <種別>,
        "baudrate" : <ボーレート>,
        "data_size": <データサイズ>,
        "parity" : <パリティ>,
        "stop" : <ストップビット>,
        "device_id" : <デバイス ID>,
        "func_code" : <ファンクションコード>,
        "register_addr" : <レジスタアドレス>,
        "register_count" : <読み出すレジスタ数>,
        "endian" : <エンディアン種別>,
        "interval" : <読み出し間隔>,
        "data_offset" : <データに加算する値>,
        "data_multiply" : <データに乗算する値>,
        "data_devider" : <データと除算する値>
      }
    }
  }
}
```

❶ 1～4 のいずれかを指定してください

```
{
  "state": {
    "desired": {
      "RS485_Data1_config": {
        "baudrate" : 9600,
        "parity" : "none",
        "stop" : 1,
        "device_id" : "01",
        "func_code" : "03",
        "register_addr" : "0000",
        "register_count" : 2,
        "endian" : "big",
        "interval" : 30,
        "data_offset" : 0,
        "data_multiply" : 0,
        "data_devider" : 0
      }
    }
  }
}
```

図 6.91 RS485 レジスタ読み出しシャドウ設定例

・Azure

フォーマットは下記の通りです。デバイスツインの "desired" プロパティに設定します。

```
{
  "properties": {
    "desired": {
      "RS485_Data<1～4>_config": { ❶
        "method" : <種別>,
        "baudrate" : <ボーレート>,
        "data_size": <データサイズ>,
        "parity" : <パリティ>,
        "stop" : <ストップビット>,
        "device_id" : <デバイス ID>,
        "func_code" : <ファンクションコード>,
        "register_addr" : <レジスタアドレス>,
        "register_count" : <読み出すレジスタ数>,
        "endian" : <エンディアン種別>,
        "interval" : <読み出し間隔>,
        "data_offset" : <データに加算する値>,
        "data_multiply" : <データに乗算する値>,
        "data_devider" : <データと除算する値>
      },
      :
    }
  }
}
```

❶ 1～4 のいずれかを指定してください

```
{
  "properties": {
    "desired": {
      "RS485_Data1_config": {
        "baudrate" : 9600,
        "parity" : "none",
        "stop" : 1,
        "device_id" : "01",
        "func_code" : "03",
        "register_addr" : "0000",
        "register_count" : 2,
        "endian" : "big",
        "interval" : 30,
        "data_offset" : 0,
        "data_multiply" : 0,
        "data_devider" : 0
      },
```

図 6.92 RS485 レジスタ読み出しデバイスツイン設定例

6.9.8. コンテナの終了

podman_start で起動したゲートウェイコンテナを終了させる場合は、以下のコマンドを実行してください。

```
[armadillo ~]# podman stop a6e-gw-container
```

6.9.9. ログ内容確認

「6.9.5. ゲートウェイコンテナの設定ファイル」 でログファイルにログを出力する設定にした場合、インターフェース部とクラウド部にわかれて、それぞれ以下のファイルに出力されます。

- インターフェース部
  - /var/app/volumes/gw_container/device/log/sensing_mgr.log
- クラウド部
  - /var/app/volumes/gw_container/device/log/cloud_agent.log

ログファイルは自動的にローテートされるように設定されています。ローテートされると、各ファイルの末尾に番号が付与されます。なお、ファイル数が 10 を超えた場合は古いファイルから削除されます。

また、ログファイルの内容はテキストデータであり、以下のようなフォーマットになっています。

```
出力日時 ログレベル : メッセージ
```

図 6.93 ログファイルのフォーマット

6.9.10. ゲートウェイコンテナの構成

ゲートウェイコンテナは下記の通り構成されています。コンテナ内外関わらず、誤ってファイルを削除した場合はインストールディスクで初期化を行ってください。

起動スクリプト

コンテナ起動時、下記のスクリプトを実行します。

- /usr/bin/gw-app.sh

ゲートウェイコンテナアプリケーション

ゲートウェイコンテナアプリケーションは下記に配置されています。

- /usr/lib/python3.10/site-packages/atgateway/

ボリュームマウント

以下のパスをコンテナ内でマウントしています。

ホストパス	コンテナパス	概要
/var/app/rollback/volumes/gw_container/cert	/cert/ca	デバイス認証関連ファイル
/var/app/rollback/volumes/gw_container/config	/config	ゲートウェイコンテナコンフィグファイル
/var/app/rollback/volumes/gw_container/src	/root/gw_container	ゲートウェイコンテナ main 関数
/var/app/volumes/gw_container/device/cert	/cert/device	デバイス証明書関連ファイル
/var/app/volumes/gw_container/device/log	/log	ゲートウェイコンテナ ログ

6.10. ゲートウェイコンテナアプリケーションを改造する

「3.14. ゲートウェイコンテナアプリケーションの開発」で説明したとおり、VSCode 上でゲートウェイコンテナアプリケーションの設定を行えますが、メインファイルを変更することで独自のアプリケーションを開始することも可能です。ゲートウェイコンテナアプリケーションの拡張例のファイルは app/example ディレクトリに配置してあります。実行する場合は app/example ディレクトリのファイル一式を app/src ディレクトリにコピーしてください。拡張例のゲートウェイコンテナでは以下の動作を実行します。

- 5 秒毎に Count_value のカウントアップ
- Count_value が 100 に達すると 0 クリア

Count_value がカウントアップしていく様子はログファイルで確認できます。ゲートウェイコンテナのログについての詳細は 「6.9.9. ログ内容確認」 をご参照ください。

```
2023-01-26 11:05:35,115 <INFO> : {'data': {'Count_value': 0, 'timestamp': 1674698730}}
2023-01-26 11:05:45,150 <INFO> : {'data': {'Count_value': 1, 'timestamp': 1674698735}}
2023-01-26 11:05:45,165 <INFO> : {'data': {'Count_value': 2, 'timestamp': 1674698740}}
2023-01-26 11:05:45,175 <INFO> : {'data': {'Count_value': 3, 'timestamp': 1674698745}}
2023-01-26 11:05:55,202 <INFO> : {'data': {'Count_value': 4, 'timestamp': 1674698750}}
2023-01-26 11:05:55,215 <INFO> : {'data': {'Count_value': 5, 'timestamp': 1674698755}}
2023-01-26 11:06:05,242 <INFO> : {'data': {'Count_value': 6, 'timestamp': 1674698760}}
2023-01-26 11:06:05,255 <INFO> : {'data': {'Count_value': 7, 'timestamp': 1674698765}}
2023-01-26 11:06:15,282 <INFO> : {'data': {'Count_value': 8, 'timestamp': 1674698770}}
2023-01-26 11:06:15,295 <INFO> : {'data': {'Count_value': 9, 'timestamp': 1674698775}}
2023-01-26 11:06:25,323 <INFO> : {'data': {'Count_value': 10, 'timestamp': 1674698780}}
2023-01-26 11:06:25,335 <INFO> : {'data': {'Count_value': 11, 'timestamp': 1674698785}}
2023-01-26 11:06:35,362 <INFO> : {'data': {'Count_value': 12, 'timestamp': 1674698790}}
```

図 6.94 ログファイルの Count_value の出力例

6.11. Web UI から Armadillo をセットアップする (ABOS Web)

ABOS Web は、Web ブラウザから Armadillo の動作設定を行う機能で、ABOS (Armadillo Base OS) を搭載する全ての Armadillo に対応しています。

詳細は、「3.9.1. ABOS Web とは」を参照してください。

6.11.1. ABOS Web ではできないこと

ABOS Web は、ABOS の詳細や Linux のコマンドシェルの操作に詳しくない方でも、簡単に Armadillo のセットアップを行なえることを目的にしています。そのための、Armadillo の動作設定を行う機能ですから、動作設定以外のこと、たとえば、Armadillo の動作状態を監視したりすることは、できません。さらに、Armadillo をインターネットから設定操作する、リモート操作もできません。セキュリティの観点から、ABOS Web は、同じ LAN 内からの接続しか受け付けないように実装しています。

ABOS Web でできる Armadillo の設定については、「6.11.2. ABOS Web の設定機能一覧と設定手順」を参照してください。なお、ABOS Web は OSS で提供していますので、現在の ABOS Web に無い設定機能を、ご自分で実装して機能追加することも可能です。

6.11.2. ABOS Web の設定機能一覧と設定手順

現在、ネットワークに関して ABOS Web で設定できるのは以下のものです。

- WWAN 設定
- WLAN 設定
- 各接続設定（各ネットワークインターフェースの設定）
- DHCP サーバー設定
- NAT 設定
- VPN 設定

これらについては、「3.9. ネットワーク設定」で紹介していますので、そちらを参照してください。

ネットワーク以外にも ABOS Web は以下の機能を持っています。

- コンテナ管理
- SWU インストール
- 時刻設定
- アプリケーション向けのインターフェース (Rest API)
- カスタマイズ

本章では、これらのネットワーク以外の設定項目について紹介します。

6.11.3. コンテナ管理

ABOS Web から Armadillo 上のコンテナを一覧表示して、コンテナごとに起動・停止を行うことができます。

ABOS Web のトップページから、"コンテナ管理"をクリックすると、「図 6.95. コンテナ管理」の画面に遷移します。

図 6.95 コンテナ管理

この画面では、ABOS 上にあるコンテナ全てについて、イメージ名やコンテナ名、現在状態を一覧表示します。コンテナの一覧表示欄で選択したコンテナに対し、起動と停止、および、コンテナから出力されたログの表示を行うことができます。

「3.9.12. VPN 設定」に記載のとおり、VPN 接続を設定すると、abos_web_openvpn のコンテナが作成されます。VPN 接続中は、このコンテナが動作状態になっており、このコンテナをコンテナ管理画面で停止すると、VPN 接続が切断されます。

6.11.4. SWU インストール

ABOS Web から PC 上の SWU イメージや HTTP サーバー上の SWU イメージを Armadillo にインストールすることができます。

SWU イメージについては、「3.3.3.2. SWU イメージとは」を参照してください。

ABOS Web のトップページから、"SWU インストール"をクリックすると、「図 6.96. SWU インストール」の画面に遷移します。

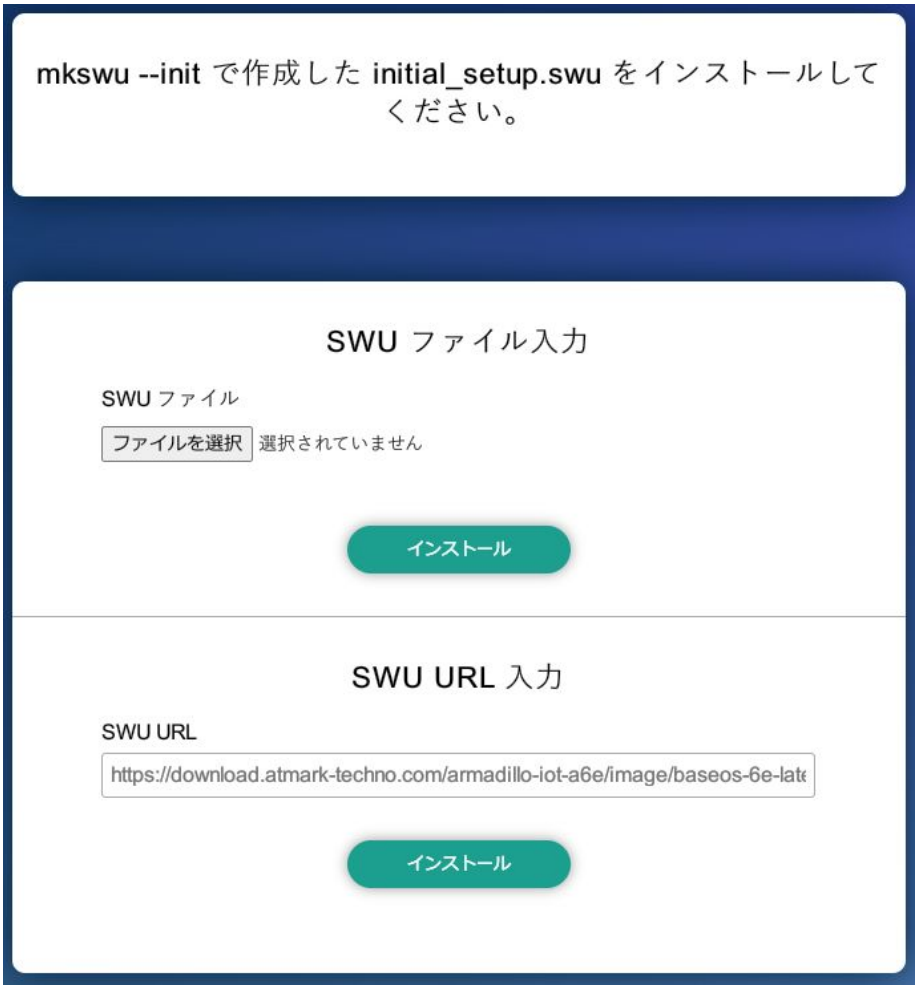


図 6.96 SWU インストール

この画面では、PC 上の SWU イメージファイルまたは、HTTP サーバー上の SWU イメージファイルの URL を指定して、Armadillo にインストールすることができます。Armadillo のソフトウェアのアップデート用に最初に行う設定で作成する initial_setup.swu が、まだ Armadillo にインストールされていなければ、"mkswu --init で作成した initial_setup.swu をインストールしてください。" というメッセージを画面上部に表示します。

SWU イメージのインストール動作を実行する時には、進行状況を示すログを表示します。"現在の SWU で管理されているバージョン" 欄には、ABOS の各ソフトウェアコンポーネントの名前とバージョン情報を一覧表示します。

図 6.97 SWU 管理対象ソフトウェアコンポーネントの一覧表示

6.11.5. 時刻設定

ABOS Web から時刻に関する設定を行うことができます。

ABOS Web のトップページから "時刻設定" をクリックすると、以下の内容が表示されます。

「図 6.98. ネットワークタイムサーバーと同期されている場合の状況確認画面」 では Armadillo の現在時刻と、同期中のサーバーとの時間差を確認することができます。

図 6.98 ネットワークタイムサーバーと同期されている場合の状況確認画面

時刻が同期されてない状態では 「図 6.99. ネットワークタイムサーバーと同期されていない場合の状況確認画面」 の様に 「PC と同期する」ボタンを押すことで、 Armadillo の時刻を PC と同期することができます。

図 6.99 ネットワークタイムサーバーと同期されていない場合の状況確認画面

「図 6.100. ネットワークタイムサーバーの設定項目」 では NTP (ネットワークからの時刻同期）サーバーと Armadillo 起動時に同期するサーバーを設定することができます。

図 6.100 ネットワークタイムサーバーの設定項目

最後に、「図 6.101. タイムゾーンの設定項目」 では Armadillo Base OS で使用するタイムゾーンの変更ができます。コンテナには影響ありませんのでご注意ください。

図 6.101 タイムゾーンの設定項目

6.11.6. アプリケーション向けのインターフェース (Rest API)

コンテナやスクリプトから ABOS Web の一部の機能を使用できます。

6.11.6.1. Rest API へのアクセス権の管理

Rest API は ABOS Web のパスワードと Rest API 用のトークンで認証されます。

また、接続可能なネットワークにも制限をかけております。初期状態では、同一サブネットからのアクセスのみ許容しています。同一サブネット外の IP アドレスからアクセスしたい場合は設定が必要です。設定方法は 「3.9.2. ABOS Web へのアクセス」 を参照してください。

各リクエストは以下のどちらかの Authorization ヘッダーで認証されます：

- Basic (パスワード認証) : curl の -u :<password> 等で認証可能です。<password> の文字列は ABOS Web で設定したパスワードです。
- Bearer (トークン認証) : curl の -H "Authorization: Bearer <token> 等で認証可能です。<token> は /api/tokens であらかじめ生成した文字列です。

また、トークンには権限も設定できます。Admin で生成されたトークンはすべてのインターフェースにアクセスできますが、一部のインターフェースしか使用しない場合はそのインターフェースに必要な権限だけを持つトークンを生成してください。

トークンの管理は ABOS Web の「設定管理」ページで行えます:

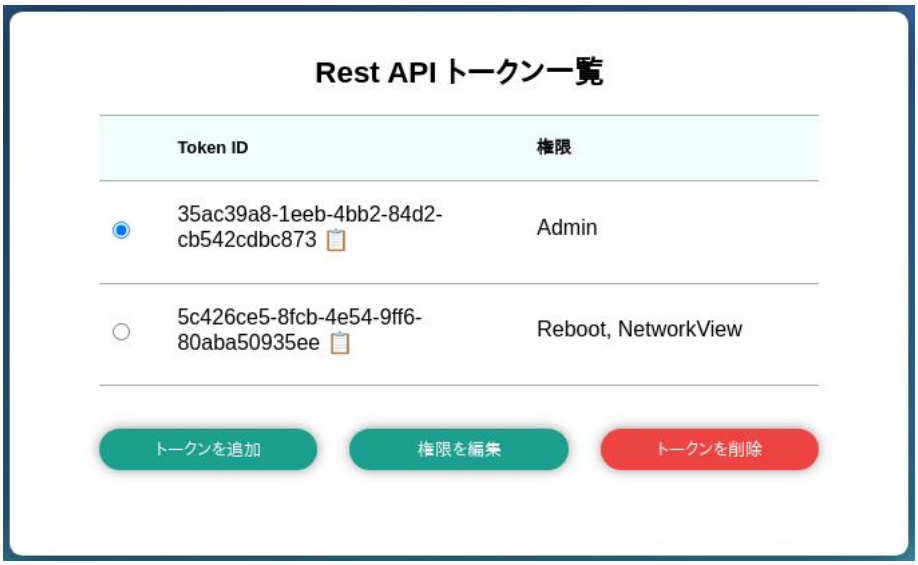


図 6.102 設定管理の Rest API トークン一覧表示

ABOS Web の バージョン 1.2.3 以降では、Token ID の横にあるクリップボードアイコンをクリックするとクリップボードにコピーすることができます。

6.11.6.2. Rest API 使用例の前提条件

各 Rest API の使用例を説明します。使用例では以下を前提としています。:

- ABOS Web に `https://armadillo.local:58080` でアクセスします。
- 「 `AUTH` 」環境変数に ABOS Web で生成したトークンを設定します。例： `AUTH="Authorization: Bearer 35ac39a8-1eeb-4bb2-84d2-cb542cdbc873"`
- `curl` コマンドを省略するため、以下のように alias を使用します：

```
[ATDE ~]$ alias curl_rest='curl -k -H "$AUTH" -w "¥nhttp code: %{http_code}¥n" '
```

コンテナから ABOS Web には「https://host.containers.internal:58080」でアクセスできます。

この章で説明する例では、`curl` のオプションに `-k` を指定して証明書を無視するようにしています。もし、証明書を使用したい場合は以下のように設定してください。

```
[ATDE ~]$ openssl s_client -showcerts -connect armadillo.local:58080 </
dev/null 2>/dev/null | openssl x509 -outform PEM > abosweb.pem
[ATDE ~]$ CERT="$PWD/abosweb.pem"
[ATDE ~]$ alias curl_rest='curl -H "$AUTH" --cacert "$CERT" -w "¥nhttp
code: %{http_code}¥n" '
```

6.11.6.3. Rest API の入力と出力

インターフェースの一部にはパラメータを取るものがあります。パラメータがある場合は json (Content-Type を application/json に設定する）と form（デフォルトの application/x-www-form-urlencoded でのパラメータ）のどちらでも使用可能です。

インターフェースの出力がある場合は json object で出力されます。今後のバージョンアップで json object のキーが増える可能性があるため、出力された値を処理する場合はその点に留意してください。

エラーの場合は json object の「error」キーに文字列のエラーが記載されています。http のステータスコードも 50x になります。

エラーの例：

```
[ATDE ~]$ curl_rest -X DELETE https://armadillo.local:58080/api/tokens/
3b2d830d-2f64-4e76-9e59-316da82eefc4
{"error":"No such token"}
http code: 500
```

6.11.6.4. Rest API : トークン管理

トークン管理のためのインターフェースは以下のとおりです：

- **トークン一覧**
  GET "/api/tokens"
  必要権限: Admin
  パラメータ: 無し
  出力: トークンリスト

```
[ATDE ~]$ curl_rest https://armadillo.local:58080/api/tokens
{"tokens":[{"token":"35ac39a8-1eeb-4bb2-84d2-cb542cdbc873","permissions":["Admin"]},
{"token":"5c426ce5-8fcb-4e54-9ff6-80aba50935ee","permissions":["Reboot","NetworkView"]}]}
http code: 200
```

- **トークン取得**
  GET "/api/tokens/<token>"
  必要権限: Admin
  パラメータ: 無し
  出力: トークン情報

```
[ATDE ~]$ curl_rest https://armadillo.local:58080/api/tokens/35ac39a8-1eeb-4bb2-84d2-
cb542cdbc873
{"token":"35ac39a8-1eeb-4bb2-84d2-cb542cdbc873","permissions":["Admin"]}
http code: 200
```

- トークン生成
  POST "/api/tokens"
  必要権限: Admin
  パラメータ: 付与したい permissions 権限リスト(ない場合は「Admin」で生成されます)
  出力: 生成されたトークン情報

```
[ATDE ~]$ curl_rest -H "Content-type: application/json" -d '{"permissions": ["SwuInstall",
"ContainerView"]}' https://armadillo.local:58080/api/tokens
{"token":"3b2d830d-2f64-4e76-9e59-316da82eefc4","permissions":
["SwuInstall","ContainerView"]}
http code: 200
```

- トークン編集 (存在しない場合は指定のトークンで生成されます)
  POST "/api/tokens/{token_id}"
  必要権限: Admin
  パラメータ: 付与したい permissions 権限リスト(ない場合は編集しません)
  出力: 編集か生成されたトークン情報

```
[ATDE ~]$ curl_rest -X POST -d permissions=Poweroff -d permissions=ContainerAdmin https://
armadillo.local:58080/api/tokens/3b2d830d-2f64-4e76-9e59-316da82eefc4
{"token":"3b2d830d-2f64-4e76-9e59-316da82eefc4","permissions":["Poweroff","ContainerAdmin"]}
```

- トークン削除
  DELETE "/api/tokens/{token_id}"
  必要権限: Admin
  パラメータ: 無し
  出力: 無し

```
[ATDE ~]$ curl_rest -X DELETE https://armadillo.local:58080/api/tokens/
3b2d830d-2f64-4e76-9e59-316da82eefc4
http code: 200
```

- abos-web パスワード変更
  POST "/api/password"
  必要権限: Admin
  パラメータ: password でハッシュ済みのパスワード文字列か hashed=false が設定されている場合は平文の文字列
  出力: 無し

```
[ATDE ~]$ PWD_HASH=$(openssl passwd -6)
Password:
Verifying - Password:
[ATDE ~]$ echo $PWD_HASH
$6$LuXQduN7L3PwbMaZ$txrw8vLJqEVUreQnZhM0CYMQ5U5B9b58L0mpVRULDiVCh2O46GKscq/
xsDPskjxg.x8ym0ri1/8NqFBu..IZE0
[ATDE ~]$ curl_rest --data-urlencode "password=$PWD_HASH" -X POST https://armadillo.local:
58080/api/password
http code: 200
```

6.11.6.5. Rest API : SWU

- **インストール済み SWU のバージョン情報取得**
  GET "/api/swu/versions"
  必要権限: SwuView
  パラメータ: 無し
  出力: Swupdate の各バージョン情報

```
[ATDE ~]$ curl_rest https://armadillo.local:58080/api/swu/versions
{"extra_os.custom":"54","extra_os.container":"1","custom":"54","extra_os.initial_setup":"4",
"boot":"2020.4-at19","base_os":"3.18.4-at.6","extra_os.sshd":"1"}
http code: 200
```

- **アップデートステータス取得**
  GET "/api/swu/status"
  必要権限: SwuView
  パラメータ: 無し
  出力: rollback_ok: ロールバック状態 (false の場合は rollback されています)、last_update_timestamp: UTC の unix epoch (数字での日付)、 last_update_versions: 最新のアップデートで更新されたバージョン情報 (コンポーネント → [更新前のバージョン, 更新後のバージョン]。 更新前に存在しなかったコンポーネントの場合は null で記載されています)

```
[ATDE ~]$ curl_rest https://armadillo.local:58080/api/swu/status
{"rollback_ok":true,"last_update_timestamp":1703208559,"last_update_versions":{"custom":
[null,"54"],"extra_os.custom":["53","54"]}}
http code: 200
```

- **SWU をファイルアップロードでインストール**
  POST "/api/swu/install/upload"
  必要権限: SwuInstall
  パラメータ: multipart/form-data で **swu** の転送
  出力: swupdate プロセスの出力 (stdout または stderr)、またはアップデートプロセスの出力ステータス (exit_code または exit_signal)

```
[ATDE ~]$ curl_rest -F swu=@"$HOME/mkswu/file.swu" https://armadillo.local:58080/api/swu/
install/upload
{"stdout":"SWUpdate v2023.05_git20231025-r0¥n"}
{"stdout":"¥n"}
{"stdout":"Licensed under GPLv2. See source distribution for detailed copyright notices.¥n"}
{"stdout":"¥n"}
{"stdout":"[INFO ] : SWUPDATE running :  [main] : Running on AGX4500 Revision at1¥n"}
{"stdout":"[INFO ] : SWUPDATE started :  Software Update started !¥n"}
{"stdout":"[INFO ] : SWUPDATE running :  [install_single_image] : Installing pre_script¥n"}
{"stdout":"[INFO ] : SWUPDATE running :  [read_lines_notify] : No base os update: copying
current os over¥n"}
: (省略)
{"stdout":"[INFO ] : SWUPDATE running :  [install_single_image] : Installing post_script¥n"}
{"stdout":"[INFO ] : SWUPDATE running :  [read_lines_notify] : Removing unused containers¥n"}
{"stdout":"[INFO ] : SWUPDATE running :  [read_lines_notify] : swupdate triggering reboot!¥n"}
{"stderr":"Killed¥n"}
{"exit_code":0}
```

```
http code: 200
```

- **SWU を URL でインストール**
  POST "/api/swu/install/url"
  必要権限: SwuInstall
  パラメータ: url=<SWU をダウンロードできる URL>
  出力: swupdate プロセスの出力 (stdout または stderr)、またはアップデートプロセスの出力ステータス (exit_code または exit_signal)

```
[ATDE ~]$ curl_rest -d url=https://url/to/file.swu https://armadillo.local:58080/api/swu/
install/url
{"stdout":"Downloading https://url/to/file.swu...¥n"}
{"stdout":"SWUpdate v2023.05_git20231025-r0¥n"}
{"stdout":"¥n"}
{"stdout":"Licensed under GPLv2. See source distribution for detailed copyright notices.¥n"}
{"stdout":"¥n"}
{"stdout":"[INFO ] : SWUPDATE running :  [main] : Running on AGX4500 Revision at1¥n"}
{"stdout":"[INFO ] : SWUPDATE started :  Software Update started !¥n"}
{"stdout":"[INFO ] : SWUPDATE running :  [install_single_image] : Installing pre_script¥n"}
{"stdout":"[INFO ] : SWUPDATE running :  [read_lines_notify] : No base os update: copying
current os over¥n"}
: (省略)
{"stdout":"[INFO ] : SWUPDATE running :  [install_single_image] : Installing post_script¥n"}
{"stdout":"[INFO ] : SWUPDATE running :  [read_lines_notify] : Removing unused containers¥n"}
{"stdout":"[INFO ] : SWUPDATE running :  [read_lines_notify] : swupdate triggering reboot!¥n"}
{"stderr":"Killed¥n"}
{"exit_code":0}

http code: 200
```

6.11.6.6. Rest API : コンテナ操作

- **コンテナー覧**
  GET "/api/containers"
  必要権限: ContainerView
  パラメータ: 無し
  出力: 各コンテナの id, name, state, command, image 情報

```
[ATDE ~]$ curl_rest https://armadillo.local:58080/api/containers
{"containers":
[{"id":"02616122dcea5bd75c551b29b2ef54f54e09f59c50ce3282684773bc6bfb86a8","name":"python_app
","state":"running","command":["python3","/vol_app/src/main.py"],"image":"localhost/
python_arm64_app_image:latest"}]}
http code: 200
```

- **コンテナログ取得**
  GET "/api/containers/{container}/logs"
  必要権限: ContainerView
  パラメータ: follow=true (podman logs -f と同様の効果)
  出力: podman logs プロセスの出力 (stdout または stderr)、またはアップデートプロセスの出力ステータス (exit_code または exit_signal)

```
[ATDE ~]$ curl_rest https://armadillo.local:58080/api/containers/python_app/logs
{"stdout":"Some message¥n"}
{"exit_code":0}

http code: 200
```

follow=true を付与する例

```
[ATDE ~]$ curl_rest https://armadillo.local:58080/api/containers/python_app/logs?follow=true
{"stdout":"Some message¥n"}
Ctrl-C で終了
```

- **コンテナ起動**
  POST "/api/containers/{container}/start"
  必要権限: ContainerAdmin
  パラメータ: 無し
  出力: 無し

```
[ATDE ~]$ curl_rest -X POST https://armadillo.local:58080/api/containers/python_app/start

http code: 200
```

- **コンテナ停止**
  POST "/api/containers/{container}/stop"
  必要権限: ContainerAdmin
  パラメータ: 無し
  出力: 無し

```
[ATDE ~]$ curl_rest -X POST https://armadillo.local:58080/api/containers/python_app/stop

http code: 200
```

6.11.6.7. Rest API : ネットワーク設定

- **ネットワーク設定一覧**
  GET "/api/connections"
  必要権限: NetworkView
  パラメータ: 無し
  出力: ネットワーク設定一覧と各接続の uuid, name, state, ctype, 存在すれば device 情報

```
[ATDE ~]$ curl_rest https://armadillo.local:58080/api/connections
{"connections":[{"name":"Wired connection
1","state":"activated","uuid":"18d241f1-946c-3325-974f-65cda3e6eea5","ctype":"802-3-
ethernet","device":"eth0"},{"name":"lo","state":"activated","uuid":"529ec241-f122-4cb2-843f-
ec9787b2aee7","ctype":"loopback","device":"lo"},
{"name":"podman0","state":"activated","uuid":"be4583bc-3498-4df2-
a31c-773d781433aa","ctype":"bridge","device":"podman0"},
{"name":"veth0","state":"activated","uuid":"03446b77-b1ab-47d0-98fc-
f167c3f3778a","ctype":"802-3-ethernet","device":"veth0"},{"name":"Wired connection
```

```
2","state":"","uuid":"181f44df-850e-36c1-a5a4-6e461c768acb","ctype":"802-3-ethernet"},
{"name":"Wired connection 3","state":"","uuid":"e4381368-6351-3985-
ba6e-2625c62b8d39","ctype":"802-3-ethernet"}]}

http code: 200
```

- **ネットワーク設定詳細取得**
  GET "/api/connections/{connection}"
  必要権限: NetworkView
  パラメータ: 無し（URL の connection は UUID または接続名で使用可能）
  出力: 接続の詳細情報（Network Manager のプロパティ）

```
[ATDE ~]$ curl_rest https://armadillo.local:58080/api/connections/Wired%20connection%201
{"name":"Wired connection
1","state":"activated","uuid":"18d241f1-946c-3325-974f-65cda3e6eea5","ctype":"802-3-
ethernet","device":"eth0","props":{"802-3-ethernet.accept-all-mac-addresses":"-1","802-3-
ethernet.auto-negotiate":"no","802-3-ethernet.cloned-mac-address":"","802-3-
ethernet.duplex":"","802-3-ethernet.generate-mac-address-mask":"","802-3-ethernet.mac-
address":"","802-3-ethernet.mac-address-blacklist":"","802-3-ethernet.mtu":"auto","802-3-
ethernet.port":"","802-3-ethernet.s390-nettype":"","802-3-ethernet.s390-options":"","802-3-
ethernet.s390-subchannels":"","802-3-ethernet.speed":"0","802-3-ethernet.wake-on-
lan":"default","802-3-ethernet.wake-on-lan-password":"","GENERAL.CON-PATH":"/org/
freedesktop/NetworkManager/Settings/1","GENERAL.DBUS-PATH":"/org/freedesktop/NetworkManager/
ActiveConnection/
6","GENERAL.DEFAULT":"yes","GENERAL.DEFAULT6":"no","GENERAL.DEVICES":"eth0","GENERAL.IP-
IFACE":"eth0","GENERAL.MASTER-PATH":"","GENERAL.NAME":"Wired connection 1","GENERAL.SPEC-
OBJECT":"","GENERAL.STATE":"activated","GENERAL.UUID":"18d241f1-946c-3325-974f-65cda3e6eea5"
,"GENERAL.VPN":"no","GENERAL.ZONE":"","IP4.ADDRESS[1]":"198.51.100.123/16","IP4.DNS[1]":"192
.0.2.1","IP4.DNS[2]":"192.0.2.2","IP4.GATEWAY":"198.51.100.1","IP4.ROUTE[1]":"dst =
198.51.100.0/16, nh = 0.0.0.0, mt = 100","IP4.ROUTE[2]":"dst = 0.0.0.0/0, nh = 198.51.100.1,
mt = 100","IP6.ADDRESS[1]":"fe80::211:cff:fe00:b13/64","IP6.GATEWAY":"","IP6.ROUTE[1]":"dst
= fe80::/64, nh = ::, mt = 1024","connection.auth-
retries":"-1","connection.autoconnect":"yes","connection.autoconnect-
priority":"-999","connection.autoconnect-retries":"-1","connection.autoconnect-
slaves":"-1","connection.dns-over-tls":"-1","connection.gateway-ping-
timeout":"0","connection.id":"Wired connection 1","connection.interface-
name":"eth0","connection.lldp":"default","connection.llmnr":"-1","connection.master":"","con
nection.mdns":"-1","connection.metered":"unknown","connection.mptcp-
flags":"0x0","connection.multi-connect":"0","connection.permissions":"","connection.read-
only":"no","connection.secondaries":"","connection.slave-type":"","connection.stable-
id":"","connection.timestamp":"1703208824","connection.type":"802-3-
ethernet","connection.uuid":"18d241f1-946c-3325-974f-65cda3e6eea5","connection.wait-
activation-delay":"-1","connection.wait-device-
timeout":"-1","connection.zone":"","ipv4.addresses":"198.51.100.123/16","ipv4.auto-route-
ext-gw":"-1","ipv4.dad-timeout":"-1","ipv4.dhcp-client-id":"","ipv4.dhcp-
fqdn":"","ipv4.dhcp-hostname":"","ipv4.dhcp-hostname-flags":"0x0","ipv4.dhcp-
iaid":"","ipv4.dhcp-reject-servers":"","ipv4.dhcp-send-hostname":"yes","ipv4.dhcp-
timeout":"0","ipv4.dhcp-vendor-class-
identifier":"","ipv4.dns":"192.0.2.1,192.0.2.2","ipv4.dns-options":"","ipv4.dns-
priority":"0","ipv4.dns-search":"","ipv4.gateway":"198.51.100.1","ipv4.ignore-auto-
dns":"no","ipv4.ignore-auto-routes":"no","ipv4.link-local":"0","ipv4.may-
fail":"yes","ipv4.method":"manual","ipv4.never-default":"no","ipv4.replace-local-
rule":"-1","ipv4.required-timeout":"-1","ipv4.route-metric":"-1","ipv4.route-
table":"0","ipv4.routes":"","ipv4.routing-rules":"","ipv6.addr-gen-
mode":"eui64","ipv6.addresses":"","ipv6.auto-route-ext-gw":"-1","ipv6.dhcp-
duid":"","ipv6.dhcp-hostname":"","ipv6.dhcp-hostname-flags":"0x0","ipv6.dhcp-
```

```
iaid":"","ipv6.dhcp-send-hostname":"yes","ipv6.dhcp-timeout":"0","ipv6.dns":"","ipv6.dns-
options":"","ipv6.dns-priority":"0","ipv6.dns-search":"","ipv6.gateway":"","ipv6.ignore-
auto-dns":"no","ipv6.ignore-auto-routes":"no","ipv6.ip6-privacy":"-1","ipv6.may-
fail":"yes","ipv6.method":"auto","ipv6.mtu":"auto","ipv6.never-default":"no","ipv6.ra-
timeout":"0","ipv6.replace-local-rule":"-1","ipv6.required-timeout":"-1","ipv6.route-
metric":"-1","ipv6.route-table":"0","ipv6.routes":"","ipv6.routing-
rules":"","ipv6.token":"","proxy.browser-only":"no","proxy.method":"none","proxy.pac-
script":"","proxy.pac-url":""}}
http code: 200
```

- **ネットワーク設定の変更**
  PATCH "/api/connections/{connection}"
  必要権限: NetworkAdmin
  パラメータ: Network Manager で編集可能な値
  出力: 無し

```
[ATDE ~]$ curl_rest -X PATCH -d ipv4.method=manual -d ipv4.addresses=198.51.100.123/16
https://armadillo.local:58080/api/connections/Wired%20connection%201

http code: 200
```

- **ネットワークの接続**
  POST "/api/connections/{connection}/up"
  必要権限: NetworkAdmin
  パラメータ: 無し
  出力: 無し

```
[ATDE ~]$ curl_rest -X POST https://armadillo.local:58080/api/connections/Wired%20connection
%201/up

http code: 200
```

- **ネットワークの切断**
  POST "/api/connections/{connection}/down"
  必要権限: NetworkAdmin
  パラメータ: 無し
  出力: 無し

```
[ATDE ~]$ curl_rest -X POST https://armadillo.local:58080/api/connections/Wired%20connection
%201/down

http code: 200
```

「6.15.5.12. LTE 再接続サービス」が動作している状態で LTE を切断した場合、LTE 再接続サービスにより再度接続を試み、接続可能であれば接続状態へ戻ります。

- **ネットワーク設定の削除**
  DELETE "/api/connections/{connection}"
  必要権限: NetworkAdmin
  パラメータ: 無し出力: 無し

```
[ATDE ~]$ curl_rest -X DELETE https://armadillo.local:58080/api/connections/178b8c95-
fcad-4bb1-8040-5a02b9ad046f

http code: 200
```

通信に使用しているネットワークの設定を削除した場合は Armadillo へアクセスできなくなりますので、ご注意ください。

6.11.6.8. Rest API : WLAN

- **無線ネットワークのリスト取得**
  GET "/api/wlan/scan"
  必要制限: NetworkView
  パラメータ: (任意)rescan=true/false, false を指定するとキャッシュされているスキャン結果を出力します。
  出力: リスト

```
[ATDE ~]$ curl_rest https://armadillo.local:58080/api/wlan/scan
[{"id":"my_ap","signal":74,"bssid":"04:42:1A:E4:78:0C","chan":44,"rate":"540 Mbit/
s","security":"WPA2 WPA3"},{"id":"other_ap","signal":65,"bssid":"AC:44:F2:56:22:38","chan":
1,"rate":"130 Mbit/s","security":"WPA2"}]
http code: 200
```

- *無線ネットワークの接続
  POST "/api/wlan/connect"
  必要制限: NetworkAdmin
  パラメータ： ssid, passphrase, ifname, bssid, hidden. ssid 以外は任意です。
  出力: 生成した接続の uuid

```
[ATDE ~]$ curl_rest https://armadillo.local:58080/api/wlan/connect -d ssid=my_ap -d
passphrase=my_passphrase
{"uuid":"178b8c95-fcad-4bb1-8040-5a02b9ad046f"}
http code: 200
```

- **無線ネットワーク アクセスポイントの設定**
  POST "/api/wlan/ap"
  必要制限: NetworkAdmin
  パラメータ: ssid, passphrase, bridge_addr, hw_mode/channel, interface.
  interface は任意です。hw_mode:2.4GHz を使用する場合は "g"、5GHz を使用する場合は "a" を設定します。
  channel: 2.4GHz の場合は 1 ～ 13、5GHz の場合は 36、40、44、48 を設定します。

hw_mode/channnel を設定しない場合は自動的に選択されますが、両方を未設定にすることはできません。
出力: 無し

```
[ATDE ~]$ curl_rest -d ssid=my_ap -d passphrase=my_passphrase -d bridge_addr=198.51.100.1/24
-d channel=3 https://armadillo.local:58080/api/wlan/ap

http code: 200
```

アクセスポイントを設定するとクライアントの接続が無効になります。

クライアントの接続の削除は DELETE "/api/connections/{connection}" で行えます。

- **無線ネットワーク アクセスポイントの削除**
  DELETE "/api/wlan/ap"
  必要制限: NetworkAdmin
  パラメータ: interface (任意)
  出力: 無し

```
[ATDE ~]$ curl_rest -X DELETE https://armadillo.local:58080/api/wlan/ap

http code: 200
```

6.11.6.9. Rest API : WWAN の設定

- **WWAN の設定追加**
  POST "/api/wwan"
  必要制限: NetworkAdmin
  パラメータ: apn, user, password, auth_type (CHAP/PAP, デフォルト CHAP), mccmnc, ipv6 (bool、デフォルト true)
  apn 以外は任意です。
  出力: 追加された接続の uuid

```
[ATDE ~]$ curl_rest -d apn=provider.tld -d user=provider -d password=provider https://
armadillo.local:58080/api/wwan
{"uuid":"ce603d3e-838b-4ac8-b7fd-6a3f1abe4003"}
http code: 200
```

- **WWAN の設定削除**
  DELETE "/api/wwan"

必要制限: NetworkAdmin
パラメータ: 無し
出力: 無し

```
[ATDE ~]$ curl_rest -X DELETE https://armadillo.local:58080/api/wwan

http code: 200
```

WWAN の設定確認または一時的な切断は connection の API で行ってください。

6.11.6.10. Rest API : DHCP の設定

- **DHCP の設定確認**
  GET "/api/dhcp"
  必要制限: NetworkView
  パラメータ: 無し
  出力: interface, ip_addr, start_addr, end_addr, lease_time のリスト

```
[ATDE ~]$ curl_rest https://armadillo.local:58080/api/dhcp
[{"interface":"br_ap","ip_addr":"198.51.100.1/24","start_addr":"198.51.100.10","end_addr":"1 ⏎
98.51.100.20","lease_time":"3600"}]
http code: 200
```

- **DHCP の設定**
  POST "/api/dhcp/{interface}"
  必要制限: NetworkAdmin
  パラメータ: start_addr, end_addr, lease_time
  lease_time を設定しなかった場合は 3600 (秒) とする
  出力: 無し

```
[ATDE ~]$ curl_rest https://armadillo.local:58080/api/dhcp/br_ap -d start_addr=198.51.100.10 ⏎
-d end_addr=198.51.100.20

http code: 200
```

- **DHCP の設定削除**
  DELETE "/api/dhcp/{interface}"
  必要制限: NetworkAdmin
  パラメータ: 無し
  出力: 無し

```
[ATDE ~]$ curl_rest -X DELETE https://armadillo.local:58080/api/dhcp/br_ap

http code: 200
```

6.11.6.11. Rest API : NAT の設定

- **NAT (masquerade) の設定確認**
  GET "/api/nat"
  必要制限: NetworkView
  パラメータ: 無し
  出力: NAT されている interface のリスト

```
[ATDE ~]$ curl_rest https://armadillo.local:58080/api/nat
[{"interface":"eth0"}]
http code: 200
```

- **NAT の設定**
  POST "/api/nat/{interface}"
  必要制限: NetworkAdmin
  パラメータ: 無し
  出力: 無し

```
[ATDE ~]$ curl_rest -X POST https://armadillo.local:58080/api/nat/eth0

http code: 200
```

- **NAT の削除**
  DELETE "/api/nat/{interface}"
  必要制限: NetworkAdmin
  パラメータ: 無し
  出力: 無し

```
[ATDE ~]$ curl_rest -X DELETE https://armadillo.local:58080/api/nat/eth0

http code: 200
```

- **ポートフォワードの設定確認**
  GET "/api/port_forwarding"
  必要制限: NetworkView
  パラメータ: 無し
  出力: フォワードされてるポート

```
[ATDE ~]$ curl_rest https://armadillo.local:58080/api/port_forwarding
[{"interface":"eth0","protocol":"tcp","dport":"22","destination":"127.0.0.1","destination_po ⏎
rt":"2222"}]
http code: 200
```

- **ポートフォワードの設定**
  POST "/api/port_forwarding"
  必要制限: NetworkAdmin
  パラメータ: interface, protocol (デフォルト tcp), dport, destination, destination_port
  出力: 無し

```
[ATDE ~]$ curl_rest https://armadillo.local:58080/api/port_forwarding -d interface=eth0  -d
dport=22 -d de
stination=127.0.0.1 -d destination_port=2222

http code: 200
```

- **ポートフォワードの削除**
  DELETE "/api/port_forwarding"
  必要制限: NetworkAdmin
  パラメータ: interface, protocol (デフォルト tcp), dport, destination, destination_port
  出力: 無し

```
[ATDE ~]$ curl_rest https://armadillo.local:58080/api/port_forwarding -X DELETE -H "Content-
Type: application/json" -d
'{"interface":"eth0","protocol":"tcp","dport":"22","destination":"127.0.0.1","destination_po
rt":"2222"}'

http code: 200
```

6.11.6.12. Rest API : 時刻の設定

- **時刻の状況確認**
  GET "/api/time/ntp_info"
  必要権限: TimeView
  パラメータ: 無し
  出力: time_now: epoch 形式の現在時刻、ntp_server_ip: 現在同期中のサーバーアドレス。同期されていない場合は「null」となります。ntp_server_offset: 現在同期中のサーバーとの時刻の遅れ（マイナスの場合は Armadillo がサーバーより早いです）

```
[ATDE ~]$ curl_rest https://armadillo.local:58080/api/time/ntp_info
{"ntp_server_ip":"203.0.113.10","ntp_server_offset":"-0.000015824","time_now":1710139558}
http code: 200
```

- **NTP の設定確認**
  GET "/api/time/ntp_config"
  必要権限: TimeView
  パラメータ: 無し
  出力: servers: 同期する対象、 initstepslew: Armadillo 起動時に同期するかどうかの設定

```
[ATDE ~]$ curl_rest https://armadillo.local:58080/api/time/ntp_config
{"servers":["pool pool.ntp.org iburst"],"initstepslew":"10 pool.ntp.org"}
http code: 200
```

- **NTP の設定**
  POST "/api/time/ntp_config"
  必要権限: TimeAdmin
  パラメータ: servers: 同期する対象、 initstepslew: Armadillo 起動時に同期するかどうかの設定。パラメータを送信しない場合は設定されません。値が空の場合は設定が削除されて、「 default 」の場合は Armadillo Base OS のデフォルトに戻ります。

出力: 取得時と同じ

```
[ATDE ~]$ curl_rest https://armadillo.local:58080/api/time/ntp_config -X POST -d "servers=server 203.0.113.10 iburst" -d "servers=server 203.0.113.11 iburst" -d "initstepslew="
{"servers":["server 203.0.113.10 iburst","server 203.0.113.11 iburst"],"initstepslew":null}
http code: 200
[ATDE ~]$ curl_rest https://armadillo.local:58080/api/time/ntp_config -X POST -d "servers=default&initstepslew=default"
{"servers":["pool pool.ntp.org iburst"],"initstepslew":"10 pool.ntp.org"}
http code: 200
```

- **タイムゾーンの確認**
  GET "/api/time/timezone"
  必要権限: TimeView
  パラメータ: 無し
  出力: timezone: 使用されているタイムゾーン

```
[ATDE ~]$ curl_rest https://armadillo.local:58080/api/time/timezone
{"timezone":"Asia/Tokyo"}
http code: 200
```

- **タイムゾーンの設定**
  POST "/api/time/timezone"
  必要権限: TimeAdmin
  パラメータ: timezone: 設定するタイムゾーン
  出力: 無し

```
[ATDE ~]$ curl_rest https://armadillo.local:58080/api/time/timezone -X POST -d "timezone=Asia/Tokyo"
http code: 200
```

- **時刻を強制的に設定する**
  POST "/api/time/set"
  必要権限: TimeAdmin
  パラメータ: timestamp: epoch 形式の時刻
  出力: 無し

```
[ATDE ~]$ curl_rest https://armadillo.local:58080/api/time/set -X POST -d "timestamp=$(date +%s)"
http code: 200
```

6.11.6.13. Rest API : 電源制御

- **再起動**
  POST "/api/reboot"
  必要権限: Reboot
  パラメータ: 無し
  出力: 無し

```
[ATDE ~]$ curl_rest -X POST https://armadillo.local:58080/api/reboot

http code: 200
```

- **停止**
  POST "/api/poweroff"
  必要権限: Poweroff
  パラメータ: 無し
  出力: 無し

```
[ATDE ~]$ curl_rest -X POST https://armadillo.local:58080/api/poweroff

http code: 200
```

6.11.6.14. Rest API : ABOS Web 制御

- **リスタート**
  POST "/api/abosweb/restart"
  必要権限: AbosWebRestart
  パラメータ: 無し
  出力: コネクションリセット。ABOS Web はリスタートする前に一度終了するためコネクションリセットが発生します。

```
[ATDE ~]$ curl_rest -X POST https://armadillo.local:58080/api/abosweb/restart

http code: 000
curl: (52) Empty reply from server
```

6.11.6.15. Rest API : カスタムスクリプトの実行

ユーザが Armadillo に追加したスクリプトを Rest API を使用して実行することができます。実行したいスクリプトに実行権限を付与し、Armadillo の /etc/atmark/abos_web/customize_rest ディレクトリ下に置いてください。

実行に root 権限が必要なスクリプトの場合は、 以下のように /etc/doas.d/abos_web_customize.conf にスクリプトを追加してください。

```
[armadillo ~]# cat /etc/doas.d/abos_web_customize.conf
permit nopass abos-web-admin as root cmd /etc/atmark/abos_web/customize_rest/root_command.sh
```

- **任意のスクリプト実行**
  POST "/api/custom/{script}"
  必要制限: Custom パラメータ: **args** でスクリプトの引数を順番に指定できます。
  root を true に設定すると root 権限でスクリプトを実行します。
  出力: /etc/atmark/abos_web/customize_rest/{script} {args} {args...} を実行して、そのスクリプトの出力を stdout/stderr で返します。スクリプトが終了した際の出力ステータスは exit_code または exit_signal (どちらも int) です。

```
[armadillo ~]# cat /etc/atmark/abos_web/customize_rest/print_args.sh
#!/bin/sh
```

```
printf "arg: %s¥n" "$@"
[ATDE ~]$ curl_rest -X POST https://armadillo.local:58080/api/custom/print_args.sh ¥
        -H 'Content-type: application/json' -d '{"args": ["param", "second arg"]}'
{"stdout":"arg: param¥n"}
{"stdout":"arg: second arg¥n"}
{"exit_code":0}
```

標準の ABOS Web には最小限の権限しか与えていません。
root 権限でスクリプトを実行する場合、 Armadillo の故障やセキュリティにも関わりますので、十分注意して追加してください。

6.11.7. カスタマイズ

ABOS Web をお客様の最終製品へ組み込む場合に、ロゴ画像や背景色、メニューの文言などをカスタマイズすることができます。詳細は 「3.10. ABOS Web をカスタマイズする」 を参照してください。

6.12. ABOSDE から ABOS Web の機能を使用する

ABOSDE は以下に示す ABOS Web の情報取得や動作を行うことができます。

- Armadillo の SWU バージョンを取得する
- Armadillo のコンテナの情報を取得する
- Armadillo のコンテナを起動・停止する
- Armadillo のコンテナのログを取得する
- Armadillo に SWU をインストールする

ABOSDE は ABOS Web の Rest API を用いて通信を行っていますので、ABOS Web にパスワードでログインができる状態である必要があります。ABOS Web へのログインを行っていない場合は「3.9.1. ABOS Web とは」を参考にしてください。

ABOSDE から ABOS Web の機能を使用するには通信を行う対象の Armadillo を選択する必要があります。「図 6.103. ABOSDE で ローカルネットワーク上の Armadillo をスキャンする」 の赤枠で囲まれているボタンをクリックすることで、ローカルネットワーク上で ABOS Web が動作している Armadillo をスキャンすることができます。ただし、ATDE のネットワークを NAT に設定している場合は Armadillo がリストに表示されません。

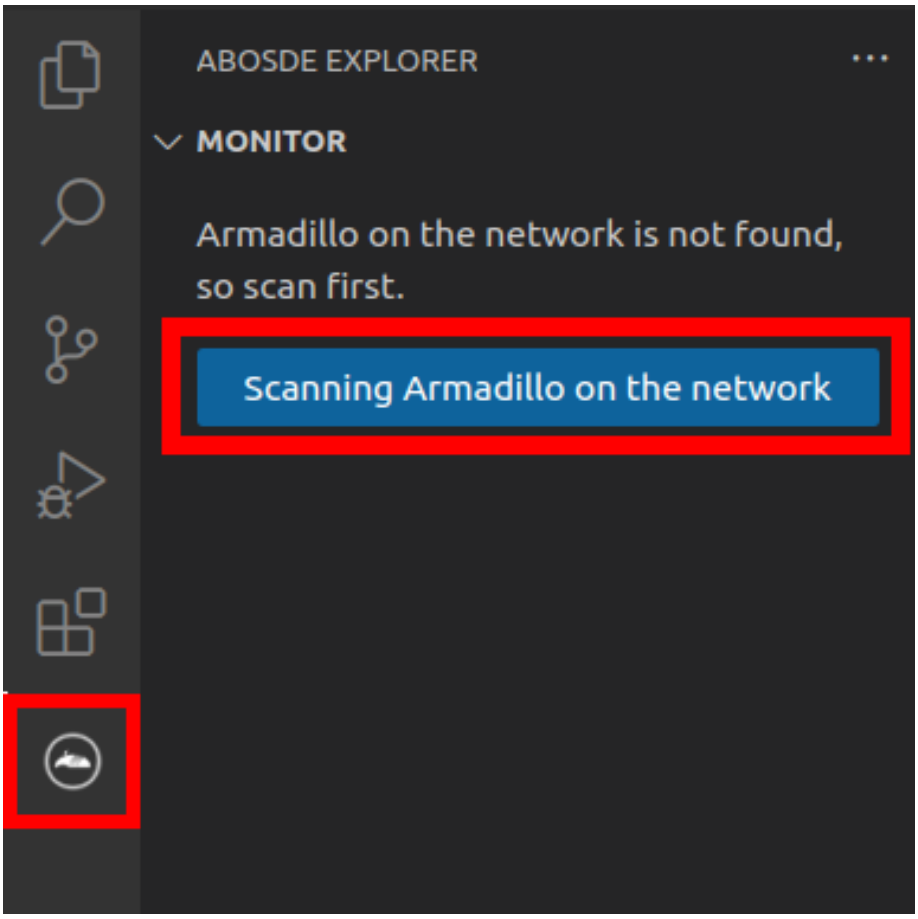


図 6.103 ABOSDE で ローカルネットワーク上の Armadillo をスキャンする

ABOSDE から ABOS Web に初めて通信を行う時、ABOS Web は通信に使用するためのトークンを発行します。そのため、ABOSDE では 「図 6.104. ABOSDE の ABOS Web パスワード入力画面」 のように ABOS Web のパスワードを求められますので、設定したパスワードを入力してください。

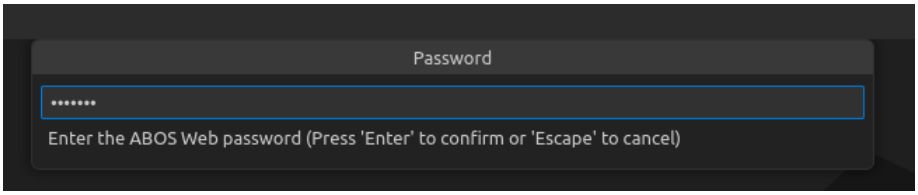


図 6.104 ABOSDE の ABOS Web パスワード入力画面

6.12.1. Armadillo の SWU バージョンを取得する

ローカルネットワーク上の Armadillo をスキャンした後に、「図 6.105. ABOSDE で Armadillo の SWU バージョンを取得」 の赤枠で囲まれているボタンをクリックすることで、選択した Armadillo の SWU バージョンを取得することができます。

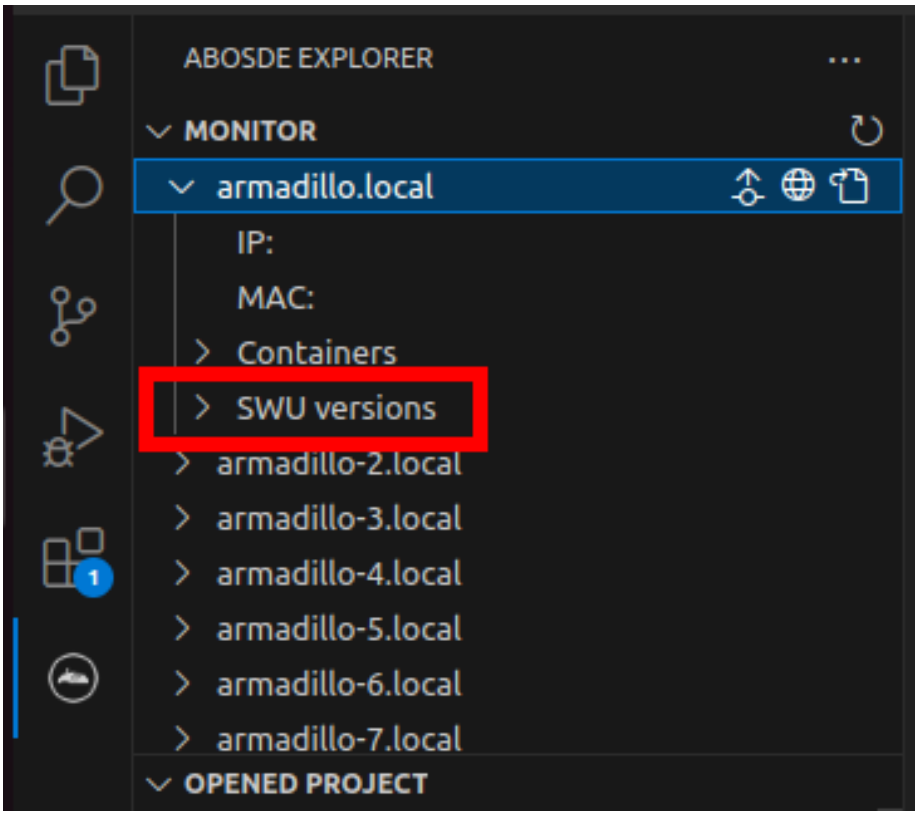


図 6.105 ABOSDE で Armadillo の SWU バージョンを取得

6.12.2. Armadillo のコンテナの情報を取得する

ローカルネットワーク上の Armadillo をスキャンした後に、「図 6.106. ABOSDE で Armadillo のコンテナ情報を取得」 の赤枠で囲まれているボタンをクリックすることで、選択した Armadillo のコンテナの情報を取得できます。表示されるコンテナの情報は以下の通りとなります。

- **state**：コンテナが起動中の場合は running、コンテナが停止中の場合は exited
- **image**：コンテナのイメージ名
- **command**：コンテナ起動時に実行しているコマンド

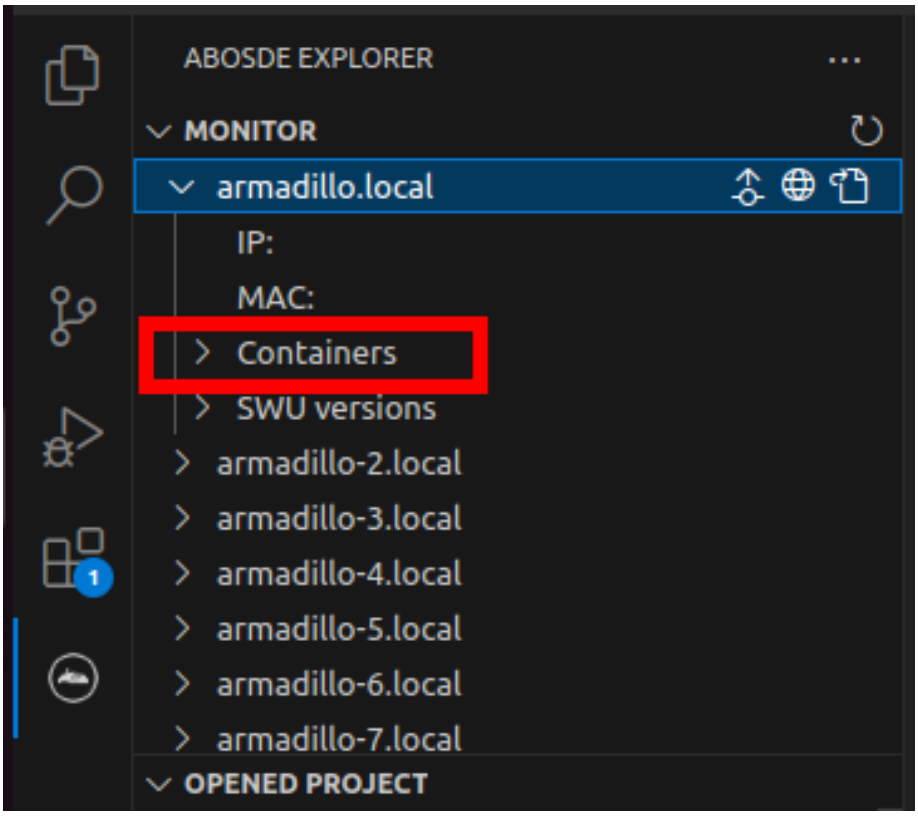


図 6.106 ABOSDE で Armadillo のコンテナ情報を取得

6.12.3. Armadillo のコンテナを起動・停止する

ローカルネットワーク上の Armadillo をスキャンした後に、「図 6.107. ABOSDE で Armadillo のコンテナを起動」 の赤枠で囲まれているボタンをクリックすることで、選択したコンテナを起動することができます。コンテナを起動できた場合はコンテナの status が running に変化します。また、「図 6.108. ABOSDE で Armadillo のコンテナを停止」 の赤枠で囲まれているボタンをクリックすることで、選択したコンテナを停止することができます。コンテナを停止できた場合はコンテナの status が exited に変化します。

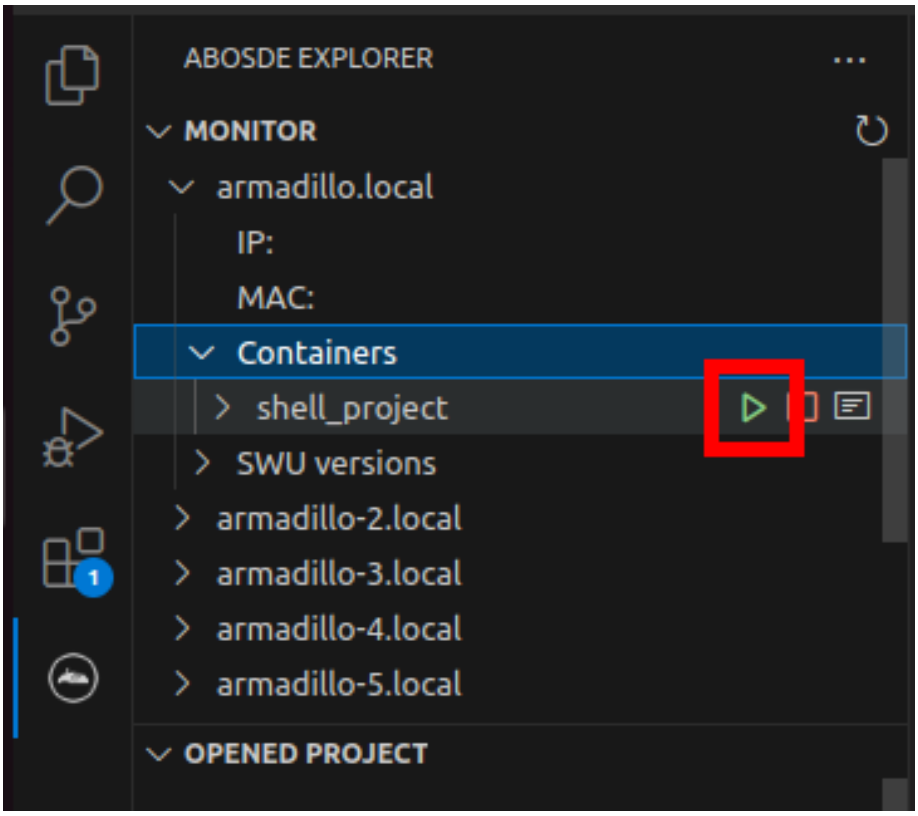


図 6.107 ABOSDE で Armadillo のコンテナを起動

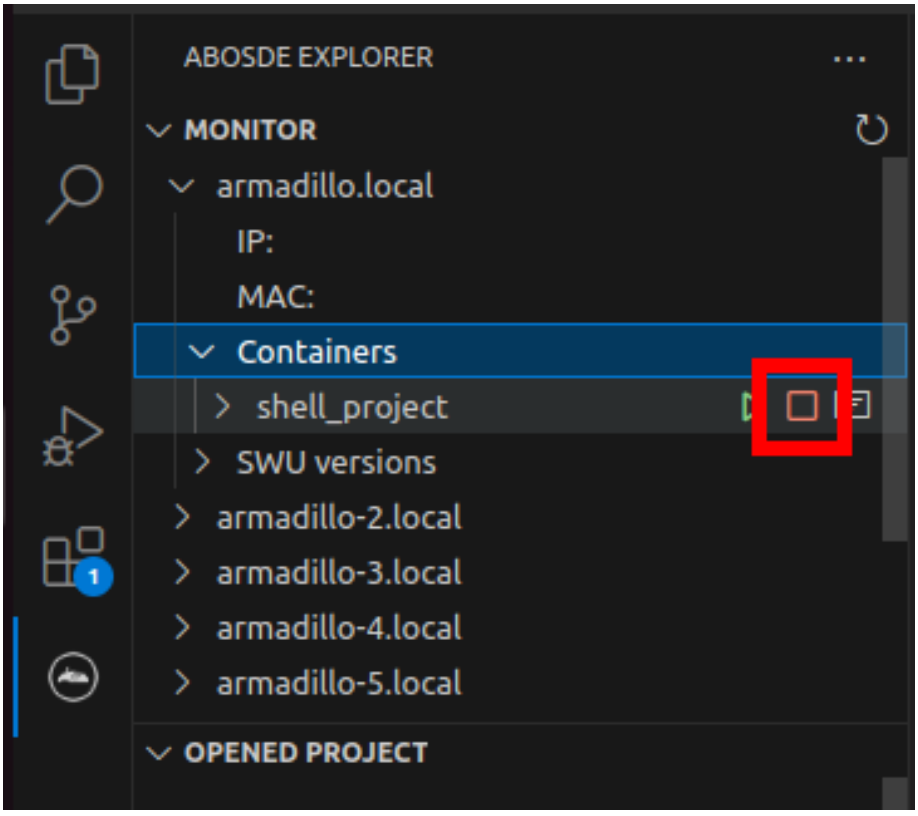


図 6.108 ABOSDE で Armadillo のコンテナを停止

6.12.4. Armadillo のコンテナのログを取得する

「図 6.109. ABOSDE で Armadillo のコンテナのログを取得」 の赤枠で囲まれているボタンをクリックすることで、コンテナが出力したログを取得することができます。ログは VSCode のテキストエディタに開かれます。コンテナが何もログを出力していない場合は表示されません。

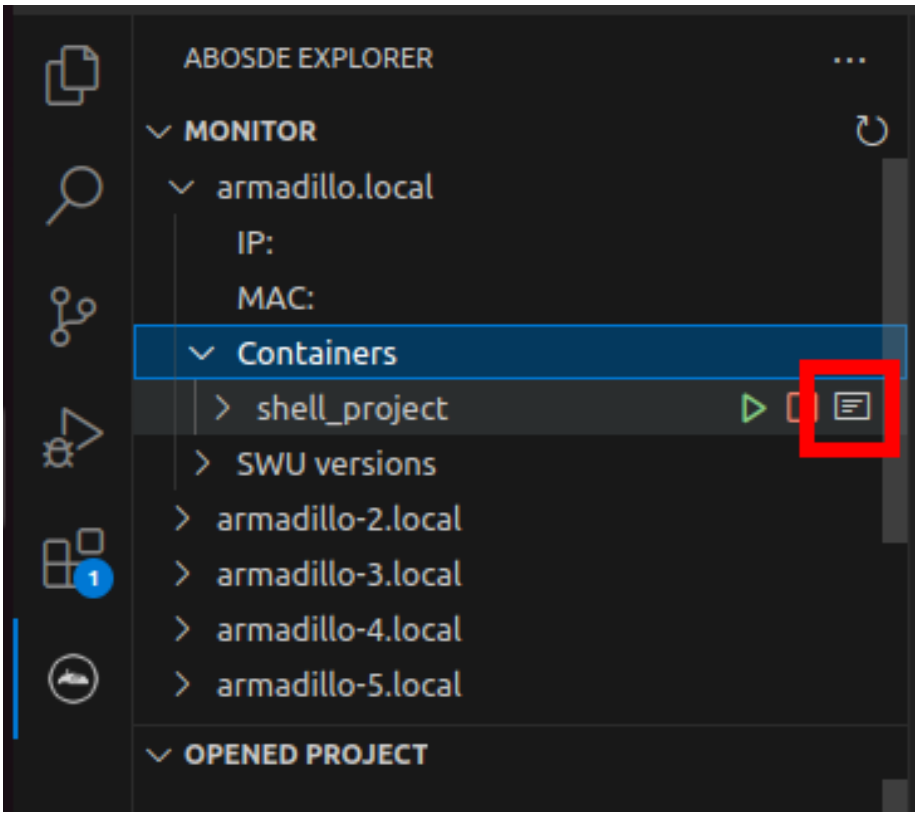


図 6.109 ABOSDE で Armadillo のコンテナのログを取得

6.12.5. Armadillo に SWU をインストールする

ローカルネットワーク上の Armadillo をスキャンした後に、「図 6.110. ABOSDE で Armadillo に SWU をインストール」 の赤枠で囲まれているボタンをクリックすることで、選択した Armadillo に SWU をインストールすることができます。SWU インストールのログは VSCode 画面下部の OUTPUT に表示されます。

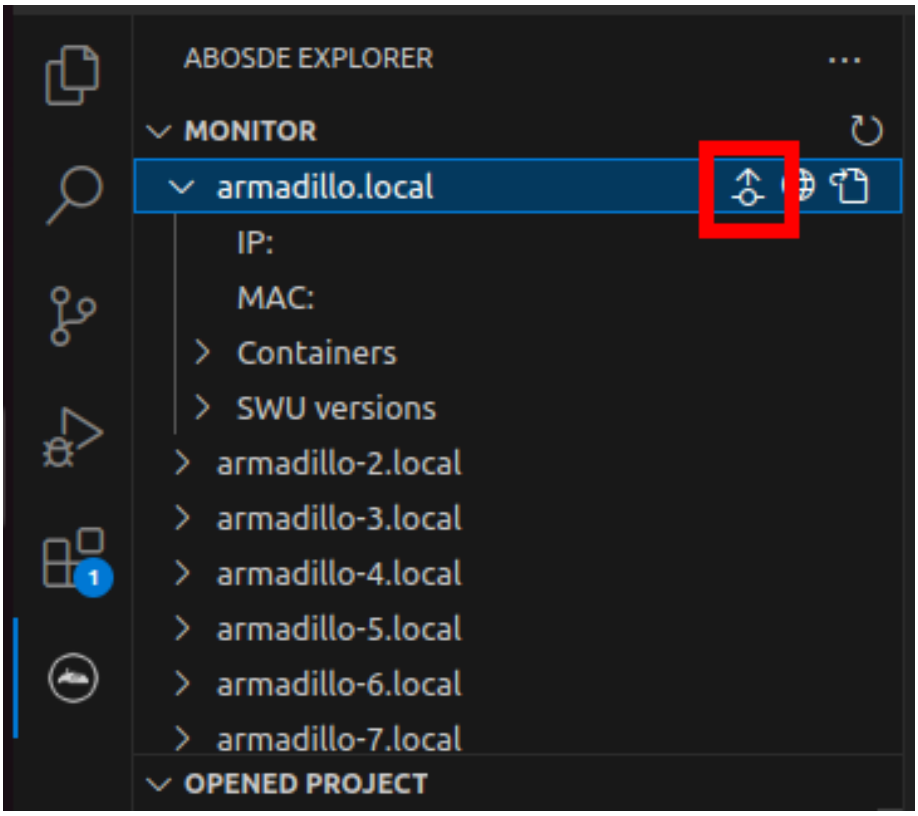


図 6.110 ABOSDE で Armadillo に SWU をインストール

6.13. ssh 経由で Armadillo Base OS にアクセスする

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 には openssh がインストールされていますが、デフォルトでは SSH サーバーが起動していません。

SSH サーバーを自動的に起動するようにするためには、以下のコマンドを実行してください。

```
[armadillo:~]# rc-update add sshd
 * service sshd added to runlevel default
[armadillo ~]# persist_file /etc/runlevels/default/sshd
[ 2819.277066] EXT4-fs (mmcblk0p1): re-mounted. Opts: (null)
[armadillo ~]# reboot
```

上記の例では、再起動後も設定が反映されるように、 `persist_file` コマンドで eMMC に設定を保存しています。

Cat.1 モデルは、初期状態では LTE ネットワーク経由の ssh が使用できません。「6.15.5.3. Cat.1 モデル搭載 ELS31-J ファイアーウォール設定 (Cat.1 モデル)」 を参考にファイアーウォール設定を変更後ご利用ください。

6.14. 入力電圧監視サービス (power-alertd) を使用する

バッテリー駆動時など入力電圧が変化する環境で入力電圧を周期的に監視し、設定値以上・以下に電圧が変化した際に行うアクションを定義することができる power-alertd サービスが存在します。

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E に +Di8+Ai4 ボードを追加した Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 にて監視可能です。

このサービスを使用することで、入力電圧が想定外の値になった際外部に通知する、システムが稼働不可能になる前に安全にシャットダウンするなどのアクションが可能となります。

本章では、本サービスの使用方法を説明します。

6.14.1. 入力電圧監視サービス (power-alertd) の設定

最初に設定ファイル /etc/atmark/power-alertd.conf を編集します。POWER_ALERTD_ARGS= の後に設定する引数を記載します。記載例を「図 6.111. /etc/atmark/power-alertd.conf の記載例」に示します。オプションの詳細を「表 6.23. POWER_ALERTD_ARGS に記載するオプションの説明」に示します。

```
POWER_ALERTD_ARGS="-u 11000 -a COMMAND"
```

図 6.111 /etc/atmark/power-alertd.conf の記載例

表 6.23 POWER_ALERTD_ARGS に記載するオプションの説明

オプション	説明
-o --over	入力電圧が指定電圧以上になった場合、-a / --action で指定した処理を行います。
-u --under	入力電圧が指定電圧以下になった場合、-a / --action で指定した処理を行います。
-c --critial	入力電圧が指定電圧以下になった場合、-a / --action で指定した処理を行い、60 秒後 poweroff コマンドで Armadillo の電源をオフにします。
-o --oneshot	入力電圧が -u / -o で指定した電圧以上・以下になった場合、 -a / --action で指定した処理を行い、power-alertd を終了します。
-i --interval	計測周期を秒で指定できます。指定しない場合 60 秒周期で計測します。

設定値の有効・永続化には「図 6.112. /etc/atmark/power-alertd.conf の永続化」に示すコマンドを使用します。

```
[armadillo ~]# persist_file -P /etc/atmark/power-alertd.conf
```

図 6.112 /etc/atmark/power-alertd.conf の永続化

6.14.2. 入力電圧監視サービス (power-alertd) の有効・無効化

設定ファイルを記載した後、入力電圧監視サービス (power-alertd) を有効にします。有効にする手順を「図 6.113. 入力電圧監視サービス (power-alertd) を有効にする」に示します。

```
[armadillo ~]# rc-update add power-alertd default
[armadillo ~]# persist_file -P /etc/runlevels/default/power-alertd
```

図 6.113 入力電圧監視サービス (power-alertd) を有効にする

入力電圧監視サービス (power-alertd) を無効にする手順を「図 6.114. 入力電圧監視サービス (power-alertd) を無効にする」に示します。

```
[armadillo ~]# rc-update del power-alertd default
[armadillo ~]# persist_file -d /etc/runlevels/default/power-alertd
```

図 6.114 入力電圧監視サービス (power-alertd) を無効にする

6.15. コマンドラインからネットワーク設定を行う

ここでは、コマンドラインによるネットワークの設定方法について説明します。

6.15.1. 接続可能なネットワーク

表 6.24 ネットワークとネットワークデバイス

ネットワーク	搭載モデル	ネットワークデバイス	出荷時の設定
Ethernet	全モデル	eth0	DHCP
LTE	Cat.1	usb0	SIM / 料金プランに依存します
	Cat.M1	ppp0	
無線 LAN	Cat.1[a], WLAN	wlan0	クライアントモード

[a]型番によっては、搭載/非搭載が異なります。

6.15.2. ネットワークの設定方法

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 では、通常の Linux システムと同様、ネットワークインターフェースの設定は NetworkManager を使用します。NetworkManager はすべてのネットワーク設定をコネクションとして管理します。コネクションには「どのようにネットワークへ接続するか」、「どのようにネットワークを作成するか」を記述し、 /etc/NetworkManager/system-connections/ に保存します。また、1 つのデバイスに対して複数のコネクションを保存することは可能ですが、1 つのデバイスに対して有効化にできるコネクションは 1 つだけです。

NetworkManager は、従来の /etc/network/interfaces を使った設定方法もサポートしていますが、本書では nmcli を用いた方法を中心に紹介します。

6.15.2.1. nmcli について

nmcli は NetworkManager を操作するためのコマンドラインツールです。「図 6.115. nmcli のコマンド書式」に nmcli の書式を示します。このことから、 nmcli は「オブジェクト (OBJECT) というものが存在し、それぞれのオブジェクトに対してコマンド (COMMAND) を実行する。」という書式でコマンドを入力することがわかります。また、オブジェクトそれぞれに help が用意されていることもここから読み取れます。

```
nmcli [ OPTIONS ] OBJECT { COMMAND | help }
```

図 6.115 nmcli のコマンド書式

6.15.3. nmcli の基本的な使い方

ここでは nmcli の、基本的な使い方を説明します。

6.15.3.1. コネクションの一覧表示

登録されているコネクションの一覧表示するには、「図 6.116. コネクションの一覧表示」に示すコマンドを実行します。[1]

```
[armadillo ~]# nmcli connection
NAME                UUID                                  TYPE      DEVICE
Wired connection 1  xxxxxxxx-xxxx-xxxx-xxxx-xxxxxxxxxxxx  ethernet  eth0
```

図 6.116 コネクションの一覧表示

表示された NAME については、以降 [ID] として利用することができます。

6.15.3.2. コネクションの有効化・無効化

コネクションを有効化するには、「図 6.117. コネクションの有効化」に示すコマンドを実行します。

```
[armadillo ~]# nmcli connection up [ID]
```

図 6.117 コネクションの有効化

コネクションを無効化するには、「図 6.118. コネクションの無効化」に示すコマンドを実行します。

```
[armadillo ~]# nmcli connection down [ID]
```

図 6.118 コネクションの無効化

6.15.3.3. コネクションの作成

コネクションを作成するには、「図 6.119. コネクションの作成」に示すコマンドを実行します。

```
[armadillo ~]# nmcli connection add con-name [ID] type [type] ifname [interface name]
```

図 6.119 コネクションの作成

[ID] にはコネクションの名前(任意)、[type] には ethernet、wifi といった接続タイプ、[interfacename] にはインターフェース名(デバイス)を入力します。これにより /etc/NetworkManager/system-connections/ に[ID]の名前でコネクションファイルが作成されます。このファイルを vi などで編集し、コネクションを修正することも可能です。

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 を再起動したときにコネクションファイルが消えてしまわないように、persist_file コマンドで永続化する必要があります。persist_file コマンドに関する詳細は 「6.2. persist_file について」 を参照してください。

[1] nmcli connection show [ID] によって、より詳細な情報を表示することもできます。

```
[armadillo ~]# persist_file /etc/NetworkManager/system-connections/<コネクションファイル名>
```

図 6.120 コネクションファイルの永続化

別の Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 からコネクションファイルをコピーした場合は、コネクションファイルのパーミッションを 600 に設定してください。600 に設定後、 nmcli c reload コマンドでコネクションファイルを再読込します。

```
[armadillo ~]# chmod 600 /etc/NetworkManager/system-connections/<コネクションファイル名>
[armadillo ~]# persist_file /etc/NetworkManager/system-connections/<コネクションファイル名>
[armadillo ~]# nmcli c reload
```

swu イメージを使用してコネクションファイルのアップデートを行う場合は、swu イメージに含めるコネクションファイルのパーミッションを 600 に設定してから、swu イメージを作成してください。アップデート実行時には swu イメージ作成時のパーミッションが維持されるため、上記のコマンド実行手順は不要です。swu イメージに関しては 「3.3.3.5. SWU イメージのインストール」 を参考にしてください。

6.15.3.4. コネクションの削除

コネクションを削除するには、「図 6.121. コネクションの削除」に示すコマンドを実行します。

```
[armadillo ~]# nmcli connection delete [ID]
```

図 6.121 コネクションの削除

これにより /etc/NetworkManager/system-connections/ のコネクションファイルも同時に削除されます。コネクションの作成と同様に persist_file コマンドで永続化する必要があります。

```
[armadillo ~]# persist_file -d /etc/NetworkManager/system-connections/<コネクションファイル名>
```

図 6.122 コネクションファイル削除時の永続化

6.15.3.5. 固定 IP アドレスに設定する

「表 6.25. 固定 IP アドレス設定例」の内容に設定する例を、「図 6.123. 固定 IP アドレス設定」に示します。

表 6.25 固定 IP アドレス設定例

項目	設定
IP アドレス	192.0.2.10

項目	設定
マスク長	24
デフォルトゲートウェイ	192.0.2.1

```
[armadillo ~]# nmcli connection modify [ID] ¥
ipv4.method manual ipv4.addresses 192.0.2.10/24 ipv4.gateway 192.0.2.1
```

図 6.123 固定 IP アドレス設定

6.15.3.6. DHCP に設定する

DHCP に設定する例を、「図 6.124. DHCP の設定」に示します。

```
[armadillo ~]# nmcli connection modify [ID] ipv4.method auto
```

図 6.124 DHCP の設定

-ipv4.addresses のように、プロパティ名の先頭に "-" を付けることで設定したプロパティを削除することができます。反対に "+" を付けることでプロパティを追加することができます。

6.15.3.7. DNS サーバーを指定する

DNS サーバーを指定する例を、「図 6.125. DNS サーバーの指定」に示します。

```
[armadillo ~]# nmcli connection modify [ID] ipv4.dns 192.0.2.1
```

図 6.125 DNS サーバーの指定

6.15.3.8. コネクションの修正を反映する

有効化されているコネクションを修正した場合、かならず修正したコネクションを再度有効化してください。

```
[armadillo ~]# nmcli connection down [ID]
[armadillo ~]# nmcli connection up [ID]
```

図 6.126 コネクションの修正の反映

6.15.3.9. デバイスの一覧表示

デバイスの一覧(デバイス名、タイプ、状態、有効なコネクション)を確認するには、「図 6.127. デバイスの一覧表示」に示すコマンドを実行します。

```
[armadillo ~]# nmcli device
DEVICE  TYPE      STATE        CONNECTION
```

```
eth0    ethernet  connected    Wired connection 1
lo      loopback  unmanaged    --
```

図 6.127 デバイスの一覧表示

6.15.3.10. デバイスの接続

デバイスを接続するには、「図 6.128. デバイスの接続」に示すコマンドを実行します。

```
[armadillo ~]# nmcli device connect [ifname]
```

図 6.128 デバイスの接続

デバイスを接続するには、接続しようとしているデバイスの有効なコネクションが必要です。"Error: neither a valid connection nor device given" というメッセージが表示された場合には、`nmcli connection` などで有効なコネクションが存在するかを確認してください。

6.15.3.11. デバイスの切断

デバイスを切断するには、「図 6.129. デバイスの切断」に示すコマンドを実行します。

```
[armadillo ~]# nmcli device disconnect [ifname]
```

図 6.129 デバイスの切断

6.15.4. 有線 LAN の接続を確認する

有線 LAN で正常に通信が可能かを確認します。設定を変更した場合、必ず変更したインターフェースを再度有効化してください。

同じネットワーク内にある通信機器と PING 通信を行います。以下の例では、通信機器が「192.0.2.20」という IP アドレスを持っていると想定しています。

```
[armadillo ~]# ping -c 3 192.0.2.20
PING 192.0.2.20 (192.0.2.20): 56 data bytes
64 bytes from 192.0.2.20: seq=0 ttl=64 time=3.056 ms
64 bytes from 192.0.2.20: seq=1 ttl=64 time=1.643 ms
64 bytes from 192.0.2.20: seq=2 ttl=64 time=1.633 ms

--- 192.0.2.20 ping statistics ---
3 packets transmitted, 3 packets received, 0% packet loss
round-trip min/avg/max = 1.633/2.110/3.056 ms
```

図 6.130 有線 LAN の PING 確認

有線 LAN 以外のインターフェースが有効化されている場合、ルーティングの設定などにより、ネットワーク通信に有線 LAN が使用されない場合があります。確実に有線 LAN の接続確認をするために、有線 LAN 以外のインターフェースを無効化してください。

6.15.5. LTE (Cat.1/Cat.M1 モデル)

本章では、Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 に搭載されている LTE モジュールの使用方法について説明します。

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 Cat.1 モデルに搭載しております Telit 製 LTE 通信モジュール ELS31-J は、ドコモの相互接続性試験を完了しています。

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 Cat.M1 モデルに搭載しております Telit 製 LTE 通信モジュール EMS31-J は、ドコモ/KDDI/ソフトバンクそれぞれの相互接続性試験を完了しています。

6.15.5.1. LTE データ通信設定を行う前に

LTE データ通信を利用するには、通信事業者との契約が必要です。契約時に通信事業者から貸与された nanoSIM(UIM カード)と APN 情報を準備します。

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 Cat.1 及び Cat.M1 モデルでの動作検証済み nanoSIM (料金プラン)に関しては、 Armadillo サイトの「Armadillo-IoT ゲートウェイ 動作確認済み SIM 一覧」を確認ください。

Armadillo-IoT ゲートウェイ 動作確認済み SIM 一覧 [https://armadillo.atmark-techno.com/howto/armadillo-iot-tested-sim]

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 の電源が切断されていることを確認してから nanoSIM(UIM カード)を取り付けてください。

本製品は、nanoSIM スロットを搭載しています。

標準/microSIM サイズの SIM カードを nanoSIM サイズにカットしたもの、サイズの異なるものを使用すると、nanoSIM スロットが故障する原

> 因となります。これらを使用し本製品が故障した場合は、保証期間内であっても保証適用外となります。

nanoSIM(UIM カード)の切り欠きを挿入方向に向け、刻印面を上にして挿入してください。挿入位置などは、「図 3.46. Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 の接続例」 を参照してください。

APN の設定を行うには、「表 6.26. APN 設定情報」に示す情報が必要です。モデル毎の文字長を超える設定はできませんので、SIM の料金プランを選択する際にはご注意ください。特に Cat.1 モデル (ELS31-J) の最大パスワード文字数が短いのでご注意ください。

表 6.26 APN 設定情報

項目	Cat.1 モデル (ELS31-J)	Cat.M1 モデル (EMS31-J)
APN	最大 99 文字	最大 99 文字
ユーザー名	最大 30 文字	最大 64 文字
パスワード	最大 20 文字	最大 64 文字
認証方式	PAP または CHAP	
PDP Type	IP のみをサポート	

6.15.5.2. Cat.1 モデルの LTE ネットワーク構成について (Cat.1 モデル)

Cat.1 モデル搭載の LTE モデム ELS31-J は、USB インターフェースで Armadillo のプロセッサと接続しています。USB インターフェースは USB CDC ACM、USB CDC Ethernet として動作します。

この USB CDC Ethernet によって LTE モジュールと Armadillo Base OS の間で LAN を構成します。

それぞれの IP アドレスの割り当てを、「図 6.131. Cat.1 モデル (ELS31-J) LTE ネットワーク構成」に示します。Armadillo Base OS 側の IP アドレスを 24 ビットマスクのアドレス空間で示しているのは、 LTE モジュール内部で動作している DHCP サーバーが IP アドレスを提供するためです。

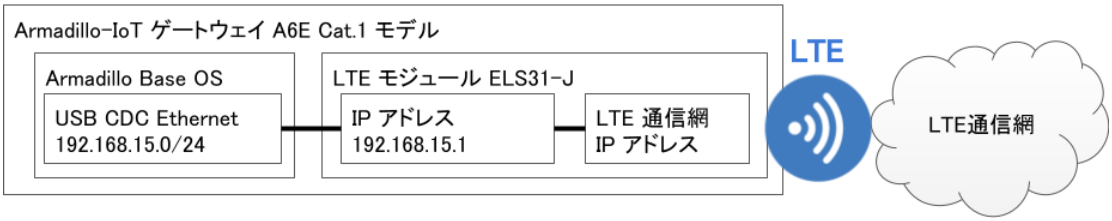


図 6.131 Cat.1 モデル (ELS31-J) LTE ネットワーク構成

6.15.5.3. Cat.1 モデル搭載 ELS31-J ファイアーウォール設定 (Cat.1 モデル)

Cat.1 モデル搭載の LTE モデム ELS31-J は、デフォルトでファイアーウォールが有効となっており、外部からのアクセスが出来ないようになっております。

ELS31-J のファイアーウォール設定を変更したい場合、設定ファイル(/etc/atmark/els31.conf)を作成します。

設定ファイルの記載例として、サンプルファイル(/etc/atmark/els31.conf.example)がありますので、こちらをリネームまたはコピーしてご利用ください。

ファイアーウォールを有効にする場合は「図 6.132. ELS31-J ファイアーウォールを有効にする」 に示すとおり FIREWALL="enable" に設定します。

```
#!/bin/sh

FIREWALL=”enable”
```

図 6.132 ELS31-J ファイアーウォールを有効にする

無効にする場合は「図 6.133. ELS31-J ファイアーウォールを無効にする」に示すとおり FIREWALL="disable" に設定します。

```
#!/bin/sh

FIREWALL=”disable”
```

図 6.133 ELS31-J ファイアーウォールを無効にする

編集後、「図 6.134. ELS31-J ファイアーウォール設定の永続化」に示す設定ファイルの永続化を実施した後に Armadillo の再起動を行うことで ELS31-J のファイアーウォールの有効・無効を変更できます。

```
[armadillo ~]# persist_file /etc/atmark/els31.conf
```

図 6.134 ELS31-J ファイアーウォール設定の永続化

ファイアーウォール設定を変更する必要がない場合は、「図 6.135. ELS31-J ファイアーウォール設定ファイルの削除」に示すとおり設定ファイル (/etc/atmark/els31.conf) を削除するか、「図 6.136. ELS31-J ファイアーウォール設定を行わない場合の設定ファイル」に示すとおり設定ファイル(/etc/atmark/els31.conf) の FIREWALL の行を # でコメントアウトしてください。

```
[armadillo ~]# persist_file -d /etc/atmark/els31.conf
```

図 6.135 ELS31-J ファイアーウォール設定ファイルの削除

```
#!/bin/sh

#FIREWALL=”enable”
```

図 6.136 ELS31-J ファイアーウォール設定を行わない場合の設定ファイル

6.15.5.4. LTE モデム EMS31-J 省電力などの設定 (Cat.M1 モデル)

Cat.M1 モデル搭載の LTE モデム EMS31-J 起動時に設定する内容を、設定ファイル(/etc/atmark/ems31-boot.conf)に記載します。

設定ファイルの記載例として、サンプルファイル(/etc/atmark/ems31-boot.conf.example)がありますので、こちらをリネームまたはコピーしてご利用ください。

/etc/atmark/ems31-boot.conf に設定できる内容を「表 6.27. ems31-boot.conf の設定内容」に示します。

ems31-boot.conf のフォーマットは以下の通りです。

- パラメータは、「パラメータ名=値」のフォーマットで記載してください。
- fix_profile の値のみダブルクォテーションで囲む必要があります。
- 行頭に # が存在する場合、その行を無視します。
- パラメーターが存在しない場合、その項目に関して何も設定をしません。

表 6.27 ems31-boot.conf の設定内容

パラメーター名	初期値	設定可能値	説明
fix_profile	"auto"	"docomojp","sbmjp","kddijp"	接続プロファイルの指定"auto" で接続できないときに、設定を変更すると接続できることがあります。
suspend	disable	enable または disable	サスペンドの有効無効
psm	3m,1m	disable または tau,act-time	Power Save Mode の設定
edrx	20.48,5.12	disable または pcl,ptw	eDRX の設定

PSM (Power Save Mode) の設定値を「表 6.28. psm の tau と act-time に設定可能な値」に示します。disable にしない場合、tau (Periodic TAU cycle (T3412)) は act_time (Active time (T3324)) より大きい値にする必要があります。

表 6.28 psm の tau と act-time に設定可能な値

パラメーター名	設定可能値
tau (s=秒,m=分,h=時間)	2s,4s,6s…62s,90s,120s,150s…930s,1m,2m,3m…31m,40m,50m,60m…310m, 1h,2h, 3h…31h,40h,50h,60h…310h
act-time (s=秒,m=分,h=時間)	2s,4s,6s…62s,1m,2m,3m…31m,36m,42m,48m…186m

eDRX (extended Discontinuous Reception) の設定値を「表 6.29. edrx の pcl と ptw に設定可能な値」に示します。disable にしない場合、pcl (Paging Cycle Length) は ptw (Paging Time Window eDRX) より大きい値にする必要があります。

表 6.29 edrx の pcl と ptw に設定可能な値

パラメーター名	設定可能値
pcl (秒)	5.12, 10.24, 20.48, 40.96, 61.44, 81.92, 102.4, 122.88, 143.36, 163.84, 327.68, 655.36, 1310.72, 2621.44
ptw (秒)	1.28, 2.56, 5.12, 6.40, 7.68, 8.96, 10.24, 11.52, 12.80, 14.08, 15.36, 16.64, 17.92, 19.20, 20.48

6.15.5.5. LTE のコネクションを作成する

「表 6.30. APN 情報設定例」の内容に設定する例を「図 6.137. LTE のコネクションの作成」に示します。

表 6.30 APN 情報設定例

項目	設定
APN	[apn]
ユーザー名	[user]
パスワード	[password]
ネットワークデバイス	[wwan]

ネットワークデバイス [wwan] は、「表 6.31. 通信モジュールのネットワークデバイス」 を参照ください。

表 6.31 通信モジュールのネットワークデバイス

通信モジュール	ネットワークデバイス
Telit 製 ELS31-J (Cat.1 モデル)	ttyCommModem
Telit 製 EMS31-J (Cat.M1 モデル)	

```
[armadillo ~]# nmcli connection add type gsm ifname [wwan] apn [apn] user [user] password [password]
Connection 'gsm-[wwan]' (xxxxxxxx-xxxx-xxxx-xxxx-xxxxxxxxxxxx) successfully added.
```

図 6.137 LTE のコネクションの作成

コネクション設定を永続化するには、以下のコマンドを入力してください。設定を永続化すると、Armadillo 起動時に自動的にデータ接続を行うようになります。

同一インタフェースへの設定が複数存在する場合、 gsm-[wwan]-1.nmconnection など後ろに数値が付与されますので、「図 6.137. LTE のコネクションの作成」 入力時のメッセージで生成されたファイル名を確認した上で永続化を実施ください。

```
[armadillo ~]# persist_file /etc/NetworkManager/system-connections/gsm-[wwan].nmconnection
```

図 6.138 LTE のコネクションの設定の永続化

6.15.5.6. ユーザー名とパスワード設定が不要な LTE のコネクションを作成する

ユーザー名とパスワード設定が不要な SIM カードをご利用の場合、「図 6.139. ユーザー名とパスワード設定が不要な LTE のコネクションの作成」 に示すとおり user と password を省略して設定してください。

```
[armadillo ~]# nmcli connection add type gsm ifname [wwan] apn [apn]
Connection 'gsm-[wwan]' (xxxxxxxx-xxxx-xxxx-xxxx-xxxxxxxxxxxx) successfully added.
```

図 6.139 ユーザー名とパスワード設定が不要な LTE のコネクションの作成

6.15.5.7. MCC/MNC を指定した LTE のコネクションを作成する (Cat.M1 モデルのみ)

マルチキャリア SIM などを使用する際、MCC (Mobile Country Code) と MNC (Mobile Network Code) を指定してコネクションを作成すると LTE ネットワークに接続できることがあります。指定する場合は 「図 6.140. MCC/MNC を指定した LTE コネクションの作成」 に示すコマンドを実行してください。

[mccmnc] には 44010 などの数字を入力してください。実際に設定する値に関しては、ご契約の通信事業者へお問い合わせください。

Cat.1 モデルに搭載の LTE モデム ELS31-J はドコモ網のみに接続可能ですので、この設定は不要です。

```
[armadillo ~]# nmcli connection add type gsm ifname [wwan] apn [apn] user [user] password [password] ⏎
gsm.network-id [mccmnc]
```

図 6.140 MCC/MNC を指定した LTE コネクションの作成

6.15.5.8. PAP 認証を有効にした LTE のコネクションを作成する

LTE のコネクションの認証方式は、デフォルトで CHAP に設定されています。PAP 認証を有効にしたコネクションを作成する場合は「図 6.141. PAP 認証を有効にした LTE コネクションの作成」 に示すコマンドを実行してください。

```
[armadillo ~]# nmcli connection add type gsm ifname [wwan] apn [apn] user [user] password [password]
ppp.refuse-eap true ppp.refuse-chap true ppp.refuse-mschap true ppp.refuse-mschapv2 true
ppp.refuse-pap false
```

図 6.141 PAP 認証を有効にした LTE コネクションの作成

すでに LTE コネクションを作成済みの場合はコネクション設定を削除した後に、「図 6.141. PAP 認証を有効にした LTE コネクションの作成」を実施してください。

6.15.5.9. LTE コネクションを確立する

LTE コネクションの作成直後や設定変更後に再起動をせずにコネクションを確立するには、「図 6.142. LTE のコネクション確立」に示すコマンドを実行します。

```
[armadillo ~]# nmcli connection up gsm-[wwan]
Connection successfully activated (D-Bus active path: /org/freedesktop/NetworkManager/
ActiveConnection/x)
```

図 6.142 LTE のコネクション確立

6.15.5.10. LTE の接続を確認する

ご利用になるサービスとの通信を検証する、ICMP に対応しているアドレス (8.8.8.8 など) と PING 通信を行うなどの方法で LTE の接続を確認してください。

```
[armadillo ~]# ping -c 3 8.8.8.8 -I [network device]
```

図 6.143 LTE の PING 確認

[network device] には、「表 6.24. ネットワークとネットワークデバイス」を参照し、ご使用の製品モデルで使用している LTE のネットワークデバイスを指定してください。

6.15.5.11. LTE コネクションを切断する

LTE コネクションを切断するには、「図 6.144. LTE コネクションを切断する」に示すコマンドを実行します。LTE コネクションを切断する前に、LTE 再接続サービスを停止しないと再接続処理が実行される為、事前に停止します。

```
[armadillo ~]# rc-service connection-recover stop ❶
connection-recover| * Stopping connection-recover ... [ ok ]
[armadillo ~]# nmcli connection down gsm-[wwan] ❷
```

図 6.144 LTE コネクションを切断する

❶ LTE 再接続サービスを停止します。

❷ LTE コネクションを切断します。

6.15.5.12. LTE 再接続サービス

LTE 再接続サービスは、LTE のデータ接続の状態を定期的に監視し、切断を検出した場合に再接続を行うサービスです。

Cat.1 モデルは初期状態でこのサービスが有効になっております。

Cat.M1 モデルでは、LTE モデムの省電力動作のため、初期状態では LTE 再接続サービスを無効にしております。有効にする手順は、「図 6.151. LTE 再接続サービスを有効にする」を参照ください。LTE 再接続サービスを有効にした場合、定期的に ping 導通確認を実施するため、スリープ状態の LTE モデムが都度起床する、サスペンド状態の LTE モデムですと ping 導通が確認できないなど、制約が発生しますので、その辺りを考慮された上でのご利用をお願いします。

閉塞 LTE 網を使用する料金プランをご契約で本サービスをご利用になられる際の注意点。

コネクション状態確認時 PING 送付先の初期値は 8.8.8.8 ですが、この IP アドレスに対して ping 導通ができない場合、 ping 導通可能な IP アドレスを指定する必要があります。

SIM カードが挿入されており、NetworkManager に有効な LTE コネクションの設定がされているとき、初期設定では 120 秒に一度コネクションの状態を監視します。オプションで SIM カードの認識ができないときに Armadillo の再起動を実施することも可能です。

コネクションが無効になっている場合、切断状態と判定しコネクションを有効にします。

コネクションが有効になっている場合、特定の宛先に PING を実行します。PING がエラーになったとき切断状態と判定し、コネクションの無効化・有効化を行うことで再接続を実施します。

コネクションの無効化・有効化による再接続を実施しても PING がエラーになる場合、電波のオン・オフまたは LTE モジュールの電源をオン・オフを実施して LTE 再接続を試みます。どちらを実施するかは設定ファイルの WWAN_FORCE_RESTART_COUNT に依存します。

WWAN_FORCE_RESTART_COUNT が初期値の 10 である場合、1 から 9 回目は電波のオン・オフを実施し、10 回目は LTE モジュールの電源オン・オフを実施します。それ以降も NG が続く場合、同じく 10 回に一度 LTE モジュールの電源オン・オフを実施します。

LTE モジュールが検出できない状態が 2 回連続で発生した場合、LTE モジュールの再起動を実施します。(Armadillo Base OS 3.18.5-at.7 以降)

LTE 接続中状態が 3 回連続で発生した場合、LTE モジュールの再起動を実施します。(Armadillo Base OS 3.19.1-at.2 以降)

Cat.1 モデルの場合、工場出荷状態で本サービスは有効化されており、システム起動時にサービスが自動的に開始されます。PING を実行する宛先は、初期設定では "8.8.8.8" です。

atmark-wwan-utils のバージョンが 1.5.0-r0 以降の場合は、設定ファイルは /etc/atmark/connection-recover.conf を使用します。

設定ファイルの記載例として、サンプルファイル(/etc/atmark/connection-recover.conf.example)がありますので、こちらをリネームまたはコピーしてご利用ください。

atmark-wwan-utils 1.5.0-r0 (Armadillo Base OS 3.17.3-at.6) 以降、旧設定ファイル Cat.1 モデル:/etc/atmark/connection-recover/gsm-ttyACM0_connection-recover.conf、Cat.M1 モデル:/etc/atmark/connection-recover/gsm-ttyMux0_connection-recover.conf が存在する場合、/etc/atmark/connection-recover.conf よりも優先して設定ファイルとして使用します。

旧設定ファイルが不要である場合は、「図 6.145. 再接続サービス 旧設定ファイルの削除」に示すとおりに削除してご利用ください。

```
[armadillo ~]# persist_file -d /etc/atmark/connection-recover/<設定ファイル名>
```

図 6.145 再接続サービス 旧設定ファイルの削除

設定ファイルの概要を「表 6.32. 再接続サービス設定パラメーター」に示します。必要に応じて設定値を変更してください。

設定ファイルが存在しない場合は初期値で動作します。

表 6.32 再接続サービス設定パラメーター

パラメーター名	初期値	意味	変更
PRODUCT_NAME	-	製品名	不可
CHECK_INTERVAL_SEC	120	監視周期(秒)	可
PING_DEST_IP	8.8.8.8	コネクション状態確認時 PING 送付先	可
DEVICE	-	ネットワークデバイス名	不可
TYPE	-	ネットワークタイプ	不可
NETWORK_IF	-	ネットワーク I/F 名	不可
FORCE_REBOOT	FALSE	TRUE に設定すると PING 導通チェックが 4 回連続 NG だった場合、 Armadillo を再起動します。	可
REBOOT_IF_SIM_NOT_FOUND	FALSE	TRUE に設定すると SIM を検出できない状態が 2 回連続で発生した場合、 Armadillo を再起動します。	可
WWAN_FORCE_RESTART_COUNT	10	PING 導通確認を設定した回数連続で失敗した場合 LTE モジュールを再起動します。設定した回数に満たない場合 、電波のオフ・オン実施のみで LTE 再接続を試みます。	可

設定ファイル変更後、変更内容を永続化するには「図 6.146. LTE 再接続サービスの設定値を永続化する」に示すコマンドを実行してください。

```
[armadillo ~]# persist_file /etc/atmark/connection-recover.conf
```

図 6.146 LTE 再接続サービスの設定値を永続化する

LTE 再接続サービスの状態を確認するには、「図 6.147. LTE 再接続サービスの状態を確認する」に示すコマンドを実行してください。

```
[armadillo ~]# rc-service connection-recover status
 * status: started
```

図 6.147 LTE 再接続サービスの状態を確認する

LTE 再接続サービスを停止するには、「図 6.148. LTE 再接続サービスを停止する」に示すコマンドを実行してください。

```
[armadillo ~]# rc-service connection-recover stop
connection-recover| * Stopping connection-recover ... [ ok ]
```

図 6.148 LTE 再接続サービスを停止する

LTE 再接続サービスを開始するには、「図 6.149. LTE 再接続サービスを開始する」に示すコマンドを実行してください。

```
[armadillo ~]# rc-service connection-recover start
connection-recover| * Starting connection-recover ... [ ok ]
```

図 6.149 LTE 再接続サービスを開始する

独自に接続状態を確認するサービスを実装されるなどの理由で標準の LTE 再接続サービスが不要な場合、「図 6.150. LTE 再接続サービスを無効にする」に示す手順で再接続サービスを永続的に無効にできます。

```
[armadillo ~]# rc-service connection-recover stop ❶
connection-recover| * Stopping connection-recover ... [ ok ]
[armadillo ~]# rc-update del connection-recover default ❷
service connection-recover removed from runlevel default
[armadillo ~]# persist_file -d /etc/runlevels/default/connection-recover ❸
```

図 6.150 LTE 再接続サービスを無効にする

❶ 再接続サービスを停止します。

❷ 再接続サービスを無効にします。

❸ サービス設定ファイルの削除を永続化します。

LTE 再接続サービスを無効化した後、再度有効にする場合、「図 6.151. LTE 再接続サービスを有効にする」に示す手順を実行してください。

```
[armadillo ~]# rc-update add connection-recover default ❶
service connection-recover added to runlevel default
[armadillo ~]# rc-service connection-recover start ❷
connection-recover| * Starting connection-recover ... [ ok ]
[armadillo ~]# persist_file /etc/runlevels/default/connection-recover ❸
```

図 6.151 LTE 再接続サービスを有効にする

❶ 再接続サービスを有効にします。

❷ 再接続サービスを開始します。

❸ サービス設定ファイルを永続化します。

6.15.5.13. ModemManager - mmcli について

ここでは ModemManager と mmcli について説明します。

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 にはネットワークを管理する NetworkManager とは別に、モデムを管理する ModemManager がインストールされています。ModemManager はモバイルブロードバンドデバイス(LTE モジュールなど)の操作および、接続状況の管理などを行います。

ModemManager のコマンドラインツールである **mmcli** を使用することで、LTE 通信の電波強度や SIM カードの情報(電話番号や IMEI など)を取得することが可能です。mmcli の詳しい使いかたについては **man mmcli** を参照してください。

ModemManager はモデムデバイスに応じたプラグインを選択して動作します。Cat.M1 モデルでは、cinterion-ems31 という名称のプラグインで動作しています。

6.15.5.14. mmcli - 認識されているモデムの一覧を取得する

認識されているモデムの一覧を取得するには、「図 6.152. 認識されているモデムの一覧を取得する」に示すコマンドを実行します。

```
[armadillo:~]# mmcli -L
    /org/freedesktop/ModemManager1/Modem/0 [Cinterion] EMS31-J
```

図 6.152 認識されているモデムの一覧を取得する

6.15.5.15. mmcli - モデムの情報を取得する

モデムの情報を取得するには、「図 6.153. モデムの情報を取得する」に示すコマンドを実行します。

```
armadillo:~# mmcli -m 0
  --------------------------------
  General  |                 path: /org/freedesktop/ModemManager[number1]/Modem/[number2]
           |            device id: XXXXXXXXXXXXXXXXXXXXXXXXXXXXXXXXXXXXXXXX
  --------------------------------
  Hardware |         manufacturer: Cinterion
```

```
            |                model: EMS31-J
            |    firmware revision: XXXXXXXXXXXXXXXXXXX
            |            supported: lte
            |              current: lte
            |         equipment id: XXXXXXXXXXXXXXX
: (省略)
```

図 6.153 モデムの情報を取得する

モデムの情報を取得するには、SIM カードが取り付けられている必要があります。正しく SIM カードが取り付けられていることを確認してください。

6.15.5.16. mmcli - SIM の情報を取得する

SIM の情報を取得するには、「図 6.154. SIM の情報を取得する」に示すコマンドを実行します。

```
[armadillo ~]# mmcli -m 0
: (省略)
SIM       |     primary sim path: /org/freedesktop/ModemManager1/SIM/[number] # [number] を次のコマ ⏎
ンドで使用
: (省略)

[armadillo ~]# mmcli -i [number]
  ------------------------------
  General    |              path: /org/freedesktop/ModemManager1/SIM/0
  ------------------------------
  Properties |            active: yes
             |              imsi: XXXXXXXXXXXXXX
             |             iccid: XXXXXXXXXXXXXXXXXX
             |       operator id: XXXXX
             |     operator name: XXXXXXXXXX
```

図 6.154 SIM の情報を取得する

6.15.5.17. mmcli - 回線情報を取得する

回線情報を取得するには、「図 6.155. 回線情報を取得する」に示すコマンドを実行します。

```
[armadillo ~]# mmcli -m 0
: (省略)
  Bearer   |               paths: /org/freedesktop/ModemManager1/Bearer/[number] # [number] を次の ⏎
コマンドで使用
: (省略)

[armadillo ~]# mmcli -b [number]
  ------------------------------------
  General            |           path: /org/freedesktop/ModemManager1/Bearer/[bearer number]
                     |           type: default
  ------------------------------------
```

```
Status              |      connected: yes
                    |      suspended: XX
                    |    multiplexed: XX
                    |     ip timeout: XX
------------------------------------
Properties          |            apn: XXXXXXXXXXX
                    |        ip type: XXXXX
```

図 6.155 回線情報を取得する

6.15.6. 無線 LAN

本章では、Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 に搭載されている無線 LAN モジュールの使用方法について説明します。

例として、WPA2-PSK(AES)のアクセスポイントに接続します。WPA2-PSK(AES)以外のアクセスポイントへの接続方法などについては、man nm-settings を参考にしてください。また、以降の説明では、アクセスポイントの ESSID を[essid]、パスフレーズを[passphrase]と表記します。

6.15.6.1. 無線 LAN アクセスポイントに接続する

無線 LAN アクセスポイントに接続するためには、次のようにコマンドを実行してコネクションを作成します。

```
[armadillo ~]# nmcli device wifi connect [essid] password [passphrase]
```

図 6.156 無線 LAN アクセスポイントに接続する

作成されたコネクションの ID は nmcli connection コマンドで確認できます。

```
[armadillo ~]# nmcli connection
NAME                UUID                                  TYPE      DEVICE
atmark-4f           e051a1df-6bd7-4bcf-9c71-461af666316d  wifi      wlan0
Wired connection 1  f147b8e8-4a17-312d-a094-8c9403007f6a  ethernet  --
```

図 6.157 無線 LAN のコネクションが作成された状態

NetworkManager の仕様により、無線 LAN の接続にはランダムな MAC アドレスが使用されます。搭載されている無線 LAN モジュール固有の MAC アドレスを使用したい場合は、以下の例のように NetworkManager の設定を変更し、再起動を行ってください。

```
[armadillo ~]# echo "[device-mac-randomization]" > /etc/NetworkManager/
conf.d/no-random-mac.conf
[armadillo ~]# echo "wifi.scan-rand-mac-address=no" >> /etc/
NetworkManager/conf.d/no-random-mac.conf
[armadillo ~]# echo "[connection-mac-randomization]" >> /etc/
NetworkManager/conf.d/no-random-mac.conf
[armadillo ~]# echo "wifi.cloned-mac-address=permanent" >> /etc/
NetworkManager/conf.d/no-random-mac.conf
```

```
[armadillo ~]# persist_file /etc/NetworkManager/conf.d/no-random-
mac.conf
```

6.15.6.2. 無線 LAN の接続を確認する

無線 LAN で正常に通信が可能か確認します。

同じネットワーク内にある通信機器と PING 通信を行います。以下の例では、通信機器が「192.0.2.20」という IP アドレスを持っていると想定しています。

```
[armadillo ~]# ping 192.0.2.20
```

図 6.158 無線 LAN の PING 確認

無線 LAN 以外のコネクションが有効化されている場合、ネットワーク通信に無線 LAN が使用されない場合があります。確実に無線 LAN の接続確認をする場合は、事前に無線 LAN 以外のコネクションを無効化してください。

6.15.7. 無線 LAN アクセスポイント (AP) として設定する

WLAN+BT コンボ搭載モデルの無線 LAN をアクセスポイント (以降 AP) として設定する方法を説明します。AP 設定は hostapd というソフトウェアと、 DNS/DHCP サーバである dnsmasq というソフトウェアを使用します。

hostapd と dnsmasq は Armadillo Base OS にデフォルトでインストール済みとなっているため、インストール作業は不要です。インストールされていない場合は、 Armadillo Base OS を最新バージョンに更新してください。

アクセスポイントモード (AP) と ステーションモード (STA) の同時利用はできません。

6.15.7.1. bridge インターフェースを追加する

NetworkManager を使用し bridge インターフェース (br0) を追加します。同時に AP の IP アドレスも設定します。ここでは 192.0.2.1 を設定しています。

```
[armadillo ~]# nmcli con add type bridge ifname br0
[armadillo ~]# nmcli con mod bridge-br0 ipv4.method manual ipv4.address "192.0.2.1/24"
[armadillo ~]# nmcli con up bridge-br0
[armadillo ~]# persist_file /etc/NetworkManager/system-connections/bridge-br0.nmconnection ❶
```

図 6.159 bridge インターフェースを作成する

❶ 設定ファイルを永続化します。

また、NetworkManager のデフォルト状態では定期的に wlan0 のスキャンを行っています。スキャン中は AP の性能が低下するため wlan0 を NetworkManager の管理から外します。

```
[armadillo ~]# vi /etc/NetworkManager/conf.d/90_disable_wlan0.conf
[device_wlan0]
match-device=interface-name:wlan0
managed=0

[armadillo ~]# persist_file /etc/NetworkManager/conf.d/90_disable_wlan0.conf
[armadillo ~]# nmcli d set wlan0 managed no ❶
```

図 6.160 wlan0 インターフェースを NetworkManager の管理から外す

❶ nmcli で NetworkManager をリスタートせずに設定します。

6.15.7.2. hostapd を設定する

hostapd の設定ファイルの雛形として用意してある /etc/hostapd/hostapd.conf.example をコピーして使用します。

```
[armadillo ~]# cp /etc/hostapd/hostapd.conf.example /etc/hostapd/hostapd.conf
[armadillo ~]# vi /etc/hostapd/hostapd.conf
hw_mode=a ❶
channel=44 ❷
ssid=myap ❸
wpa_passphrase=myap_pass ❹
interface=wlan0 ❺
bridge=br0
wpa_key_mgmt=WPA-PSK
wpa_pairwise=TKIP
rsn_pairwise=CCMP
driver=nl80211
country_code=JP
ctrl_interface=/var/run/hostapd
ctrl_interface_group=0
disassoc_low_ack=1
preamble=1
wmm_enabled=1
macaddr_acl=0
auth_algs=1
ignore_broadcast_ssid=0
wpa=2
ieee80211ac=1
ieee80211ax=1
ieee80211n=1
ieee80211d=1
ieee80211h=1
logger_syslog=-1
logger_syslog_level=2
logger_stdout=-1
logger_stdout_level=2
```

```
[armadillo ~]# persist_file /etc/hostapd/hostapd.conf ❻
[armadillo ~]# rc-service hostapd start ❼
[armadillo ~]# rc-update add hostapd ❽
[armadillo ~]# persist_file /etc/runlevels/default/hostapd ❾
```

図 6.161 hostapd.conf を編集する

❶ 5GHz であれば a を、2.4GHz であれば g を設定します。

❷ 使用するチャンネルを設定します。

❸ 子機から接続するための任意の SSID を設定します。この例では myap を設定しています。

❹ 子機から接続するための任意のパスフレーズを設定します。この例では myap_pass を設定しています。

❺ Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 では interface には wlan0 を設定します。

❻ 設定ファイルを永続化します。

❼ hostapd を起動します。

❽ Armadillo 起動時に hostapd が自動的に起動されるようにします。

❾ hostapd 自動起動の設定を永続化します。

6.15.7.3. dnsmasq を設定する

dnsmasq の設定ファイルを以下の内容で作成し /etc/dnsmasq.d/ 下に配置します。ファイル名は任意ですが、拡張子は .conf としてください。ここでは dhcp.conf としています。

```
[armadillo ~]# vi /etc/dnsmasq.d/dhcp.conf
interface=br0
bind-dynamic
dhcp-range=192.0.2.10, 192.0.1.2, 24h ❶

[armadillo ~]# persist_file /etc/dnsmasq.d/dhcp.conf ❷
[armadillo ~]# rc-service dnsmasq restart ❸
```

図 6.162 dnsmasq の設定ファイルを編集する

❶ 子機に割り当てる IP アドレスの範囲とリース期間を設定します。

❷ 設定ファイルを永続化します。

❸ dnsmasq を再起動します。

hostapd と dnsmasq の起動完了後、子機から hostapd.conf で設定した SSID とパスフレーズで接続できます。

6.16. コマンドラインからストレージを使用する

ここでは、SDHC カードを接続した場合を例にストレージの使用方法を説明します。以降の説明では、共通の操作が可能な場合に、SD/SDHC/SDXC カードを SD カードと表記します。

SDXC/microSDXC カードを使用する場合は、事前に「6.16.1. ストレージのパーティション変更とフォーマット」を参照してフォーマットを行う必要があります。これは、Linux カーネルが exFAT ファイルシステムを扱うことができないためです。通常、購入したばかりの SDXC/microSDXC カードは exFAT ファイルシステムでフォーマットされています。

Linux では、アクセス可能なファイルやディレクトリは、一つの木構造にまとめられています。あるストレージデバイスのファイルシステムを、この木構造に追加することを、マウントするといいます。マウントを行うコマンドは、 mount です。

mount コマンドの典型的なフォーマットは、次の通りです。

```
mount [-t fstype] device dir
```

図 6.163 mount コマンド書式

-t オプションに続く fstype には、ファイルシステムタイプを指定します。ファイルシステムタイプの指定は省略可能です。省略した場合、mount コマンドはファイルシステムタイプを推測します。この推測は必ずしも適切なものとは限りませんので、事前にファイルシステムタイプが分かっている場合は明示的に指定してください。FAT32 ファイルシステムの場合は vfat 、EXT3 ファイルシステムの場合は ext3 を指定します。

通常、購入したばかりの SDHC カードは FAT32 または exFAT ファイルシステムでフォーマットされています。

device には、ストレージデバイスのデバイスファイル名を指定します。microSD カードのパーティション 1 の場合は /dev/mmcblk1p1 、パーティション 2 の場合は /dev/mmcblk1p2 となります。

dir には、ストレージデバイスのファイルシステムをマウントするディレクトリを指定します。

microSD スロット (CON1) に SDHC カードを挿入し、以下に示すコマンドを実行すると、 /media ディレクトリに SDHC カードのファイルシステムをマウントすることができます。microSD カード内のファイルは、/media ディレクトリ以下に見えるようになります。

```
[armadillo ~]# mount -t vfat /dev/mmcblk1p1 /media
[armadillo ~]# ls /media
  :
  :
```

図 6.164 ストレージのマウント

ストレージを安全に取り外すには、アンマウントという作業が必要です。アンマウントを行うコマンドは、 umount です。オプションとして、アンマウントしたいデバイスがマウントされているディレクトリを指定します。

```
[armadillo ~]# umount /media
```

図 6.165 ストレージのアンマウント

6.16.1. ストレージのパーティション変更とフォーマット

通常、購入したばかりの SDHC カードや USB メモリは、一つのパーティションを持ち、FAT32 ファイルシステムでフォーマットされています。

パーティション構成を変更したい場合、 fdisk コマンドを使用します。 fdisk コマンドの使用例として、一つのパーティションで構成されている microSD カードのパーティションを、2 つに分割する例を「図 6.166. fdisk コマンドによるパーティション変更」に示します。一度、既存のパーティションを削除してから、新たにプライマリパーティションを二つ作成しています。先頭のパーティションには 100MByte、二つめのパーティションに残りの容量を割り当てています。先頭のパーティションは /dev/mmcblk1p1 、二つめは /dev/mmcblk1p2 となります。 fdisk コマンドの詳細な使い方は、man ページ等を参照してください。

```
[armadillo ~]# fdisk /dev/mmcblk1

Welcome to fdisk (util-linux 2.29.2).
Changes will remain in memory only, until you decide to write them.
Be careful before using the write command.


Command (m for help): d
Selected partition 1
Partition 1 has been deleted.

Command (m for help): n
Partition type
   p   primary (0 primary, 0 extended, 4 free)
   e   extended (container for logical partitions)
Select (default p): p
Partition number (1-4, default 1): 1
First sector (2048-7744511, default 2048):
Last sector, +sectors or +size{K,M,G,T,P} (2048-7744511, default 7744511): +100M

Created a new partition 1 of type 'Linux' and of size 100 MiB.

Command (m for help): n
Partition type
   p   primary (1 primary, 0 extended, 3 free)
   e   extended (container for logical partitions)
Select (default p): p
Partition number (2-4, default 2): 2
First sector (206848-7744511, default 206848):
Last sector, +sectors or +size{K,M,G,T,P} (206848-7744511, default 7744511):

Created a new partition 2 of type 'Linux' and of size 3.6 GiB.

Command (m for help): w
The partition table has been altered.
Calling ioctl() to re-read partition table.
```

```
[  447.905671] mmcblk1: p1 p2
Syncing disks.
```

図 6.166 fdisk コマンドによるパーティション変更

FAT32 ファイルシステムでストレージデバイスをフォーマットするには、 mkfs.vfat コマンドを使用します。また、EXT2 や EXT3、 EXT4 ファイルシステムでフォーマットするには、mkfs.ext2 や mkfs.ext3 、 mkfs.ext4 コマンドを使用します。microSD カードのパーティション 1 を EXT4 ファイルシステムでフォーマットするコマンド例を、次に示します

```
[armadillo ~]# mkfs.ext4 /dev/mmcblk1p1
```

図 6.167 EXT4 ファイルシステムの構築

6.17. コマンドラインから CPU の測定温度を取得する

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 の温度センサーは、i.MX6ULL の TEMPMON(Temperature Monitor)を利用しています。

起動直後の設定では、i.MX6ULL の測定温度が 100℃以上になった場合、Linux カーネルが /sbin/poweroff コマンドを実行し、システムを停止します。

6.17.1. 温度を取得する

/sys/class/thermal/thermal_zone0/temp ファイルの値を読み出すことによって、i.MX6ULL の測定温度を取得することができます。

```
[armadillo ~]# cat /sys/class/thermal/thermal_zone0/temp
50000 ❶
```

図 6.168 i.MX6ULL の測定温度を取得する

❶ 温度はミリ℃ の単位で表示されます。この例では 50.000℃ を示しています。

6.18. アナログ入力インターフェースの電源制御を行う

アナログ入力インターフェース(CON21)の電源制御が可能です。アナログ入力インタフェースを使用しないタイミングがある場合などに使用ください。

アナログ入力インターフェースに電圧または電流を印加した状態、でアナログ入力インターフェースの電源を OFF しないでください。内部回路が故障する可能性があります。

以下に電源オン・オン・再起動のコマンドを示します。

```
[armadillo ~]# ain-power-ctrl off
Powered off the analog input block
```

図 6.169 アナログ入力インターフェースの電源オフ

```
[armadillo ~]# ain-power-ctrl on
Powered on the analog input block
```

図 6.170 アナログ入力インターフェースの電源オン

```
[armadillo ~]# ain-power-ctrl reboot
Powered off the analog input block
Powered on the analog input block
```

図 6.171 アナログ入力インターフェースの再起動

6.19. SMS を利用する (Cat.1/Cat.M1 モデル)

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 は、LTE モジュール を使用した SMS の送受信を行うことができます。SMS の送信、受信した SMS の確認および削除などの操作は ModemManager の mmcli コマンドで行うことができます。

本章では mmcli コマンドでの SMS の使用方法について説明します。

「6.1.3. スリープ(SMS 起床可能)モードへの遷移と起床」 の手順でスリープモードへ遷移する際、LTE モジュールのストレージから 1 件 SMS を削除してからスリープモードへ遷移します。

SMS で受信した内容が必要な場合は、 SMS の内容を別なファイルなどに保存してから aiot-sleep-sms を実施してください。

6.19.1. 初期設定

SMS が利用可能な SIM を挿入して Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 の電源を入れると、 ModemManager が必要な初期設定を行い、 SMS が利用可能になります。

SMS の受信は自動的に行われます。

「図 6.172. 言語設定」に示すコマンドを実行し、言語設定を行います。

```
[armadillo ~]# export LANG="ja_JP.UTF-8"
```

図 6.172 言語設定

6.19.2. SMS を送信する

SMS を作成するには、「図 6.173. SMS の作成」に示すコマンドを実行します。

```
[armadillo ~]# mmcli -m 0 --messaging-create-sms="number=[送信先電話番号],text='[SMS 本文]'"
```

図 6.173 SMS の作成

SMS の作成に成功すると、以下のように SMS 番号が表示されます。SMS 番号は送信時に使用します。

```
Successfully created new SMS: /org/freedesktop/ModemManager1/SMS/[SMS 番号]
```

図 6.174 SMS 番号の確認

「図 6.175. SMS の送信」に示すコマンドを実行し、SMS 送信を行います。 [SMS 番号] には、 SMS の作成時に表示された番号を指定します。

```
[armadillo ~]# mmcli -s [SMS 番号] --send
```

図 6.175 SMS の送信

6.19.3. SMS を受信する

SMS を送信可能な端末から Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 に SMS を送信すると、Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 は自動的に SMS を受信します。

また、 ELS31-J/EMS31-J の内蔵ストレージに 10 件 SMS を保存した状態で Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 に SMS を送信した場合は、Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 は受信を行いません。

受信を行うには、 ELS31-J/EMS31-J の内蔵ストレージに保存している SMS を削除するか、他のストレージに移動する必要があります。

6.19.4. SMS 一覧を表示する

「図 6.176. SMS の一覧表示」のコマンドを実行することで、 SMS 一覧を表示できます。

末尾が "(sent)" となっているものが送信した SMS で "(received)" となっているものが受信した SMS です。

```
[armadillo ~]# mmcli -m 0 --messaging-list-sms
Found 7 SMS messages:
        /org/freedesktop/ModemManager1/SMS/0 (received)
        /org/freedesktop/ModemManager1/SMS/1 (received)
        /org/freedesktop/ModemManager1/SMS/2 (received)
        /org/freedesktop/ModemManager1/SMS/3 (received)
        /org/freedesktop/ModemManager1/SMS/4 (sent)
```

```
        /org/freedesktop/ModemManager1/SMS/5 (received)
        /org/freedesktop/ModemManager1/SMS/6 (sent)
```

図 6.176 SMS の一覧表示

6.19.5. SMS の内容を表示する

SMS の内容を表示するには、「図 6.177. SMS の内容を表示」に示すコマンドを実行します。

```
[armadillo ~]# mmcli -s [SMS 番号]
  ----------------------------------
  Content    |              number: XXXXXXXXXX
             |                text: hello world
  ----------------------------------
  Properties |            PDU type: deliver
             |               state: received
             |             storage: me
             |                smsc: +XXXXXXXXXXX
             |           timestamp: XXXXXXXXXXX+XX
```

図 6.177 SMS の内容を表示

受信した SMS は自動的に LTE モジュールの内蔵ストレージに保存されます。Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 に搭載されている、 ELS31-J/EMS31-J は、最大 10 件まで SMS を保存することが可能です。

SMS の内容を表示した際の「storage: **me**」は、 LTE モジュールの内蔵ストレージに SMS が保存されていることを意味しています。

「storage: **sm**」と表示された場合、 SIM カードのストレージに SMS が保存されています。 SIM カードのストレージに保存できる SMS の件数は SIM カードによって異なります。

ストレージに保存されている SMS は、Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 の電源を切断してもデータが保持されます。

6.19.6. SMS を削除する

SMS を削除するには、「図 6.178. SMS の削除」に示すコマンドを実行します。

```
[armadillo ~]# mmcli -m 0 --messaging-delete-sms=[SMS 番号]
```

図 6.178 SMS の削除

6.19.7. SMS を他のストレージに移動する

SIM カードのストレージに SMS を移動するには、「図 6.179. SIM カードのストレージに SMS を移動」に示すコマンドを実行します。

```
[armadillo ~]# mmcli -s [SMS 番号] --store-in-storage="sm"
```

図 6.179 SIM カードのストレージに SMS を移動

LTE モジュールの内蔵ストレージに SMS を移動するには、「図 6.180. LTE モジュールの内蔵ストレージに SMS を移動」に示すコマンドを実行します。

```
[armadillo ~]# mmcli -s [SMS 番号] --store-in-storage="me"
```

図 6.180 LTE モジュールの内蔵ストレージに SMS を移動

6.20. ボタンやキーを扱う

buttond サービスを使用することで、ボタンやキー入力をトリガーとする処理を簡単に実装できます。

/etc/atmark/buttond.conf に BUTTOND_ARGS を指定することで、動作を指定することができます:

- --short <key> --action "command": 短押しの設定。キーを 1 秒以内に離せば短押しと認識し "command"を実行します。認識する最大時間は --time <time_ms> オプションで変更可能です。
- --long <key> --action "command": 長押しの設定。キーを 5 秒押し続けたタイミングで "command" を実行します。長押しと認識する最低時間は --time <time_ms> オプションで変更可能です。
- 1 つのキーに対して複数の設定が可能です。長押しの設定が複数ある場合、押したままの状態だと一番長い時間に設定されている "command" を実行します。途中でキーを離した場合は、キーを離した時間に応じた "command" を実行します。(例：buttond --short <key> --action "cmd1" --long <key> --time 2000 --action "cmd2" --long <key> --time 10000 --action "cmd3" <file> を実行した場合、1 秒以内に離すと "cmd1"、2 秒以上 10 秒以内に離すと "cmd2"、10 秒を越えたら "cmd3" を実行します)。
  - 短押し設定を複数指定する場合、時間の短い設定を先に指定してください。 0.5 秒、1 秒を設定したい場合、1 秒 → 0.5 秒の順番で指定すると 0.5 秒が無視されます。
- --exit-timeout <time_ms>: 設定した時間の後に buttond を停止します。起動時のみに対応したい場合に使えます。
- キーの設定の --exit-after オプション：キーのコマンドを実行した後に buttond を停止します。キーの対応を一回しか実行しないように使えます。

6.20.1. SW1 の短押しと長押しの対応

以下にデフォルトを維持したままで SW1 の短押しと長押しのそれぞれの場合にコマンドを実行させる例を示します。

```
[armadillo ~]# vi /etc/atmark/buttond.conf ❶
BUTTOND_ARGS="$BUTTOND_ARGS --short prog1 --action 'date >> /tmp/shortpress'"
BUTTOND_ARGS="$BUTTOND_ARGS --long prog1 --time 5000 --action 'date >> /tmp/longpress'"
[armadillo ~]# persist_file /etc/atmark/buttond.conf ❷
[armadillo ~]# rc-service buttond restart ❸
buttond          | * Stopping button watching daemon ...                                [ ok ]
buttond          | * Starting button watching daemon ...                                [ ok ]
[armadillo ~]# cat /tmp/shortpress ❹
Tue Mar 22 17:16:42 JST 2022
Tue Mar 22 17:16:43 JST 2022
```

```
[armadillo ~]# cat /tmp/longpress
Tue Mar 22 17:16:48 JST 2022
```

図 6.181 buttond で SW1 を扱う

❶ buttond の設定ファイルを編集します。この例では、短押しの場合 /tmp/shotpress に、5 秒以上の長押しの場合 /tmp/longpress に日付を出力します。

❷ 設定ファイルを保存します。

❸ buttond サービスを再起動させます。ここでは再起動後短押しを 2 回、長押しを 1 回行ったとします。

❹ 押された回数を確認します。

6.20.2. USB キーボードの対応

USB キーボードや他の入力デバイスにも対応できます。

1. デバイスを接続してから、 buttond でデバイス名とキーコードを確認します。

```
[armadillo ~]# buttond -vvv /dev/input/* /dev/input/by-*/* ❶
Skipping directory /dev/input/by-id
Skipping directory /dev/input/by-path
[78972.042] /dev/input/event2 4 4 458976: non-keyboard event ignored
[78972.042] /dev/input/event2 LEFTCTRL (29) pressed: ignored ❷
[78972.042] /dev/input/by-id/usb-0566_3029-event-kbd 4 4 458976: non-keyboard event ignored
[78972.042] /dev/input/by-id/usb-0566_3029-event-kbd LEFTCTRL (29) pressed: ignored
[78972.042] /dev/input/by-path/platform-xhci-hcd.1.auto-usb-0:1:1.0-event-kbd 4 4 458976: ⏎
non-keyboard event ignored
[78972.042] /dev/input/by-path/platform-xhci-hcd.1.auto-usb-0:1:1.0-event-kbd LEFTCTRL ⏎
(29) pressed: ignored
[78972.130] /dev/input/event2 4 4 458976: non-keyboard event ignored
[78972.130] /dev/input/event2 LEFTCTRL (29) released: ignored
[78972.130] /dev/input/by-id/usb-0566_3029-event-kbd 4 4 458976: non-keyboard event ignored
[78972.130] /dev/input/by-id/usb-0566_3029-event-kbd LEFTCTRL (29) released: ignored
[78972.130] /dev/input/by-path/platform-xhci-hcd.1.auto-usb-0:1:1.0-event-kbd 4 4 458976: ⏎
non-keyboard event ignored
[78972.130] /dev/input/by-path/platform-xhci-hcd.1.auto-usb-0:1:1.0-event-kbd LEFTCTRL ⏎
(29) released: ignored
```

図 6.182 buttond で USB キーボードのイベントを確認する

❶ buttond を -vvv で冗長出力にして、すべてのデバイスを指定します。

❷ 希望のキーを押すと、LEFTCTRL が三つのパスで認識されました。 一番安定する by-id のパスを控えておきます。

2. USB デバイスを外すこともありますので、-i (inotify) で管理されてる入力デバイスとして追加します。そうしないとデバイスを外したときに buttond が停止します。

```
[armadillo ~]# vi /etc/atmark/buttond.conf
BUTTOND_ARGS="$BUTTOND_ARGS -i /dev/input/by-id/usb-0566_3029-event-kbd"
BUTTOND_ARGS="$BUTTOND_ARGS --short LEFTCTRL --action 'podman_start                ⏎
button_pressed_container'"
```

```
[armadillo ~]# persist_file /etc/atmark/buttond.conf
[armadillo ~]# rc-service buttond restart
```

図 6.183 buttond で USB キーボードを扱う

6.20.3. Armadillo 起動時にのみボタンに反応する方法

Armadillo 起動時にのみ、例として SW1 の長押しに反応する方法を紹介します。

/etc/local.d/boot_switch.start に稼働期間を指定した buttond を起動させる設定を記載します。

buttond が起動してから 10 秒以内に SW1 を一秒以上長押しすると myapp のコンテナの親プロセスに USR1 信号を送ります（アプリケーション側で信号を受信して、デバッグモードなどに切り替える想定です）。SW1 が Armadillo 起動前に押された場合は、buttond の起動一秒後に実行されます。

```
[armadillo ~]# vi /etc/local.d/boot_switch.start
#!/bin/sh

buttond /dev/input/by-path/platform-gpio-keys-event ¥ ❶
        --exit-timeout 10000 ¥ ❷
        --long PROG1 --time 1000 --exit-after ¥ ❸
                --action "podman exec myapp kill -USR1 1" & ❹
[armadillo ~]# chmod +x /etc/local.d/boot_switch.start
[armadillo ~]# persist_file /etc/local.d/boot_switch.start
```

図 6.184 buttond で SW1 を Armadillo 起動時のみ受け付ける設定例

❶ SW1 の入力を /dev/input/by-path/platform-gpio-keys-event ファイルの PROG1 として認識できます。

❷ buttond 起動後 10 秒経過すると終了します。

❸ SW1 を一度検知した後すぐに終了します。

❹ サービスとして動作させる必要がないため & を付けてバックグラウンド起動します。

6.21. 動作中の Armadillo の温度を測定する

この章では、Armadillo Base OS 搭載製品を組み込んだユーザー製品の熱設計時に役立つ温度プロファイラツールである「atmark-thermal-profiler」について紹介します。

6.21.1. 温度測定の重要性

Armadillo は製品ごとに動作温度範囲が設定されていますが、それらはあくまでも標準筐体に放熱材と共に取り付けて使用した場合の目安であり、実運用時には自作の筐体の使用や放熱の有無などで記載のスペック通りにならない場合があります。また、 Armadillo には CPU または SoC が特定の温度以上になると、自動的にシャットダウンするサーマルシャットダウン機能が搭載されています。そのため、現実的には Armadillo を組み込んだ製品を運用時と同等の環境で動作させつつ、実際に温度を計測して実運用時の CPU 及び SoC 温度がどの程度まで上がるか、サーマルシャットダウンは起こらないかを確かめる必要があります。

Armadillo Base OS 搭載製品では、動作中の Armadillo の各種温度等を取得し CSV 形式で出力する atmark-thermal-profiler を利用することができますので、温度測定に役立てることができます。

6.21.2. atmark-thermal-profiler をインストールする

atmark-thermal-profiler は apk パッケージで公開されていますので、apk add コマンドでインストールすることが可能です。

```
[armadillo ~]# apk upgrade
[armadillo ~]# apk add atmark-thermal-profiler
```

図 6.185 atmark-thermal-profiler をインストールする

atmark-thermal-profiler はデバッグ(開発)用途で温度情報を収集及び解析するツールです。atmark-thermal-profiler は、他の apk パッケージと同様に persist_file -a コマンドで永続的にインストールしておくことが可能ですが、ログの保存のために Armadillo が起動している間 eMMC への書き込みを続けるので、 Armadillo を組み込んだ製品の運用時に動かしたままにしておくことは推奨しません。

atmark-thermal-profiler を永続的にインストールする場合は、運用時には必ず削除してください。

6.21.3. atmark-thermal-profiler を実行・停止する

「図 6.186. atmark-thermal-profiler を実行する」に示すコマンドを実行することで、 atmark-thermal-profiler が動作を開始します。

```
[armadillo ~]# rc-service atmark-thermal-profiler start
```

図 6.186 atmark-thermal-profiler を実行する

「図 6.187. atmark-thermal-profiler を停止する」に示すコマンドを実行することで、 atmark-thermal-profiler が動作を停止します。

```
[armadillo ~]# rc-service atmark-thermal-profiler stop
```

図 6.187 atmark-thermal-profiler を停止する

6.21.4. atmark-thermal-profiler が出力するログファイルを確認する

atmark-thermal-profiler は、インストール直後から自動的に温度や CPU 負荷率、Load Average などの情報を 30 秒に 1 度の周期で集め、/var/log/thermal_profile.csv に追記していきます。

```
[armadillo ~]# head /var/log/thermal_profile.csv
DATE,ONESHOT,CPU_TMEP,SOC_TEMP,LOAD_AVE,CPU_1,CPU_2,CPU_3,CPU_4,CPU_5,USE_1,USE_2,USE_3,USE_4,USE_ ⏎
5
2022-11-30T11:11:05+09:00,0,54,57,0.24,/usr/sbin/rngd -b -p /run/rngd.pid -q -O jitter:buffer_size: ⏎
4133 -O jitter:refill_thresh:4133 -O jitter:thread_count:1,/usr/sbin/chronyd -f /etc/chrony/ ⏎
```

```
chrony.conf,[kworker/1:3H-kb],podman network inspect podman,/usr/sbin/NetworkManager -n,22,2,2,0,0,
:（省略）
```

図 6.188 ログファイルの内容例

thermal_profile.csv の 1 行目はヘッダ行です。各列についての説明を「表 6.33. thermal_profile.csv の各列の説明」に記載します。

表 6.33 thermal_profile.csv の各列の説明

ヘッダ	説明
DATE	その行のデータ取得日時です。 "年-月-日 T 時:分:秒+タイムゾーン" の形式で出力されます。
ONESHOT	この列が 1 の行のデータは、サーマルシャットダウンを含むシャットダウンが実行された時に取得されたことを示します。
CPU_TEMP	計測時点の CPU 温度を示します。単位は℃です。
SOC_TEMP	計測時点の SoC 温度を示します。単位は℃です。製品よっては非対応で、その場合は空白になります。
LOAD_AVE	計測時点から直近 1 分間の Load Average です。
CPU_1	計測時点の CPU 使用率 1 位のプロセスです。
CPU_2	計測時点の CPU 使用率 2 位のプロセスです。
CPU_3	計測時点の CPU 使用率 3 位のプロセスです。
CPU_4	計測時点の CPU 使用率 4 位のプロセスです。
CPU_5	計測時点の CPU 使用率 5 位のプロセスです。
USE_1	計測時点の CPU 使用率 1 位のプロセスの CPU 使用率です。
USE_2	計測時点の CPU 使用率 2 位のプロセスの CPU 使用率です。
USE_3	計測時点の CPU 使用率 3 位のプロセスの CPU 使用率です。
USE_4	計測時点の CPU 使用率 4 位のプロセスの CPU 使用率です。
USE_5	計測時点の CPU 使用率 5 位のプロセスの CPU 使用率です。

6.21.5. 温度測定結果の分析

atmark-thermal-profiler を使用して得られたログファイルの内容を分析してみます。

6.21.5.1. サーマルシャットダウン温度の確認

予め、使用している Armadillo が何℃でサーマルシャットダウンするか確認しておきます。ここでは、 Armadillo Base OS を搭載している Armadillo-IoT ゲートウェイ G4 を例とします。他の製品では得られる結果が異なる場合があることに注意してください。

```
[armadillo ~]# cat /sys/class/thermal/thermal_zone0/trip_point_1_temp
105000 ❶
[armadillo ~]# cat /sys/class/thermal/thermal_zone1/trip_point_1_temp
105000 ❷
```

図 6.189 サーマルシャットダウン温度の確認(Armadillo-IoT ゲートウェイ G4 を例に)

❶ CPU のサーマルシャットダウン温度です。ミリ℃で表記されているので、105℃でサーマルシャットダウンすることがわかります。

❷ SoC のサーマルシャットダウン温度です。ミリ℃で表記されているので、105℃でサーマルシャットダウンすることがわかります。

6.21.5.2. 温度測定結果のグラフ化

atmark-thermal-profiler が出力するログ(thermal_profile.csv)は CSV ファイルなので、各種表計算ソフトでインポートしてグラフ化することが可能です。これにより Armadillo 動作中の温度の変化が可視化され、得られる情報が見やすくなります。

「図 6.190. Armadillo-IoT ゲートウェイ G4 で取得した温度のグラフ」は Armadillo-IoT ゲートウェイ G4 上で一定期間 atmark-thermal-profiler を実行して取得した thermal_profile.csv を Google スプレッドシートでグラフ化したものです。例のために、途中で stress-ng コマンドを実行して CPU に負荷を与えた後、 stress-ng コマンドを停止して CPU と SoC の温度が下がるのを待った際のデータです。

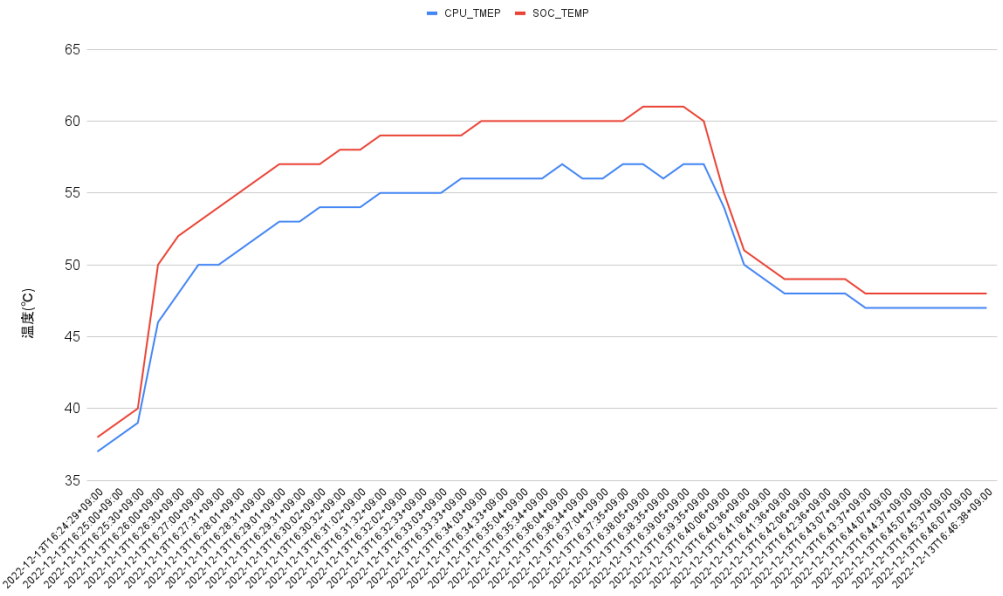


図 6.190 Armadillo-IoT ゲートウェイ G4 で取得した温度のグラフ

グラフの縦軸は温度(℃)で、横軸は時間です。青い線は CPU の温度、赤い線は SoC の温度を表しています。このグラフと、「6.21.5.1. サーマルシャットダウン温度の確認」で得たサーマルシャットダウン温度を見比べると、 CPU に負荷をかけた際であっても SoC の温度は 60℃ 前後ほどまでしか上がらず、この条件で動く Armadillo が温度的にどれほど余裕を持っているかをひと目で確認できます。

6.21.5.3. CPU 使用率の確認

atmark-thermal-profiler は、時間毎の温度だけでなく CPU 使用率と CPU 使用率の高いプロセスについても取得して記録します。CPU 使用率については thermal_profile.csv の CPU_1～CPU_5 列と、USE_1～USE_5 列を参照してください。各列について詳しくは「表 6.33. thermal_profile.csv の各列の説明」にまとまっています。

一般的に CPU 使用率が高くなると、 CPU 周辺の温度も高くなります。そのため、測定した温度が高い場合は、 CPU 使用率の高いプロセスに注目して、 CPU を無駄に使用している意図しない処理が行なわれていないかなどを確認することをおすすめします。

6.21.6. Armadillo Twin から Armadillo の温度を確認する

atmark-thermal-profiler の他に、Armadillo Twin からも温度や CPU 負荷率等の情報を確認することができます。詳細は Armadillo Twin ユーザーマニュアル 「デバイス監視アラートを管理する」[https://manual.armadillo-twin.com/management-device-monitoring-alert/] をご確認ください。

6.22. 電源を安全に切るタイミングを通知する

Armadillo Base OS には、シャットダウン中に電源を切っても安全なタイミングで通知する機能があります。通知は GPIO 出力を用いて行います。どの GPIO 出力ピンを使うのかを Device Tree で設定します。Device Tree で通知用に設定された GPIO 出力ピンの出力レベルを変化させる動作は、シャットダウン中に実行される signal_indicator が行います。通知用に設定した GPIO 出力ピンに割り当てた名前を、signal_indicator の設定ファイルに記述することにより、電源を切っても安全なタイミングで、その GPIO 出力ピンの出力が変化します。

以下、signal_indicator の設定手順と、通知用の Device Tree の設定手順を順に述べます。Device Tree の設定は、DTS overlays を使用して行います。

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 には、「3.6.21. 外部電源制御出力を使用する」に記載しております外部電源制御出力がありますので、こちらの利用もご検討ください。

6.22.1. signal_indicator の設定

signal_indicator を設定するには、/etc/conf.d ディレクトリに indicator_signals という名前で、次の内容のテキストファイルを作成してください。

```
stdwn_led=STDWN_IND
```

図 6.191 /etc/conf.d/indicator_signals の記述内容

「図 6.192. /etc/conf.d/indicator_signals の永続化」に示すコマンドで /etc/conf.d/indicator_signals の追加を永続化します。

```
[armadillo ~]# persist_file -vp /etc/conf.d/indicator_signals
```

図 6.192 /etc/conf.d/indicator_signals の永続化

6.22.2. DTS overlays の設定

「6.22.2.1. CON6(入出力インターフェース)の接点出力 1 を使用する」設定を行ってください。これ以外のピンを使用する場合はデバイスツリーを記載してビルドする必要があります。

6.22.2.1. CON6(入出力インターフェース)の接点出力 1 を使用する

CON6(入出力インターフェース)の接点出力ピンは、ゲートウェイコンテナアプリケーションも使用しており、接点出力 1 を本機能に割り当てる

> と、ゲートウェイコンテナアプリケーションでは、そのピンを使用できなくなります。本機能に接点出力 1 を割り当てる場合は、ゲートウェイコンテナアプリケーションで接点出力 1 を使わないように設定してください。
>
> 接点出力に対するゲートウェイコンテナアプリケーションの設定は、「6.9.5. ゲートウェイコンテナの設定ファイル」 を参照してください。

「6.30.1. DTS overlays によるカスタマイズ」 を参考にして /boot/overlays.txt に armadillo-iotg-a6e-stdwn-ind-do1.dtbo を追加してください。

6.23. Armadillo Base OS をアップデートする

Armadillo Base OS は SWUpdate によってアップデートすることができます。

アップデートする際には、rootfs ファイルシステムにインストールされたファイルをすべて消して、アップデートの中身と /etc/swupdate_preserve_files に記載されているファイルで新しい rootfs を作ります。「6.5. swupdate_preserve_files について」 を参照してください。

アップデートでファイルを削除してしまった場合に abos-ctrl mount-old で前のシステムを read-only でマウントして、削除されたファイルをコピーすることもできます。

6.24. ロールバック状態を確認する

Armadillo Base OS のルートファイルシステムが破損し起動できなくなった場合、自動的に以前のバージョンで再起動します。

abos-ctrl status コマンドでロールバックされてるかどうかを確認できます。

```
[armadillo ~]# abos-ctrl status
Currently booted on /dev/mmcblk2p1
Last update on Fri Jun  7 16:03:37 JST 2024, updated: ❶
  boot: 2020.4-at23-00001-g01508f65b8 -> 2020.4-at23
  base_os: 3.19.1-at.3.20240523.pc.gtr -> 3.19.1-at.4
rollback-status: OK: available, no auto-rollback ❷
```

図 6.193 abos-ctrl status の例

❶ 最新のアップデートの日付と内容が出力されています。

❷ 「表 6.34. rollback-status の出力と意味」「表 6.35. rollback-status 追加情報の出力と意味」 に示す状態と追加情報が出力されています。

表 6.34 rollback-status の出力と意味

出力	説明
OK	ロールバックされていません。
rolled back	ロールバックされています。

表 6.35 rollback-status 追加情報の出力と意味

出力	説明
no fallback (fresh install)	初期化状態。

出力	説明
no fallback	何かの理由で B 面が起動できない状態になっています（アップデート失敗後等）。
auto-rollback enabled (post-update)	アップデート直後でまだ再起動していない状態です。再起動して失敗した場合にロールバックが発生します。
auto-rollback enabled (cloned)	abos-ctrl rollback-clone コマンドを実行した後の状態です。同じくロールバック可能です。
available, no auto-rollback	アップデートの後に正常に起動できたので、自動ロールバックが無効になっていますが abos-ctrl rollback --allow-downgrade コマンドで手動ロールバック可能です。

Armadillo Base OS 3.19.1-at.4 以下のバージョンでは「アップデート直後」の概念がなかったため、ステータスは「no fallback」（B 面がない状態）、「optimal」（ロールバック可能）、と「rolled back」の 3 択だけでした。

必要な場合（例えば、自分のアプリケーションがアップデート直後に問題があった場合）、 abos-ctrl rollback で手動のロールバックも可能です。ロールバックにエラーがなければ、再起動してロールバックを完了します。

なお、/var/at-log/atlog に切り替えの際に必ずログを書きますので、調査の時に使ってください。以下の例では、Armadillo Base OS を更新した後に起動できないカーネルをインストールして、起動できなかったためにロールバックされました。

```
[armadillo ~]# cat /var/at-log/atlog
Jun  7 16:03:37 armadillo NOTICE swupdate: Installed update to /dev/mmcblk0p2: ¥
boot: 2020.4-at22 -> 2020.4-at23, base_os: 3.19.1-at.3 -> 3.19.1-at.4
Jun  7 16:11:39 armadillo NOTICE swupdate: Installed update to /dev/mmcblk0p1: ¥
extra_os.kernel: unset -> 5.10.218-1
Jun  7 16:12:18 armadillo WARNING uboot: reset by wdt
Jun  7 16:12:42 armadillo WARNING uboot: reset by wdt
Jun  7 16:13:06 armadillo WARNING uboot: reset by wdt
Jun  7 16:13:09 armadillo WARNING uboot: Counted 3 consecutive unfinished boots
Jun  7 16:13:09 armadillo WARNING uboot: Rolling back to mmcblk0p2
```

図 6.194 /var/at-log/atlog の内容の例

6.25. Armadillo 起動時にコンテナの外でスクリプトを実行する

起動時に何かスクリプトを走らせるためにはコンテナとして実行することを推奨します。 「6.8.4. コンテナ起動設定ファイルを作成する」 を参照してください。

コンテナで実行不可能な場合に、「local」サービスを使うことができます: /etc/local.d ディレクトリに.start ファイルを置いておくと起動時に実行されて、 .stop ファイルは終了時に実行されます。

```
[armadillo ~]# vi /etc/local.d/date_test.start ❶
#!/bin/sh

date > /tmp/boottest
[armadillo ~]# chmod +x /etc/local.d/date_test.start ❷
[armadillo ~]# persist_file /etc/local.d/date_test.start ❸
```

```
[armadillo ~]# reboot
:（省略）
[armadillo ~]# cat /tmp/boottest ❹
Tue Mar 22 16:36:12 JST 2022
```

図 6.195 local サービスの実行例

❶ スクリプトを作ります。

❷ スクリプトを実行可能にします。

❸ スクリプトを保存して、再起動します。

❹ 実行されたことを確認します。

6.26. u-boot の環境変数の設定

u-boot の環境変数を変更するには /boot/uboot_env.d/ ディレクトリに環境変数が書かれた設定ファイルを配置します。

ファイルの構文は fw_setenv が扱うことができるもので、以下のとおりです：

- # で始まる行はコメントと扱われる為、無視されます。また、 環境変数への代入を示す = がない場合も無視されます。
- [変数]=[値] で変数を設定します。スペースや引用符を含め他の文字は有効ですので、変数の名前と値に不要な文字を入れないように注意してください。
- [変数]= で変数を消します。値がない場合に変数が消去されます。

このファイルによるアップデート内容は swupdate でアップデートする際に適用されます。

実行中のシステムに影響がありませんので、設定ファイルを swupdate で転送しない場合はファイル永続化後に fw_setenv -s /boot/uboot_env.d/[ファイル名] で変数を書き込んでください。

swupdate でファイルを転送した場合には、変数はすぐに利用されます。

```
[armadillo ~]# vi /boot/uboot_env.d/no_prompt ❶
# bootdelay を -2 に設定することで u-boot のプロンプトを無効化します
bootdelay=-2
[armadillo ~]# persist_file -v /boot/uboot_env.d/no_prompt ❷
'/boot/uboot_env.d/no_prompt' -> '/mnt/boot/uboot_env.d/no_prompt'
[armadillo ~]# fw_setenv -s /boot/uboot_env.d/no_prompt ❸
Environment OK, copy 0
[armadillo ~]# fw_printenv | grep bootdelay ❹
bootdelay=-2
```

図 6.196 uboot_env.d のコンフィグファイルの例

❶ コンフィグファイルを生成します。

❷ ファイルを永続化します。

❸ 変数を書き込みます。

❹ 書き込んだ変数を確認します。

mkswu バージョン 4.4 以降が必要です。必要な場合はアップデートしてください。

```
[ATDE ~]$ sudo apt update && sudo apt upgrade
```

書き方は、 /usr/share/mkswu/examples/uboot_env.desc を参考にしてください。

「6.28.1. ブートローダーをビルドする」 の際に u-boot のデフォルトを変更した場合や、u-boot のプロンプトで「setenv」や「saveenv」を実行しても、 /boot/uboot_env.d/00_defaults によって変更がアップデートの際にリセットされます。

00_defaults のファイルは Base OS の一部で更新されることもありますので、変更を望む場合は別のファイルを作って設定してください。ファイルはアルファベット順で処理されます。 00_defaults にある変数を後のファイルにも設定した場合はそのファイルの値だけが残ります。

主要な u-boot の環境変数を以下に示します。

表 6.36 u-boot の主要な環境変数

環境変数	説明	デフォルト値
console	コンソールのデバイスノードと、UART のボーレート等を指定します。	ttymxc2,115200
bootcount	起動回数を示します。初回起動時に 1 となり、起動に失敗する度にインクリメントされます。ユーザーランドの reset_bootcount サービスが起動されると、この値はクリアされます。この値が"bootlimit"を越えた場合はロールバックします。ロールバックの詳細については、「3.3.3.4. ロールバック(リカバリー)」を参照してください。	1
bootlimit	"bootcount"のロールバックを行うしきい値を指定します。	3
upgrade_available	1 以上の場合は bootcount を管理してロールバック可能になります。0 か空の場合はロールバックできません。値を abos-ctrl status で確認できます。	状況による
bootdelay	保守モードに遷移するためのキー入力を待つ時間を指定します(単位:秒)。次の値は特別な意味を持ちます。 ・ -1: キー入力の有無に関らず保守モードに遷移します。 ・ -2: キー入力の有無に関らず保守モードに遷移しません。 ・ -3: キー入力の有無に関らず保守モードに遷移しません。ただし、SW1 が押下されている場合は保守モードに遷移します。	0
image	Linux カーネルイメージファイルのパスです。"mmcdev"で指定されたデバイスの、"mmcpart"で指定されたパーティションのルートディレクトリからの相対パスで指定します。	boot/uImage
fdt_file	DTB ファイルのパスです。"mmcdev"で指定されたデバイスの、"mmcpart"で指定されたパーティションのルートディレクトリからの相対パスで指定します。	boot/armadillo.dtb

環境変数	説明	デフォルト値
overlays_list	DT overlay の設定ファイルのパスです。"mmcdev"で指定されたデバイスの、"mmcpart"で指定されたパーティションのルートディレクトリからの相対パスで指定します。DT overlay の詳細については、「6.30.1. DTS overlays によるカスタマイズ」を参照してください。	boot/overlays.txt
mmcautodetect	mmc デバイスの自動検出機能の有効/無効を指定します。yes を指定した場合のみ、u-boot が起動された mmc デバイスが自動的に mmcdev として利用されます。	yes
mmcdev	"image"や"fdt_file"で指定されたファイルが配置してある mmc デバイスのインデックスを指定します。インデックスと mmc デバイスの対応は次の通りです。 ・ 0: eMMC ・ 1: microSD/microSDHC/microSDXC カード "mmcautodetect"に yes が指定されている場合は、u-boot の起動時に上書きされます。	0
mmcpart	"image"や"fdt_file"で指定されたファイルが配置してある、"mmcdev"で指定された mmc デバイスのパーティション番号を指定します。"mmcautodetect"に yes が指定されている場合は、u-boot の起動時に上書きされます。	1
mmcroot	ルートファイルシステムが配置されているデバイスノードと、マウントオプションを指定します。"mmcautodetect"に yes が指定されている場合は、u-boot の起動時に上書きされます。overlayfs が正しく機能しなくなる場合があるので、ro の指定は変更しないでください。	/dev/mmcblk0p1 rootwait ro
optargs	Linux カーネル起動時パラメータを指定します。"quiet"を削除すると、コンソールに起動ログが出力されるようになりますが、起動時間が長くなります。	quiet
loadaddr	Linux カーネルが RAM にロードされる物理アドレスを指定します。	0x80800000
fdt_addr	DTB が RAM にロードされる物理アドレスを指定します。	0x83500000
overlay_addr	DT overlay のワーク領域として利用される RAM の物理アドレスを指定します。	0x83520000

6.26.1. u-boot の環境変数の変更を制限する

u-boot のソースに含まれる u-boot-[VERSION]/configs/armadillo-iotg-a6e_defconfig に CONFIG_ENV_WRITEABLE_LIST=y を追加すると、変更可能と明示したもの以外の環境変数を変更不可にすることができます。変更可能とする環境変数のリストは u-boot-[VERSION]/include/configs/armadillo-640.h ファイルの CFG_ENV_FLAGS_LIST_STATIC で設定します。

デフォルトのコンフィグでは、以下の環境変数が変更可能です：

- `upgrade_available` と `bootcount`: ロールバック機能に必要な変数です。ロールバック機能を無効にする場合は必ず upgrade_available のデフォルト値も空にしてください。
- `ethaddr`: ネットワークコマンド関連の変数です。デフォルトのブートコマンドはネットワークを使用してませんので動作に影響ありません。

u-boot のソースの取得方法、ビルド方法およびインストール方法については 「6.28.1. ブートローダーをビルドする」 を参照してください。ビルドしたものをインストールすると CFG_ENV_FLAGS_LIST_STATIC で設定した環境変数以外は変更できなくなります。

6.27. SD ブートの活用

本章では、microSD カードから直接起動(以降「SD ブート」と表記します)する手順を示します。SD ブートを活用すると、microSD カードを取り替えることでシステムイメージを変更することができます。本章に示す手順を実行するためには、容量が 8Gbyte 以上の microSD カードを必要とします。

SD ブートを行った場合、ブートローダーの設定は **microSD カード** に保存されます。

WLAN 搭載モデルでは、SD コントローラ(uSDHC2) を WLAN/BT コンボモジュールが使用するため SD ブートができません。

6.27.1. ブートディスクの作成

1. ブートディスクイメージをビルドします

   「6.28.3. Alpine Linux ルートファイルシステムをビルドする」 で説明されているソースツリー alpine/build-rootfs にあるスクリプト `build_image` と 「6.28.1. ブートローダーをビルドする」でビルドした `u-boot-dtb.imx` を利用します。

```
[ATDE ~/build-rootfs-[VERSION]]$ sudo ./build_image.sh --board a6e ¥
          --boot ~/u-boot-[VERSION]/u-boot-dtb.imx
:（省略）
[ATDE ~/build-rootfs-[VERSION]]$ ls baseos-6e*img
baseos-6e-[VERSION].img
```

1. ATDE に microSD カードを接続します。詳しくは 「3.1.2.9. 取り外し可能デバイスの使用」 を参考にしてください。

2. microSD カードのデバイス名を確認します

```
[ATDE ~]$ ls /dev/sd?
/dev/sda  /dev/sdb
[ATDE ~]$ sudo fdisk -l /dev/sdb
Disk /dev/sdb: 7.22 GiB, 7751073792 bytes, 15138816 sectors
Disk model: SD/MMC
:（省略）
```

3. microSD カードがマウントされている場合、アンマウントします。

```
[ATDE ~]$ mount
:（省略）
/dev/sdb1 on /media/52E6-5897 type ext2
(rw,nosuid,nodev,relatime,uid=1000,gid=1000,fmask=0022,dmask=0077,codepage=cp437,iocharset
=utf8,shortname=mixed,showexec,utf8,flush,errors=remount-ro,uhelper=udisks)
[ATDE ~]$ sudo umount /dev/sdb1
```

図 6.197 自動マウントされた microSD カードのアンマウント

4. ブートディスクイメージの書き込み

```
[ATDE ~]$ sudo dd if=~/build-rootfs-[VERSION]/baseos-6e-[VERSION].img ¥
                of=/dev/sdb bs=1M oflag=direct status=progress
```

microSD カードの性能にもよりますが、書き込みには 5 分程度かかります。

microSD カードのパーティション構成は次のようになっています。

表 6.37 microSD カードのパーティション構成

パーティション	オフセット	サイズ	説明
-	0	10MiB	ブートローダー
1	10MiB	300MiB	A/B アップデートの A 面パーティション
2	310MiB	300MiB	A/B アップデートの B 面パーティション
3	610MiB	50MiB	ログ用パーティション
4	660MiB	200MiB	ファームウェア
5	860MiB	残り	アプリケーション用パーティション

gdisk で確認すると次のようになります。

```
[ATDE ~]$ sudo gdisk -l /dev/sdb
GPT fdisk (gdisk) version 1.0.6

Partition table scan:
  MBR: protective
  BSD: not present
  APM: not present
  GPT: present

Found valid GPT with protective MBR; using GPT.
Disk /dev/sdb: 60506112 sectors, 28.9 GiB
Model: VMware Virtual I
Sector size (logical/physical): 512/512 bytes
Disk identifier (GUID): 44B816AC-8E38-4B71-8A96-308F503238E3
Partition table holds up to 128 entries
Main partition table begins at sector 20448 and ends at sector 20479
First usable sector is 20480, last usable sector is 60485632
Partitions will be aligned on 2048-sector boundaries
Total free space is 0 sectors (0 bytes)

Number  Start (sector)    End (sector)  Size       Code  Name
   1           20480          634879   300.0 MiB   8300  rootfs_0
   2          634880         1249279   300.0 MiB   8300  rootfs_1
   3         1249280         1351679   50.0 MiB    8300  logs
   4         1351680         1761279   200.0 MiB   8300  firm
   5         1761280        60485632   28.0 GiB    8300  app
```

6.27.2. SD ブートの実行

「6.27.1. ブートディスクの作成」で作成したブートディスクから起動する方法を説明します。

1. Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 に電源を投入する前に、ブートディスクを CON1(SD インターフェース)に挿入します。また、SW2 を 起動デバイスは microSD 側設定します。SW2 に関しては、「図 3.115. スイッチの状態と起動デバイス」 を参照ください。

2. 電源を投入します。

```
U-Boot 2020.04 (Oct 25 2022 - 10:37:29 +0900)

CPU:   i.MX6ULL rev1.1 at 396 MHz
Model: Atmark Techno Armadillo-IoT Gateway A6E Board
DRAM:  512 MiB
PMIC: PFUZE3000 DEV_ID=0x30 REV_ID=0x11
MMC:   FSL_SDHC: 0, FSL_SDHC: 1
Loading Environment from MMC... *** Warning - bad CRC, using default environment

In:    serial
Out:   serial
Err:   serial
Saving Environment to MMC... Writing to redundant MMC(1)... OK
switch to partitions #0, OK
mmc1 is current device
flash target is MMC:1
Net:
Warning: ethernet@2188000 using MAC address from ROM
eth0: ethernet@2188000
Fastboot: Normal
Normal Boot
Hit any key to stop autoboot:  0
switch to partitions #0, OK
mmc1 is current device
11660400 bytes read in 524 ms (21.2 MiB/s)
Booting from mmc ...
38603 bytes read in 22 ms (1.7 MiB/s)
Loading fdt boot/armadillo.dtb
## Booting kernel from Legacy Image at 80800000 ...

...中略...

Welcome to Alpine Linux 3.16
Kernel 5.10.149-1-at on an armv7l (/dev/ttymxc2)

armadillo login:
```

6.27.3. ゲートウェイコンテナのインストール

「6.27.1. ブートディスクの作成」で作成したブートディスクには、ゲートウェイコンテナが含まれていません。必要な場合は、ゲートウェイコンテナの SWU イメージを作成してインストールする必要があります。

1. 「5.4.1. SWU イメージの作成」 記載の手順で、最初の書き込み用の SWU イメージ initial_setup.swu を作成します。

2. ゲートウェイコンテナの SWU イメージを作成

   1. Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E ゲートウェイコンテナ [https://armadillo.atmark-techno.com/resources/software/armadillo-iot-a6e/container] から「SWU イメージ作成アーカイブ」ファイル (a6e-gw-container-[version].tar.gz) を「図 6.198. ゲートウェイコンテナ SWU イメージアーカイブをダウンロードし、 SWU イメージを作成する」に示す手順でダウンロードし、 SWU イメージを作成します。

```
[ATDE ~]$ wget https://armadillo.atmark-techno.com/files/downloads/armadillo-iot-a6e/container/a6e-gw-container-[version].tar.gz ❶
[ATDE ~]$ mkdir a6e-gw-container-swu
[ATDE ~]$ tar xf a6e-gw-container-[version].tar.gz -C a6e-gw-container-swu
[ATDE ~]$ cd a6e-gw-container-swu
[ATDE ~]$ mkswu a6e-gw-container.desc ❷
Enter pass phrase for /home/atmark/mkswu/swupdate.key:
以下のファイルを USB メモリにコピーしてください：
'/path/to/a6e-gw-container.swu'
'/path/to/a6e-gw-container-image-[version].tar'
'/path/to/.a6e-gw-container/a6e-gw-container-image-[version].tar.sig'
```

図 6.198 ゲートウェイコンテナ SWU イメージアーカイブをダウンロードし、 SWU イメージを作成する

   ❶ ゲートウェイコンテナ SWU イメージアーカイブをダウンロードします

   ❷ mkswu コマンドで SWU イメージを作成します

3. SWU イメージのインストール

   「3.3.3.5. SWU イメージのインストール」 の手順に従い、最初の書き込み用の SWU イメージと、ゲートウェイコンテナ SWU イメージをインストールします。なお、必ず最初の書き込み用の SWU イメージを先にインストールするよう注意してください。

6.28. Armadillo のソフトウェアをビルドする

ここでは、Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 で使用するソフトウェアのビルド方法を説明します。

6.28.1. ブートローダーをビルドする

ここでは、ATDE 上で Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 向けのブートローダーイメージをビルドする方法を説明します。

1. ソースコードの取得

   Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E ブートローダー [https://armadillo.atmark-techno.com/resources/software/armadillo-iot-a6e/boot-loader] から「ブートローダー ソース」ファイル (u-boot-[VERSION].tar.gz) を「図 6.199. ブートローダーのソースコードをダウンロードする」に示す手順でダウンロードします。

```
[ATDE ~]$ wget https://download.atmark-techno.com/armadillo-iot-a6e/bootloader/u-boot-[VERSION].tar.gz
```

```
[ATDE ~]$ tar xf u-boot-[VERSION].tar.gz
[ATDE ~]$ cd u-boot-[VERSION]
```

図 6.199 ブートローダーのソースコードをダウンロードする

2. デフォルトコンフィギュレーションの適用

「図 6.200. デフォルトコンフィギュレーションの適用」に示すコマンドを実行します。

```
[ATDE ~/u-boot-[VERSION]]$ make ARCH=arm CROSS_COMPILE=arm-linux-gnueabihf- armadillo-iotg-
a6e_defconfig
  HOSTCC  scripts/basic/fixdep
  HOSTCC  scripts/kconfig/conf.o
  YACC    scripts/kconfig/zconf.tab.c
  LEX     scripts/kconfig/zconf.lex.c
  HOSTCC  scripts/kconfig/zconf.tab.o
  HOSTLD  scripts/kconfig/conf
#
# configuration written to .config
#
```

図 6.200 デフォルトコンフィギュレーションの適用

3. ビルド

ブートローダーのビルドを実行するには、「図 6.201. ブートローダーのビルド」に示すコマンドを実行します。

```
[ATDE ~/u-boot-[VERSION]]$ make ARCH=arm CROSS_COMPILE=arm-linux-gnueabihf-
:
:（省略）
:
  SHIPPED dts/dt.dtb
  FDTGREP dts/dt-spl.dtb
  CAT     u-boot-dtb.bin
  CFGS    u-boot-dtb.cfgout
  MKIMAGE u-boot-dtb.imx
  OBJCOPY u-boot.srec
  COPY    u-boot.bin
  SYM     u-boot.sym
  COPY    u-boot.dtb
  CFGCHK  u-boot.cfg
```

図 6.201 ブートローダーのビルド

4. インストール

ビルドしたブートローダーは、以下に示すどちらかの方法でインストールしてください。

- 「3.3.3.5. SWU イメージのインストール」 でインストールする

  mkswu の初期化を行った後に 提供されているスクリプトを使って SWU イメージを作成してください。

```
[ATDE ~/u-boot-[VERSION]]$ echo 'swdesc_boot u-boot-dtb.imx' > boot.desc
[ATDE ~/u-boot-[VERSION]]$ mkswu boot.desc
boot.swu を作成しました。
```

図 6.202 ブートローダーを SWU でインストールする方法

作成された boot.swu のインストールについては 「3.3.3.5. SWU イメージのインストール」を参照ください。

- 「6.27.1. ブートディスクの作成」 でインストールする

  手順を参考にして、ビルドされた u-boot-dtb.imx を使ってください。

6.28.2. Linux カーネルをビルドする

ここでは、Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 向けの Linux カーネルイメージをビルドする方法を説明します。

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 では、基本的には Linux カーネルイメージをビルドする必要はありません。「6.28.3. Alpine Linux ルートファイルシステムをビルドする」の手順を実施することで、標準の Linux カーネルイメージがルートファイルシステムに組み込まれます。

標準の Linux カーネルイメージは、アットマークテクノが提供する linux-at という Alpine Linux 用のパッケージに含まれています。

カスタマイズした Linux カーネルイメージを利用する場合は、以下に示す手順を参照してください。

1. ソースコードの取得

   Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E Linux カーネル [https://armadillo.atmark-techno.com/resources/software/armadillo-iot-a6e/linux-kernel] から「Linux カーネル」ファイル (linux-at-a6-[VERSION].tar) をダウンロードして、「図 6.203. Linux カーネルソースコードの展開」に示すコマンドを実行して展開します。

```
[ATDE ~]$ tar xf linux-at-a6-[VERSION].tar
[ATDE ~]$ tar xf linux-at-a6-[VERSION]/linux-[VERSION].tar.gz
[ATDE ~]$ cd linux-[VERSION]
```

図 6.203 Linux カーネルソースコードの展開

2. デフォルトコンフィギュレーションの適用

   「図 6.204. Linux カーネルデフォルトコンフィギュレーションの適用」に示すコマンドを実行します。

```
[ATDE ~/linux-[VERSION]]$ make ARCH=arm CROSS_COMPILE=arm-linux-gnueabihf- armadillo-iotg-a6e_defconfig
```

図 6.204 Linux カーネルデフォルトコンフィギュレーションの適用

3. Linux カーネルコンフィギュレーションの変更

コンフィギュレーションの変更を行わない場合はこの手順は不要です。変更する際は、「図 6.205. Linux カーネルコンフィギュレーションの変更」に示すコマンドを実行します。

```
[ATDE ~/linux-[VERSION]]$ make ARCH=arm CROSS_COMPILE=arm-linux-gnueabihf- menuconfig
```

図 6.205 Linux カーネルコンフィギュレーションの変更

コマンドを実行するとカーネルコンフィギュレーション設定画面が表示されます。カーネルコンフィギュレーションを変更後、"Exit"を選択して「Do you wish to save your new kernel configuration? (Press <ESC><ESC> to continue kernel configuration.)」で "Yes" を選択し、 カーネルコンフィギュレーションを確定します。

```
.config - Linux/arm 5.10.145 Kernel Configuration
──────────────────────────────────────────────────────────────────────────────
┌──────────────────── Linux/arm 5.10.145 Kernel Configuration ─────────────────┐
│ Arrow keys navigate the menu.  <Enter> selects submenus ---> (or empty submenus │
│ ----).  Highlighted letters are hotkeys.  Pressing <Y> includes, <N> excludes, <M> │
│ modularizes features.  Press <Esc><Esc> to exit, <?> for Help, </> for Search.  │
│ Legend: [*] built-in  [ ] excluded  <M> module  < > module capable              │
│ ┌──────────────────────────────────────────────────────────────────────────┐ │
│ │          General setup  --->                                             │ │
│ │          System Type  --->                                               │ │
│ │          Bus support  --->                                               │ │
│ │          Kernel Features  --->                                           │ │
│ │          Boot options  --->                                              │ │
│ │          CPU Power Management  --->                                      │ │
│ │          Floating point emulation  --->                                  │ │
│ │          Power management options  --->                                  │ │
│ │          Firmware Drivers  --->                                          │ │
│ │      [ ] ARM Accelerated Cryptographic Algorithms  ----                  │ │
│ │          General architecture-dependent options  --->                    │ │
│ │      [*] Enable loadable module support  --->                            │ │
│ │      [*] Enable the block layer  --->                                    │ │
│ │          IO Schedulers  --->                                             │ │
│ │          Executable file formats  --->                                   │ │
│ │          Memory Management options  --->                                 │ │
│ │      [*] Networking support  --->                                        │ │
│ │          Device Drivers  --->                                            │ │
│ │          File systems  --->                                              │ │
│ │          Security options  --->                                          │ │
│ │      -*- Cryptographic API  --->                                         │ │
│ │          Library routines  --->                                          │ │
│ │          Kernel hacking  --->                                            │ │
│ │                                                                          │ │
│ └──────────────────────────────────────────────────────────────────────────┘ │
└──────────────────────────────────────────────────────────────────────────────┘
```

```
|              <Select>    < Exit >    < Help >    < Save >    < Load >              |
└──────────────────────────────────────────────────────────────────────────────┘
```

図 6.206 Linux カーネルコンフィギュレーション設定画面

Linux Kernel Configuration メニューで"/"キーを押下すると、カーネルコンフィギュレーションの検索を行うことができます。カーネルコンフィギュレーションのシンボル名(の一部)を入力して"Ok"を選択すると、部分一致するシンボル名を持つカーネルコンフィギュレーションの情報が一覧されます。

4. ビルド

Linux カーネルをビルドするには、「図 6.207. Linux カーネルのビルド」に示すコマンドを実行します。

```
[ATDE ~/linux-[VERSION]]$ make ARCH=arm CROSS_COMPILE=arm-linux-gnueabihf-
LOADADDR=0x82000000 uImage
[ATDE ~/linux-[VERSION]]$ make ARCH=arm CROSS_COMPILE=arm-linux-gnueabihf-
```

図 6.207 Linux カーネルのビルド

5. インストール

ビルドしたカーネルは、以下に示すどちらかの方法でインストールしてください。

・「3.3.3.5. SWU イメージのインストール」 でインストールする

mkswu の初期化を行った後に 提供されているスクリプトを使って SWU イメージを作成してください。

```
[ATDE ~/linux-[VERSION]]$ /usr/share/mkswu/examples/kernel_update_plain.install.sh ~/
mkswu/kernel.desc
Installing kernel in /home/atmark/mkswu/kerneltest ...
'arch/arm/boot/uImage' -> '/home/atmark/mkswu/kernel/uImage'
'arch/arm/boot/dts/armadillo-610-at-dtweb.dtb' -> '/home/atmark/mkswu/kernel/
armadillo-610-at-dtweb.dtb'
: (省略)
  INSTALL arch/arm/crypto/chacha-neon.ko
  INSTALL arch/arm/crypto/curve25519-neon.ko
: (省略)
  DEPMOD  [VERSION]
Updated /home/atmark/mkswu/kernel.desc version from [PREV_VERSION] to [VERSION]
Done installing kernel, run `mkswu "/home/atmark/mkswu/kernel.desc"` next.
[ATDE ~/linux-[VERSION]]$ mkswu ~/mkswu/kernel.desc
/home/atmark/mkswu/kernel.swu を作成しました
```

図 6.208 Linux カーネルを SWU でインストールする方法

作成された kernel.swu のインストールについては 「3.3.3.5. SWU イメージのインストール」を参照ください。

この kernel.swu をインストールする際は /etc/swupdate_preserve_files の更新例 の様に /boot と /lib/modules を維持するように追加します。カーネルをインストールした後に Armadillo Base OS を更新しても、この kernel.swu のカーネルが維持されます。

標準のカーネルに戻りたいか、以下の 「図 6.209. Linux カーネルを build_rootfs でインストールする方法」 で Armadillo Base OS の更新のカーネルを使用したい場合は /etc/swupdate_preserve_files から /boot と /lib/modules の行を削除してください。

- build_rootfs で新しいルートファイルシステムをビルドする

  build_rootfs を展開した後に以下のコマンドでインストールしてください。

```
[ATDE ~/linux-[VERSION]]$ BROOTFS=$HOME/build-rootfs-[VERSION] ❶
[ATDE ~/linux-[VERSION]]$ sed -i -e '/^linux-at/d' "$BROOTFS/a6e/packages" ❷
[ATDE ~/linux-[VERSION]]$ cp -v arch/arm/boot/uImage "$BROOTFS/a6e/resources/boot/"
'arch/arm/boot/uImage' -> '/home/atmark/build-rootfs-v3.17-at.3/a6e/resources/boot/
uImage'
[ATDE ~/linux-[VERSION]]$ cp -v arch/arm/boot/dts/armadillo*.{dtb,dtbo} "$BROOTFS/a6e/
resources/boot/"
'arch/arm/boot/dts/armadillo-610-at-dtweb.dtb' -> '/home/atmark/build-rootfs-v3.17-at.3/
a6e/resources/boot/armadillo-610-at-dtweb.dtb'
:（省略）
[ATDE ~/linux-[VERSION]]$ rm -rfv "$BROOTFS/a6e/resources/lib/modules" ❸
[ATDE ~/linux-[VERSION]]$ make ARCH=arm CROSS_COMPILE=arm-linux-gnueabihf-
INSTALL_MOD_PATH="$BROOTFS/a6e/resources" -j5 modules_install
  INSTALL arch/arm/crypto/chacha-neon.ko
  INSTALL arch/arm/crypto/curve25519-neon.ko
:（省略）
  DEPMOD  [VERSION]
```

図 6.209 Linux カーネルを build_rootfs でインストールする方法

❶ build_rootfs のディレクトリ名を設定します。これによって、長いディレクトリ名を何度も入力する必要が無くなります。

❷ アットマークテクノが提供するカーネルをインストールしない様に、 linux-at-a6@atmark と記載された行を削除します。

❸ 別のカーネルをすでにインストールしている場合は、新しいモジュールをインストールする前に古いモジュールを削除する必要があります。

6.28.3. Alpine Linux ルートファイルシステムをビルドする

ここでは、build-rootfs を使って、 Alpine Linux ルートファイルシステムを構築する方法を説明します。

build-rootfs は、ATDE 上で Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 用の Alpine Linux ルートファイルシステムを構築することができるツールです。

1. ルートファイルシステムのビルドに必要な Podman のインストール

   次のコマンドを実行します。

```
[ATDE ~]$ sudo apt install podman btrfs-progs xxhash
```

2. build-rootfs の入手

   Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E 開発用ツール [https://armadillo.atmark-techno.com/resources/software/armadillo-iot-a6e/tools] から 「Alpine Linux ルートファイルシステムビルドツール」 ファイル (build-rootfs-[VERSION].tar.gz) を次のようにダウンロードします。

```
[ATDE ~/]$ wget https://download.atmark-techno.com/armadillo-iot-a6e/tool/build-rootfs-
latest.tar.gz
[ATDE ~/]$ tar xf build-rootfs-latest.tar.gz
[ATDE ~/]$ cd build-rootfs-[VERSION]
```

3. Alpine Linux ルートファイルシステムの変更

   a6e ディレクトリ以下のファイルを変更することで、ルートファイルシステムをカスタマイズすることができます。

common と a6e ディレクトリ直下にある fixup や packages などの同名ファイルは、それぞれのファイルを連結して利用されます。パッケージの削除などを行う場合は、common ディレクトリ以下のファイルも確認してください。

common と a6e 内のサブディレクトリにある同名ファイルは、a6e のファイルが利用されます。

build-rootfs に含まれるファイルの説明は次の通りです。

表 6.38 build-rootfs のファイル説明

ファイル	説明
a6e/resources/*	配置したファイルやディレクトリは、そのままルートファイルシステム直下にコピーされます。ファイルを追加する場合は、このディレクトリに入れてください。
a6e/packages	このファイルに記載されているパッケージはルートファイルシステムにインストールされます。パッケージを追加する場合はこのファイルに追加してください。
a6e/fixup	このファイルに記載されているコマンドはパッケージのインストールが完了した後に実行されます。
a6e/image_firstboot/*	配置したファイルやディレクトリは、「6.27.1. ブートディスクの作成」や「3.3.5.1. 初期化インストールディスクの作成」の手順のようにブートディスクイメージを作成する際、そのままルートファイルシステム直下にコピーされます。
a6e/image_installer/*	配置したファイルやディレクトリは、「3.3.5.1. 初期化インストールディスクの作成」の手順のようにインストールディスクイメージを作成する際、そのままインストーラーにコピーされます。ルートファイルシステムに影響はありません。

ファイル	説明
a6e/image_common/*	配置したファイルやディレクトリは、ブートディスクイメージおよびインストールディスクイメージを作成する際、ルートファイルシステム、インストーラにそれぞれコピーされます。

利用可能なパッケージは以下のページで検索することができます。

Alpine Linux Packages https://pkgs.alpinelinux.org/packages

Alpine Linux ルートファイルシステムを起動している Armadillo でも検索することができます。

```
[armadillo ~]# apk update
[armadillo ~]# apk search ruby
ruby-test-unit-rr-1.0.5-r0
ruby-rmagick-5.1.0-r0
ruby-public_suffix-5.0.0-r0
:
: (省略)
:
ruby-mustache-1.1.1-r5
ruby-nokogiri-1.13.10-r0
```

4. ビルド

次のコマンドを実行します。

パッケージをインターネット上から取得するため回線速度に依存しますが、ビルドには数分かかります。

```
[ATDE ~/build-rootfs-[VERSION]]$ sudo ./build_rootfs.sh -b a6e
use default(outdir=/home/atmark/git/build-rootfs)
use default(output=baseos-6e-ATVERSION.tar.zst)
:
: (略)
:
> Creating rootfs archive
-rw-r--r--    1 root     root     231700480 Oct 11 07:18 rootfs.tar
ERROR: No such package: .make-alpine-make-rootfs
================================================
footprint[byte]  tarball[byte]  packages
      229904000       74942331  alpine-base coreutils chrony ...(省略)
================================================
done.
```

リリース時にバージョンに日付を含めたくないときは --release を引数に追加してください。

任意のパス、ファイル名で結果を出力することもできます。

```
[ATDE ~/build-rootfs-[VERSION]]$ ./build_rootfs.sh -b a6e ~/
alpine.tar.zst
:
: (略)
:
[ATDE ~/build-rootfs-[VERSION]]$ ls ~/alpine.tar.zst
~/alpine.tar.zst
```

「Alpine Linux ルートファイルシステムビルドツール」のバージョンが 3.18-at.7 以降を使用している場合は、ビルドが終わると SBOM も [output].spdx.json として出力されます。ライセンス情報等を記載するためのコンフィグファイルはデフォルトは baseos_sbom.yaml となっています。コンフィグファイルを変更する場合は --sbom-config <config> に引数を入れてください。SBOM が不要な場合は --nosbom を引数に追加してください。

SBOM のライセンス情報やコンフィグファイルの設定方法については 「6.29.3. ビルドしたルートファイルシステムの SBOM を作成する」 をご覧ください。

5. インストール

ビルドしたルートファイルシステムは、以下に示すどちらかの方法でインストールしてください。

- 「3.3.3.5. SWU イメージのインストール」 でインストールする

  mkswu の初期化を行った後に 提供されているスクリプトを使って SWU イメージを作成してください。

```
[ATDE ~/build-rootfs-[VERSION]]$ vi OS_update.desc
swdesc_tar --version base_os [VERSION] ¥
    --preserve-attributes baseos-6e-[VERSION].tar.zst
[ATDE ~/build-rootfs-[VERSION]]$ mkswu OS_update.desc
OS_update.swu を作成しました。
```

  作成された OS_update.swu のインストールについては 「3.3.3.5. SWU イメージのインストール」 を参照ください。

- 「6.27.1. ブートディスクの作成」 でインストールする

  手順を実行すると、ビルドされた baseos-6e-[VERSION].tar.zst が自動的に利用されます。

6.29. SBOM の提供

アットマークテクノでは ABOS 及び ABOS 上で動作する標準ソフトウェアの SBOM を提供しています。また、開発したソフトウェアの SWU イメージを作成するタイミングで SBOM を生成することが

できます。SBOM 生成手順は 「6.29.3. ビルドしたルートファイルシステムの SBOM を作成する」 もしくは 「6.29.4. SWU イメージと同時に SBOM を作成する」 を参照ください。

6.29.1. SBOM について

SBOM（Software Bill of Materials: ソフトウェア部品表) は、ソフトウェアを構成するコンポーネントやソフトウェア間の依存関係、ライセンス情報を記したリストです。経済産業省は、ソフトウェアサプライチェーンが複雑化する中で、急激に脅威が増しているソフトウェアのセキュリティを確保するための管理手法の一つとして SBOM の導入を推進しています。SBOM の導入はソフトウェアのトレーサビリティを確保し、脆弱性残留リスクの低減、脆弱性対応期間の低減に繋がります。アットマークテクノが提供する SBOM は ISO/IEC5962 で国際標準となっている SPDX2.2 のフォーマットに準拠しています。

SPDX2.2 の詳細については以下のドキュメントをご参照ください。

The Software Package Data Exchange® (SPDX®) Specification Version 2.2.2 [https://spdx.github.io/spdx-spec/v2.2.2/]

アットマークテクノの提供する mkswu コマンドでは SWU を作成するタイミングで SBOM を生成することができます。

6.29.2. SBOM の利点

SBOM の利点はソフトウェアのサプライチェーン攻撃への対応です。ソフトウェアのセキュリティ対策は日々見直されており、トレーサビリティが明らかになることで、ソフトウェアに含まれる脆弱性に速やかに対処することが可能になります。SBOM はトレーサビリティを辿るのに優れており、加えて、脆弱性スキャンツールを用いることで、表面化していない脆弱性の発見に利用できます。脆弱性スキャンツールには例として、Google が提供する osv-scanner が挙げられます。脆弱性に関する詳細なリンクや、脆弱性の深刻度を示す CVSS(Common Vulnerability Scoring System) を出力します。アットマークテクノが提供する SBOM は osv-scanner のスキャンに対応しています。

osv-scanner の詳細については以下をご参照ください。

OSV-Scanner [https://github.com/google/osv-scanner/]

アットマークテクノが提供している ABOS は GPLv3（GNU General Public License 第 3 版）のソフトウェアを含まない構成で提供しています。OSS（オープンソース・ソフトウェア）利用者に広く普及している GPLv3 は、インストール用情報の開示義務、関連する特許ライセンスの許諾について定める条項が含まれ、組み込み機器に適用する際の妨げになる場合があります。SBOM にはパッケージのライセンス情報が含まれているため、GPLv3 ライセンスが含まれているかどうかの検出を可能にします。

6.29.3. ビルドしたルートファイルシステムの SBOM を作成する

「6.28.3. Alpine Linux ルートファイルシステムをビルドする」 を実行すると、OS_update.swu と同じ場所に SBOM を作成します。SBOM を作成するには、作成する対象のファイルとライセンス情報等を記載するためのコンフィグファイルが必要となります。また、baseos-6e-[VERSION].tar.zst から、アーカイブに含まれるパッケージ情報やファイル情報を SBOM に記載します。

ライセンス情報等を記載するためのコンフィグファイルの例は以下のコマンドで確認することができます。各項目に関する説明はコメントに記載しておりますので、必要に応じて値を変更してください。各項目の詳細な説明については SPDX specification v2.2.2 (https://spdx.github.io/spdx-spec/v2.2.2/) をご覧ください。

```
[ATDE ~/build-rootfs-[VERSION]]$ cat submodules/make-sbom/config.yaml
```

作成したコンフィグファイルと、baseos-6e-[VERSION].tar.zst から OS_update.swu の SBOM を作成します。

```
[ATDE ~/build-rootfs-[VERSION]]$ ./build_sbom.sh -i OS_update.swu -c <コンフィグファイル> -f baseos-
{product-image-name}-[VERSION].tar.zst
INFO:root:created OS_update.swu.spdx.json
```

作成される SBOM は OS_update.swu.spdx.json になります。json 形式で ISO/IEC5962 で国際標準となっている SPDX2.2 のフォーマットに準拠しています。

アットマークテクノが提供しているソフトウェアの SBOM はソフトウェアダウンロード [https://armadillo.atmark-techno.com/armadillo-iot-a6e/resources/software]の各ソフトウェアダウンロードページからダウンロードすることができます。

6.29.4. SWU イメージと同時に SBOM を作成する

「5.4.1. SWU イメージの作成」 の実行時に SBOM を作成する方法について説明します。SWU イメージは desc ファイルから作成されます。この desc ファイルに SBOM 作成に必要な情報についても記載します。

6.29.4.1. コンフィグファイルを作成する

SBOM を作成するには、作成する対象のファイルとライセンス情報等を記載するためのコンフィグファイルが必要となります。コンフィグファイルについて指定がない場合はデフォルトのコンフィグファイルで SBOM を作成します。デフォルトのコンフィグファイルは /usr/libexec/make-sbom/config/config.yaml にあります。このファイルは SBOM 作成ツールによって配置されます。コンフィグファイルを編集するために、例としてカレントディレクトリにコピーします。リリース時には正しいコンフィグファイルの内容を記載してください。

```
[ATDE ~]$ cp /usr/libexec/make-sbom/config/config.yaml .
[ATDE ~]$ vi config.yaml
```

ライセンス情報等を記載するためのコンフィグファイルの例は以下のコマンドで確認することができます。各項目に関する説明はコメントに記載しておりますので、必要に応じて値を変更してください。各項目の詳細な説明については SPDX specification v2.2.2 (https://spdx.github.io/spdx-spec/v2.2.2/) をご覧ください。

「6.29.4.2. desc ファイルを編集する」 で desc ファイルに編集したコンフィグファイルのパスを指定します。

6.29.4.2. desc ファイルを編集する

SBOM 作成のために、desc ファイルに記載する項目を以下に示します。

表 6.39 desc ファイルの設定項目

項目	設定値	説明
swdesc_option BUILD_SBOM=<mode>	auto(デフォルト): SBOM 作成ツールがある場合作成する	SBOM を作成するかどうか。記載がない場合は auto が選択される
	yes: SBOM を作成する。SBOM 作成ツールがない場合はエラーする	
	no: SBOM を作成しない	

項目	設定値	説明
swdesc_option sbom_config_yaml=<path>	ファイルパス	コンフィグファイルのパスを指定する。記載がない場合はデフォルトのコンフィグファイルを使用する
swdesc_sbom_source_file <path>	ファイルパス	SBOM に含めるファイルを指定する。記載がない場合は SBOM に含まれない

以下に desc ファイルの記載例について示します。

```
swdesc_option component=make_sbom
swdesc_option version=1
swdesc_option BUILD_SBOM=yes❶
swdesc_option sbom_config_yaml=config.yaml❷

swdesc_sbom_source_file manifest.json❸
```

図 6.210 desc ファイルの追加例

❶ SBOM を作成するように設定します。例として必ず作成するように "yes" を指定します。

❷ コンフィグファイルのパスを設定します。例としてカレントディレクトリにある config.yaml を指定します。

❸ SBOM に含めたいファイルがある場合に指定します。例として manifest.json を指定します。

desc ファイルの作成が出来たら 「5.4.1. SWU イメージの作成」 を実行すると、SWU イメージと同じ場所に SBOM が作成されます。desc ファイルの内容によっては SBOM 作成に数分かかります。作成される SBOM のファイル名は <SWU イメージ名>.spdx.json になります。json 形式で ISO/IEC5962 で国際標準となっている SPDX2.2 のフォーマットに準拠しています。

6.30. Device Tree をカスタマイズする

6.30.1. DTS overlays によるカスタマイズ

Device Tree は「DTS overlay」(dtbo) を使用することで変更できます。

DTS overlay を使用することで、通常の dts の更新が自動的に入りつづける状態で dts の変更でしかできない設定を行うことができます。

/boot/overlays.txt に fdt_overlays を dtbo 名で設定することで、u-boot が起動時にその DTS overlay を通常の dtb と結合して起動します。

複数の DTS overlay を使う場合は以下の例のようにスペースで別けたファイル名を記載することができます。

```
[armadillo ~]# ls /boot/ ❶
armadillo-610.dtb                   armadillo-iotg-a6e-lwb5plus.dtbo
armadillo-640.dtb                   armadillo-iotg-a6e-stdwn-ind-con8-pin7.dtbo
armadillo-iotg-a6e-custom.dtbo      armadillo-iotg-a6e-stdwn-ind-do1.dtbo
armadillo-iotg-a6e-di8ai4-1st.dtbo  armadillo-iotg-a6e.dtb
armadillo-iotg-a6e-di8ai4-2nd.dtbo  armadillo.dtb
armadillo-iotg-a6e-di8ai4-3rd.dtbo  overlays.txt
armadillo-iotg-a6e-di8ai4-4th.dtbo  uImage
armadillo-iotg-a6e-els31.dtbo       uboot_env.d
```

```
armadillo-iotg-a6e-ems31.dtbo

[armadillo ~]# persist_file /boot/armadillo-iotg-a6e-custom.dtbo ❷
[  441.860885] EXT4-fs (mmcblk0p1): re-mounted. Opts: (null)

[armadillo ~]# vi /boot/overlays.txt ❸
fdt_overlays=armadillo-iotg-a6e-ems31.dtbo armadillo-iotg-a6e-custom.dtbo

[armadillo ~]# persist_file -vp /boot/overlays.txt ❹
'/boot/overlays.txt' -> '/mnt/boot/overlays.txt'
Added "/boot/overlays.txt" to /etc/swupdate_preserve_files

[armadillo ~]# reboot ❺
:（省略）
Applying fdt overlay: armadillo-iotg-a6e-ems31.dtbo ❻
Applying fdt overlay: armadillo-iotg-a6e-custom.dtbo
:（省略）
```

図 6.211 /boot/overlays.txt の変更例

❶ /boot/ ディレクトリに存在する dtbo ファイルを確認します。独自に作成した場合は、USB メモリなどを使用して /boot/ 配下に配置します。ここでは armadillo-iotg-a6e-custom.dtbo を追加したとして説明します。

❷ 配置した dtbo ファイルを保存します。

❸ /boot/overlays.txt ファイルに「armadillo-iotg-a6e-custom.dtbo」を追加します。/boot/overlays.txt の詳細は 「6.30.1. DTS overlays によるカスタマイズ」 を参照してください。

❹ /boot/overlays.txt を保存します。アップデート時にも適用されるように -p オプションを付与します。

❺ overlay の実行のため Armadillo を再起動します。

❻ u-boot によるメッセージで dtbo が適用されていることを確認できます。

6.30.1.1. 提供している DTS overlay

以下の DTS overlay を用意しています：

- armadillo-iotg-a6e-els31.dtbo: LTE Cat.1 モジュール搭載モデルで自動的に使用します。
- armadillo-iotg-a6e-ems31.dtbo: LTE Cat.M1 モジュール搭載モデルで自動的に使用します。
- armadillo-iotg-a6e-lwb5plus.dtbo: WLAN+BT コンボモジュール搭載モデルで自動的に使用します。
- armadillo-iotg-a6e-stdwn-ind-do1.dtbo: /boot/overlays.txt に記載することで使用できます。使用方法は「6.22. 電源を安全に切るタイミングを通知する」を参照ください。
- armadillo-iotg-a6e-di8ai4-1st.dtbo: Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 で自動的に使用します。

6.31. eMMC のデータリテンション

eMMC は主に NAND Flash メモリから構成されるデバイスです。NAND Flash メモリには書き込みしてから 1 年から 3 年程度の長期間データが読み出されないと電荷が抜けてしまう可能性があります。

その際、電荷が抜けて正しくデータが読めない場合は、eMMC 内部で ECC (Error Correcting Code) を利用してデータを訂正します。しかし、訂正ができないほどにデータが化けてしまう場合もあります。そのため、一度書いてから長期間利用しない、高温の環境で利用するなどのケースでは、データ保持期間内に電荷の補充が必要になります。電荷の補充にはデータの読み出し処理を実行し、このデータの読み出し処理をデータリテンションと呼びます。

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 に搭載の eMMC は、eMMC 自身にデータリテンション機能が備わっており、A6E に電源が接続されて eMMC に電源供給されている状態で、eMMC 内部でデータリテンション処理が自動実行されます。

6.32. 動作ログ

6.32.1. 動作ログについて

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 ではシステムが出力するログの一部は、一般的な /var/log ディレクトリではなく、/var/at-log ディレクトリに出力されます。/var/at-log は、ルートファイルシステムとは別のパーティションになっているので、ルートファイルシステムに障害が発生した場合でも、/var/at-log のパーティションが無事であれば、ログファイルを取り出して、不具合等の解析に利用することができます。

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 で /var/log 配下に出力するログに関しては 「6.32.5. /var/log/ 配下のログに関して」 を参照ください。

6.32.2. 動作ログを取り出す

ログファイルは /var/at-log ディレクトリ内に atlog というファイル名で作成されているので、これを任意のディレクトリにコピーすることで取り出せます。もし、eMMC 上のルートファイルシステムが壊れてしまい起動できない場合は、microSD カードから起動することでログファイルを取り出すことができます。

/var/at-log/atlog はファイルサイズが 3MiB になるとローテートされ /var/at-log/atlog.1 に移動されます。

/var/at-log/atlog.1 が存在する状態で、更に /var/at-log/atlog のファイルサイズが 3MiB になった場合は、 /var/at-log/atlog の内容が /var/at-log/atlog.1 に上書きされます。 /var/at-log/atlog.2 は生成されません。

6.32.3. ログファイルのフォーマット

ログファイルの内容はテキストデータであり、以下のようなフォーマットになっています。

```
日時 armadillo ログレベル 機能: メッセージ
```

図 6.212 動作ログのフォーマット

atlog には以下の内容が保存されています。

・ インストール状態のバージョン情報

- swupdate によるアップデートの日付とバージョン変更
- abos-ctrl / uboot の rollback 日付
- uboot で wdt による再起動があった場合にその日付

6.32.4. ログ用パーティションについて

ログ出力先である /var/at-log ディレクトリには、GPP である /dev/mmcblk0gp1 パーティションがマウントされています。このパーティションに論理的な障害が発生した場合は、/dev/mmcblk0gp1 のデータを /dev/mmcblk0gp2 にコピーし、/dev/mmcblk0gp1 は FAT ファイルシステムでフォーマットされます。このパーティションの障害チェックはシステム起動時に自動的に実行されます。

6.32.5. /var/log/ 配下のログに関して

「表 6.40. /var/log/ 配下のログ」 に Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 で /var/log/ 配下に出力するログを示します。

最大ファイルサイズを超えると 「表 6.40. /var/log/ 配下のログ」 の「ファイル名」の 2 行目に記載されたファイル名にコピーします。

その状態から更に最大ファイルサイズを超えた場合、 「表 6.40. /var/log/ 配下のログ」 の「ファイル名」の 2 行目に記載されたファイル名に上書きします。

表 6.40 /var/log/ 配下のログ

ファイル名	説明	最大ファイルサイズ	最大ファイル数
/var/log/messages /var/log/messages.0	通常のログです。	4MiB	2
/var/log/connection-recover.log /var/log/connection-recover.log.0	3G/LTE 搭載モデルで 3G/LTE 再接続サービスを稼働させているときに出力されるログです。 Armadillo Base OS バージョン 3.19.1-at5 以降で対応しております。	128KiB	2
/var/log/armadillo-twin-agent/agent_log /var/log/armadillo-twin-agent/agent_log.1	Armadillo Twin Agent の動作ログです。	1MiB	2

6.33. vi エディタを使用する

vi エディタは、Armadillo に標準でインストールされているテキストエディタです。本書では、Armadillo の設定ファイルの編集などに vi エディタを使用します。

vi エディタは、ATDE にインストールされてる gedit や emacs などのテキストエディタとは異なり、モードを持っていることが大きな特徴です。vi のモードには、コマンドモードと入力モードがあります。コマンドモードの時に入力した文字はすべてコマンドとして扱われます。入力モードでは文字の入力ができます。

本章で示すコマンド例は ATDE で実行するよう記載していますが、Armadillo でも同じように実行することができます。

6.33.1. vi の起動

vi を起動するには、以下のコマンドを入力します。

```
[ATDE ~]# vi [file]
```

図 6.213 vi の起動

file にファイル名のパスを指定すると、ファイルの編集(file が存在しない場合は新規作成)を行います。vi はコマンドモードの状態で起動します。

6.33.2. 文字の入力

文字を入力するにはコマンドモードから入力モードへ移行する必要があります。コマンドモードから入力モードに移行するには、「表 6.41. 入力モードに移行するコマンド」に示すコマンドを入力します。入力モードへ移行後は、キーを入力すればそのまま文字が入力されます。

表 6.41 入力モードに移行するコマンド

コマンド	動作
i	カーソルのある場所から文字入力を開始
a	カーソルの後ろから文字入力を開始

「i」、「a」それぞれのコマンドを入力した場合の文字入力の開始位置を「図 6.214. 入力モードに移行するコマンドの説明」に示します。

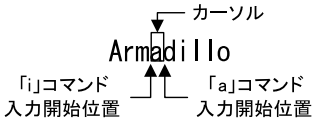


図 6.214 入力モードに移行するコマンドの説明

入力モードからコマンドモードに戻りたい場合は、ESC キーを入力することで戻ることができます。現在のモードが分からなくなった場合は、ESC キーを入力し、一旦コマンドモードへ戻ることにより混乱を防げます。

日本語変換機能を OFF に

vi のコマンドを入力する時は ATDE の日本語入力システム(Mozc)を OFF にしてください。日本語入力システムの ON/OFF は、半角/全角キーで行うことができます。

vi での文字削除

コンソールの環境によっては BS(Backspace)キーで文字が削除できず、「^H」文字が入力される場合があります。その場合は、「6.33.4. 文字の削除」で説明するコマンドを使用し、文字を削除してください。

6.33.3. カーソルの移動

方向キーでカーソルの移動ができますが、コマンドモードで「表 6.42. カーソルの移動コマンド」に示すコマンドを入力することでもカーソルを移動することができます。

表 6.42 カーソルの移動コマンド

コマンド	動作
h	左に 1 文字移動
j	下に 1 文字移動
k	上に 1 文字移動
l	右に 1 文字移動

6.33.4. 文字の削除

文字を削除する場合は、コマンドモードで「表 6.43. 文字の削除コマンド」に示すコマンドを入力します。

表 6.43 文字の削除コマンド

コマンド	動作
x	カーソル上の文字を削除
dd	現在行を削除

「x」コマンド、「dd」コマンドを入力した場合に削除される文字を「図 6.215. 文字を削除するコマンドの説明」に示します。

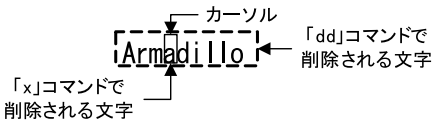


図 6.215 文字を削除するコマンドの説明

6.33.5. 保存と終了

ファイルの保存、終了を行うコマンドを「表 6.44. 保存・終了コマンド」に示します。

表 6.44 保存・終了コマンド

コマンド	動作
:q!	変更を保存せずに終了
:w[file]	ファイルを file に指定して保存
:wq	ファイルを上書き保存して終了

保存と終了を行うコマンドは「：」(コロン)からはじまるコマンドを使用します。"："キーを入力すると画面下部にカーソルが移り入力したコマンドが表示されます。コマンドを入力した後 Enter キーを押すことで、コマンドが実行されます。

6.34. オプション品

本章では、Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 のオプション品について説明します。

表 6.45 Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 関連のオプション品

名称	型番
AC アダプタ（12V/2.0A φ2.1mm）温度拡張品 効率レベル VI 品	OP-AC12V4-00
+Di8+Ai4 拡張基板	OP-DIAI-01

6.34.1. +Di8+Ai4 拡張基板

+Di8+Ai4 拡張基板は Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 に接続することで、アナログ入力ポートと接点入力ポートを増設できる拡張基板です。

+Di8+Ai4 拡張基板の仕様は次の通りです。

表 6.46 +Di8+Ai4 拡張基板の仕様

接点入力	**入力点数**		8 点
	定格入力電圧		DC 8~26.4 V
	入力インピーダンス		4.7 kΩ
	入力 ON 電流		2.0 mA 以上
	入力 OFF 電流		0.2 mA 以下
	絶縁耐圧		2kV
外部電源制御出力	**定格電圧**		最大 48 V
	定格電流		最大 500 mA
	出力形式		無極性
	絶縁耐圧		2kV
アナログ入力	**入力点数**		4 点
	定格入力電圧		DC 0.1~5.1 V
	定格入力電流		0.5mA～20.4mA
	入力インピーダンス	**電圧入力**	1MΩ
		電流	0.2 mA 以下

+Di8+Ai4 拡張基板をカスケード接続した場合、2 枚目以降の+Di8+Ai4 拡張基板の外部電源制御出力は 1 枚目の外部電源制御出力と同じ挙動をするためご注意ください。

6.34.1.1. ブロック図

+Di8+Ai4 拡張基板のブロック図は次の通りです。

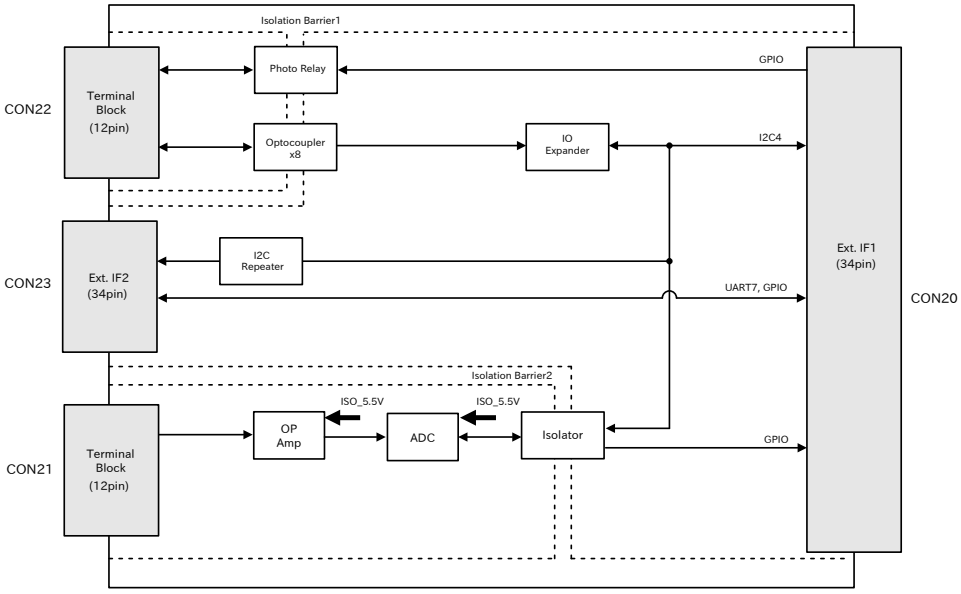


図 6.216 +Di8+Ai4 拡張基板のブロック図

6.34.1.2. インターフェース仕様

+Di8+Ai4 拡張基板のインターフェース仕様について説明します。

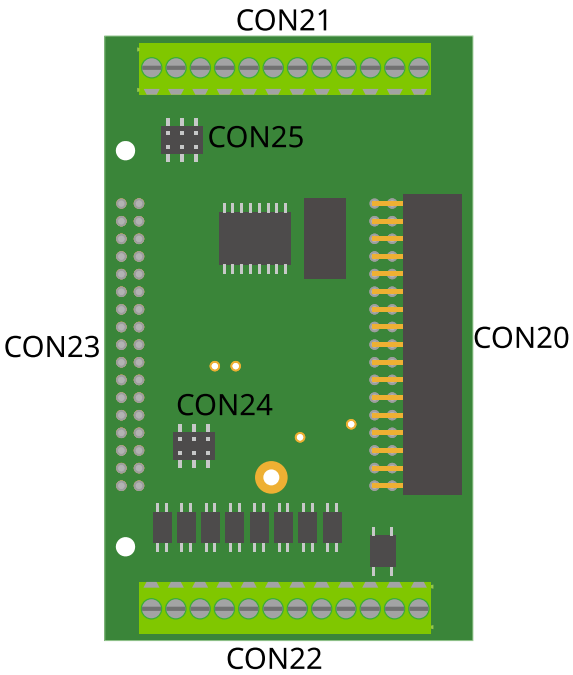


図 6.217 +Di8+Ai4 拡張基板のインターフェースレイアウト

表 6.47 +Di8+Ai4 拡張基板のインターフェース一覧

名称	インターフェース名
CON20	拡張インターフェース 1
CON21	アナログ入力インタフェース

名称	インターフェース名
CON22	接点入力/外部電源制御出力インタフェース
CON23	拡張インターフェース 2
CON24	設定用ピンヘッダ 1
CON25	設定用ピンヘッダ 2

- CON20 は Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E の拡張インターフェース、もしくは同じ+Di8+Ai4 拡張基板の CON23 との接続コネクタです。
- CON21 については「3.6.19. アナログ入力を使用する」をご覧ください。
- CON22 については「3.6.7. 接点入力を使用する」、「3.6.21. 外部電源制御出力を使用する」をご覧ください。
- CON23 は+Di8+Ai4 拡張基板に拡張基板を接続するためのインタフェースです。
- CON24/CON25 は+Di8+Ai4 拡張基板をカスケード接続した際に使用する設定用ピンヘッダです。詳細は「3.7.2. 各+Di8+Ai4 拡張基板に必要な設定」をご覧ください。

表 6.48 CON20 信号配列

ピン番号	信号名	I/O	説明
1	VIN	Power	Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E の電源端子と直結
2	GND	Power	電源(GND)
3	+5V	Power	電源(5V)
4	GND	Power	電源(GND)
5	+3.3V	Power	電源(3.3V)
6	GND	Power	電源(GND)
7	VIN MONITOR	Out	入力電圧監視用 ADC 入力
8	-	-	システムで使用
9	VOUT_ONOFF	In	外部電源制御出力の制御信号
10	ADDIO	In/Out	拡張入出力、i.MX6ULL の GPIO1_IO04 ピンに接続
11	GND	Power	電源(GND)
12	I2C4_SCL	In	i.MX6ULL の UART2_TX_DATA に接続、+Di8+Ai4 拡張基板内部の ADC、GPIO エキスパンダーとの通信に使用する i2c 信号(SCL)
13	I2C4_SDA	In/Out	i.MX6ULL の UART2_RX_DATA に接続、+Di8+Ai4 拡張基板内部の ADC、GPIO エキスパンダーとの通信に使用する i2c 信号(SDA)
14	DIO	In/Out	拡張入出力、i.MX6ULL の LCD_DATA00 ピンに接続、Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E 上で 10kΩ プルダウンされています。
15	GPIO EX INT	Out	接点入力を制御している GPIO エキスパンダーの割り込み信号出力
16	DIO	In/Out	拡張入出力、i.MX6ULL の LCD_DATA02 ピンに接続、Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E 上で 10kΩ プルダウンされています。
17	DIO	In/Out	拡張入出力、i.MX6ULL の LCD_DATA03 ピンに接続、Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E 上で 10kΩ プルダウンされています。
18	GND	Power	電源(GND)
19	DIO	In/Out	拡張入出力、i.MX6ULL の LCD_DATA05 ピンに接続、起動デバイス設定スイッチ(SW2)が eMMC 側に設定されている時 10kΩ プルアップ(VCC_3.3V)、SD 側に設定されている時 10kΩ プルダウンされます。
20	DIO	In/Out	拡張入出力、i.MX6ULL の LCD_DATA06 ピンに接続、Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E 上で 10kΩ プルアップ(VCC_3.3V)されています。
21	DIO	In/Out	拡張入出力、i.MX6ULL の LCD_DATA07 ピンに接続、Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E 上で 10kΩ プルダウンされています。
22	DIO	In/Out	拡張入出力、i.MX6ULL の LCD_DATA08 ピンに接続、Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E 上で 10kΩ プルダウンされています。
23	DIO	In/Out	拡張入出力、i.MX6ULL の LCD_DATA09 ピンに接続、Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E 上で 10kΩ プルダウンされています。

ピン番号	信号名	I/O	説明
24	DIO	In/Out	拡張入出力、i.MX6ULL の LCD_DATA10 ピンに接続、Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E 上で 10kΩ プルダウンされています。
25	DIO	In/Out	拡張入出力、i.MX6ULL の LCD_DATA11 ピンに接続、起動デバイス設定スイッチ(SW2)が eMMC 側に設定されている時 10kΩ プルダウン、SD 側に設定されている時 10kΩ プルアップ(VCC_3.3V)されます。
26	DIO	In/Out	拡張入出力、i.MX6ULL の LCD_DATA15 ピンに接続、Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E 上で 10kΩ プルダウンされています。
27	DIO	In/Out	拡張入出力、i.MX6ULL の LCD_DATA16 ピンに接続、Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E 上で 10kΩ プルダウンされています。
28	DIO	In/Out	拡張入出力、i.MX6ULL の LCD_DATA17 ピンに接続、Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E 上で 10kΩ プルダウンされています。
29	DIO	In/Out	拡張入出力、i.MX6ULL の CSI_DATA04 ピンに接続
30	DIO	In/Out	拡張入出力、i.MX6ULL の CSI_DATA05 ピンに接続
31	5V_PW_EN	In	+Di8+Ai4 拡張基板内の 5V 電源の ON-OFF を制御する信号
32	ADC INT	Out	+Di8+Ai4 拡張基板内の ADC の割り込み信号
33	GND	Power	電源(GND)
34	GND	Power	電源(GND)

表 6.49 CON23 信号配列

ピン番号	信号名	I/O	説明
1	-	-	未接続
2	GND	Power	電源(GND)
3	+5V	Power	電源(5V)
4	GND	Power	電源(GND)
5	+3.3V	Power	電源(3.3V)
6	GND	Power	電源(GND)
7	-	-	未接続
8	-	-	未接続
9	VOUT_ONOFF	Out	外部電源制御出力の制御信号
10	ADDIO	In/Out	
11	GND	Power	電源(GND)
12	I2C4_SCL	Out	i2c 信号(SCL) i2c リピーター出力
13	I2C4_SDA	Out	i2c 信号(SDA) i2c リピーター出力
14	DIO	In/Out	CON20 の 14 ピンと接続
15	GPIO EX INT	Out	接点入力を制御している GPIO エキスパンダーの割り込み信号出力
16	DIO	In/Out	CON20 の 16 ピンと接続
17	DIO	In/Out	CON20 の 17 ピンと接続
18	GND	Power	電源(GND)
19	DIO	In/Out	CON20 の 19 ピンと接続
20	DIO	In/Out	CON20 の 20 ピンと接続
21	DIO	In/Out	CON20 の 21 ピンと接続
22	DIO	In/Out	CON20 の 22 ピンと接続
23	DIO	In/Out	CON20 の 23 ピンと接続
24	DIO	In/Out	CON20 の 24 ピンと接続
25	DIO	In/Out	CON20 の 25 ピンと接続
26	DIO	In/Out	CON20 の 26 ピンと接続
27	DIO	In/Out	CON20 の 27 ピンと接続
28	DIO	In/Out	CON20 の 28 ピンと接続
29	DIO	In/Out	CON20 の 29 ピンと接続
30	DIO	In/Out	CON20 の 30 ピンと接続
31	5V_PW_EN	Out	+Di8+Ai4 拡張基板内の 5V 電源の ON-OFF を制御する信号
32	ADC INT	Out	+Di8+Ai4 拡張基板内の ADC の割り込み信号
33	GND	Power	電源(GND)
34	GND	Power	電源(GND)

6.34.1.3. 基板形状図

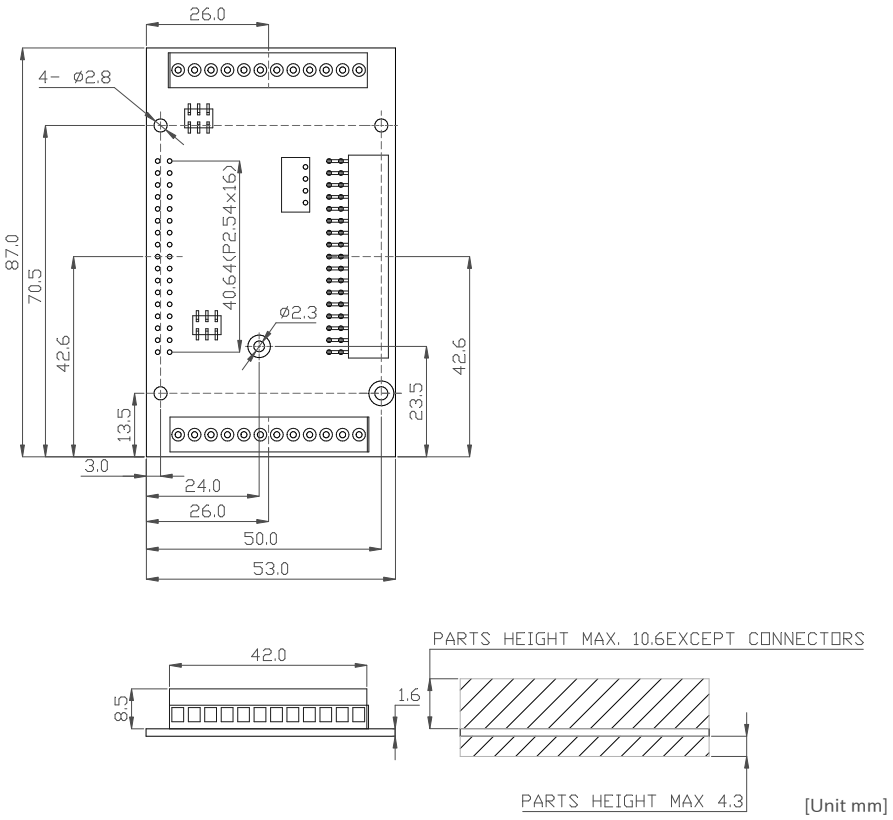


図 6.218 +Di8+Ai4 拡張基板基板形状図

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 製品マニュアル

改訂履歴

バージョン	年月日	改訂内容
1.0.0	2023/07/21	・初版発行
1.1.0	2023/07/26	・「ABOS Web の設定機能一覧と設定手順」に「3.9.12. VPN 設定」、「コンテナ管理」、「SWU インストールを追加
1.2.0	2023/08/29	・全体的に章構成を変更。「3. 開発編」に開発時の流れを記載し、製品フェーズに対応した「4. 量産編」「5. 運用編」を新設。「3. 開発編」に含まれない情報を「6. 応用編」にまとめた。 ・「3.6.11.1. ハードウェア仕様」 I2C の最大転送レートを 384kbps に修正。 ・「3.6.19.3. 使用方法」、「表 3.68. [AIN1] 〜 [AIN4] 設定可能パラメータ」、「表 6.17. アナログ入力データ一覧」にアナログ入力を使用して入力電流を計測する手段を記載 ・「3.15.7.2. ssh 接続に使用する IP アドレスの設定」 に ABOSDE から ssh で接続する Armadillo の IP アドレスを指定する方法を記載 ・「6.1.4. 状態遷移トリガにコンテナ終了通知を利用する」 の設定ファイルのパスを /etc/conf.d/power-utils.conf から /etc/atmark/power-utils.conf に変更
2.0.0	2023/09/05	・前回の更新で章構成を大きく変更したため、メジャーバージョンを変更(バージョン以外の変更は無し)
2.0.1	2023/09/27	・「表 3.4. 電源を切っても保持されるディレクトリ(ユーザーデータディレクトリ)」 の、app パーティションの volumes についての説明を修正 ・「図 3.74. Bluetooth を起動する実行例」 のコマンド内容に、mkdir /run/dbus を追加 ・「3.6.4.3. 使用方法」より、 Armadillo Base OS 上から制御する方法を削除し、コンテナからの制御方法のみの記載とした ・「6.1.3. スリープ(SMS 起床可能)モードへの遷移と起床」 「6.19. SMS を利用する (Cat.1/Cat.M1 モデル)」 に、スリープ(SMS 起床可能)モードに関する注意点追記 ・誤記修正
2.1.0	2023/10/30	・一部の章構成を変更 ・CUI プロジェクトの UI を更新 ・「2.3. 仕様」の、アクティブ時の消費電力を更新 ・「3.1.5.1. `initial_setup.swu` の作成」に、initial_setup.swu の説明を追加 ・「3.4. ハードウェアの設計」の、マルチプレクス表のリンク修正 ・「3.6.6. USB デバイスを使用する」 の使用方法を、add_hotplugs を使用したものに変更 ・「表 3.39. LED 状態と製品状態の対応について」の、APP LED の点滅動作の脚注を追加 ・「3.14. ゲートウェイコンテナアプリケーションの開発」 に、gw-app-project 使用時の注意書き追加 ・「3.15. CUI アプリケーションの開発」 の、ファイル構成変更に伴う修正 ・「3.15.10. Armadillo 上のコンテナイメージの削除」 を追加 ・誤記修正
2.2.0	2023/11/28	・「6.8.2.14. コンテナからのコンテナ管理」 の説明文を修正 ・「6.8.4.17. 自動起動の無効化」 の説明文を修正 ・「表 6.36. u-boot の主要な環境変数」 に bootdelay=-3 の説明を追加

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 製品マニュアル

		・「6.29.3. ビルドしたルートファイルシステムの SBOM を作成する」 を追加 ・誤記修正
2.3.0	2023/12/26	・「3.3.5. インストールディスクについて」 に、SBOM の自動生成に関する説明を追記 ・「3.9.1. ABOS Web とは」 に ABOS をバージョンアップした際の注意点を追記 ・「5.2.8. 個体識別情報の取得」 内の個体識別情報取得方法を修正 ・「6.8.4.6. 個体識別情報の環境変数の追加」 を追加 ・「6.11.6. アプリケーション向けのインターフェース (Rest API)」を追加 ・「6.28.3. Alpine Linux ルートファイルシステムをビルドする」に、SBOM の自動生成に関する説明を追記 ・誤記修正
2.4.0	2024/01/29	・「3.4. ハードウェアの設計」「6.34. オプション品」に、Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E 標準ケースセットロング(9M) を追記 ・「3.7. +Di8+Ai4 拡張基板のカスケード接続」 を追加 ・「3.9.2. ABOS Web へのアクセス」 にローカルネットワーク以外からアクセスするための方法を追記 ・「3.15.3.2. ディレクトリ構成」 に、requirements.txt の説明を記載 ・「3.16. C 言語によるアプリケーションの開発」 を追加 ・「6.1.2.3. アナログ入力電圧閾値設定」 に、起床トリガー AIN の無効化手順追加 ・「6.8.4.6. 個体識別情報の環境変数の追加」に +Di8+Ai4 拡張基板の情報を追加 ・「6.34. オプション品」 に +Di8+Ai4 拡張基板を追加 ・誤記修正
2.5.0	2024/02/02	・「4.4.6. 開発したシステムをインストールディスクにする」 に「4.4.7. VSCode を使用して生成する」 を追記
2.6.0	2024/02/27	・Armadillo Twin に関する情報を追加 ・LTE モジュール ELS31-J/EMS31-J の製造元をタレス DIS から Telit に変更 ・「3.3.3.5. SWU イメージのインストール」 に、ABOS Web を用いて SWU イメージをインストールする方法を追加 ・「表 3.9. 入出力インターフェース 1(CON6)の入出力仕様」の内容修正 ・「3.13. ABOSDE によるアプリケーションの開発」 の追加 ・「3.14. ゲートウェイコンテナアプリケーションの開発」 の構成変更 ・「5.3. ABOSDE で開発したアプリケーションをアップデートする」 の追加 ・「6.11.6.1. Rest API へのアクセス権の管理」 に、Rest API トークン一覧に表示されているトークンをコピーする TIP を追加 ・「6.12. ABOSDE から ABOS Web の機能を使用する」 の追加 ・誤記修正
2.7.0	2024/03/26	・Sterling LWB5+ の製造元を Laird Connectivity から Ezurio に変更 ・「3.4.4. 電気的仕様」に、電源シーケンスに関する情報を追加 ・「3.9.3. ABOS Web のパスワード登録」 にパスワード変更に関する補足説明を追加 ・「3.10. ABOS Web をカスタマイズする」 を追加 ・「6.11.5. 時刻設定」 を追加

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 製品マニュアル

		・「6.11.6.12. Rest API : 時刻の設定」 を追加 ・「6.28. Armadillo のソフトウェアをビルドする」でデフォルトコンフィギュレーションを適用する場合でも CROSS_COMPILE 変数を設定するように修正
2.8.0	2024/04/04	・「3.15. CUI アプリケーションの開発」 に「3.15.6. コンテナ内のファイル一覧表示」 を追加 ・「3.16. C 言語によるアプリケーションの開発」 に「3.16.5. コンテナ内のファイル一覧表示」 を追加
2.9.0	2024/04/23	・「表 2.3. 仕様(Cat.1 モデル、Cat.M1 モデル)」 に BT の最大接続数を追記 ・「hawkBit サーバーから複数の Armadillo をアップデートする」の章を削除し 「3.3.3.1. SWUpdate とは」 に hawkBit の利用に関する注意を追加 ・「4.4.6. 開発したシステムをインストールディスクにする」 にインストール実行時に再生成するファイルに関する説明を追加 ・「6.11.6.14. Rest API : ABOS Web 制御」 を追加 ・誤記および分かりにくい表記の修正
2.10.0	2024/05/29	・「3.8.5. ウォッチドッグタイマー」 を追加 ・「3.8.6. コンテナに Armadillo の情報を渡す方法」 を追加 ・「図 4.10. 開発完了後のシステムをインストールディスクイメージにする」 の内容を最新に更新 ・「表 6.1. aiot-set-wake-trigger TRIGGER 一覧」 の USB ホストインターフェースを CON9 に修正 ・「6.3.1. swupdate で可能なアップデート」 を追加 ・「6.3.2. コンテナのアップデート、ユーザーデータディレクトリや Armadillo Base OS の差分アップデート」 を追加 ・「6.3.3. Armadillo Base OS の一括アップデート」 を追加 ・「6.3.4. ブートローダーのアップデート」 を追加 ・「6.4.1. インストールバージョンを指定する」 にバージョンの指定方法に関する説明を追加 ・「6.4.2. Armadillo へファイルを転送する」 の swdesc_tar、swdesc_files コマンドに --preserve-attributes オプションを追加 ・「6.4.5. 動作中の環境でのコマンドの実行」に nochroot についての記述を追加 ・誤記修正
2.11.0	2024/06/26	・「3.3.3.4. ロールバック(リカバリー)」 の説明内容を追加 ・「3.3.3.4. ロールバック(リカバリー)」 に --allow-downgrade オプションの説明追加 ・「表 3.53. 動作モード別デバイス状態」 を追加 ・「3.9.7. WWAN 設定」 に IPv6 に関する説明を追加 ・「3.10. ABOS Web をカスタマイズする」 に対応バージョンを追記 ・「3.11. Network Time Protocol (NTP, ネットワーク・タイム・プロトコル) の設定」 の説明を改善 ・「4.4.2. Armadillo Base OS の更新」 に abos-ctrl update コマンドでアップデートする手順を追記 ・「6.8.4. コンテナ起動設定ファイルを作成する」の podman_start コマンドの幾つかのオプションに関する説明を追加 ・「6.8.5.1. ABOSDE からインストールする」 に 「インストール用のプロジェクトを作成する」手順を追加 ・「6.24. ロールバック状態を確認する」 の説明内容を追加 ・「表 6.35. rollback-status 追加情報の出力と意味」 に --allow-downgrade オプションの説明追加

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 製品マニュアル

		・「表 6.36. u-boot の主要な環境変数」の upgrade_available 変数の説明を追加 ・「図 6.147. LTE 再接続サービスの状態を確認する」 で使用するコマンドを変更 ・「図 6.151. LTE 再接続サービスを有効にする」 の persist_file コマンドのオプションが不要なので削除 ・「6.32.5. /var/log/ 配下のログに関して」 追加 ・ABOSDE の説明画像を最新に更新 ・誤記修正
2.12.0	2024/07/24	・「3.6.12.1. ハードウェア仕様」 に電池に関する情報を追加 ・「3.6.19.2. ソフトウェア仕様」 のアナログ入力のサンプルレートを 250 回/秒に修正 ・「図 3.131. アナログ入力デバイスのラベル名の確認」 を追加 ・「3.9.4. ABOS Web のパスワード変更」 を追加 ・「3.15.3.5. Python アプリケーションに BLE パッケージをインストールする」 を追加 ・「6.11.6.2. Rest API 使用例の前提条件」にコンテナから使用する際の URL に関する TIP を追加 ・「6.11.6.7. Rest API : ネットワーク設定」 にネットワーク接続・切断を追加 ・「6.11.6.8. Rest API : WLAN」 を追加 ・「6.11.6.9. Rest API : WWAN の設定」 を追加 ・「6.11.6.10. Rest API : DHCP の設定」 を追加 ・「6.11.6.11. Rest API : NAT の設定」 を追加 ・「6.11.6.15. Rest API : カスタムスクリプトの実行」 を追加 ・「6.15.5.6. ユーザー名とパスワード設定が不要な LTE のコネクションを作成する」 を追加 ・「6.15.5.12. LTE 再接続サービス」 の説明を更新 ・誤記修正
2.13.0	2024/08/28	・「3.1. 開発の準備」 の構成を開発の流れが体験できるように変更 ・「図 3.9. initial_setup.swu 初回生成時の各種設定」 に initial_setup のパスワード制限を追記 ・「3.5.1. ケースの組み立て手順」 に microSD カード挿入時および WLAN 基板アンテナの取り扱いに関する内容を追加 ・「図 6.4. aiot-set-wake-trigger コマンド書式 (RTC アラーム割り込みでの起床の場合: 秒指定)」 を追加 ・「6.1.5. コンテナ終了後、指定した秒数だけスリープしてコンテナを再始動する」 を追加 ・「6.26.1. u-boot の環境変数の変更を制限する」 を追加 ・「6.29. SBOM の提供」 を追加 ・誤記・わかりにくい文章の修正

Armadillo-IoT ゲートウェイ A6E +Di8+Ai4 製品マニュアル
Version 2.13.0
2024/08/28