
はじめてみよう Teamacaron



Version 1.A0.00



パーソナルメディア株式会社

目次	2
----	---

目次

修正履歴	3
はじめに	4
1 ターゲット側実行環境のインストール	4
2 開発環境のインストール	12
2.1 Cygwin のインストール	12
2.2 Eclipse のインストール	14
2.3 T-Kernel 開発環境のインストール	15
3 開発手順	22
3.1 ターゲット側と開発環境側の起動	22
3.2 コンソールの利用	23
3.3 プロセスベースと T-Kernel ベース	25
3.4 「Hello, world」プロセスベース編	26
3.5 「Hello, world」T-Kernel ベース編	30
4 実習用サンプルプログラム	33
4.1 ジャグリング (お手玉)	33
4.2 簡易ウェブサーバ	37
4.3 LED と割込み	39
索引	42

修正履歴

Version 1.A0.00

- Teamacaron 開発キット向けに新規作成

はじめに

本書では、はじめて「Teamacaron 開発キット」をご利用になる方を対象に、Teamacaron 開発キットを使い始めるためのチュートリアルをご提供します。インストールから実習用プログラムの実行まで、この手順に沿って試していただければ、短時間で開発の手順をひととおり体験できます。

1 ターゲット側実行環境のインストール

組込みシステム開発では、プログラムをメイクする開発環境側と、作成したプログラムを実行するターゲット側が、別々のマシンに分かれているのが一般的です。このような開発手法を「クロス開発」と呼びます。Teamacaron 開発キットにおいても、Teamacaron 用ソフトウェアの開発をクロス開発で行います。(図 1.1)

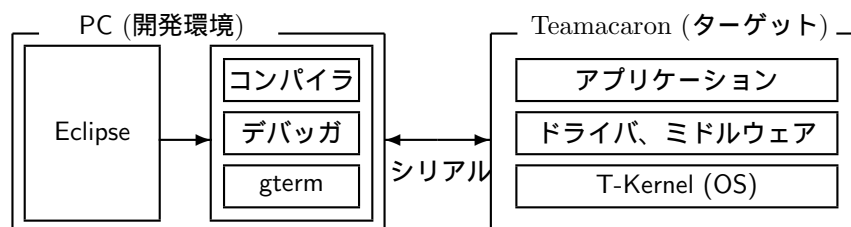


図 1.1 クロス開発

そこでまずこの章では、ターゲット側実行環境 (OS、ドライバ、ミドルウェア等) を Teamacaron に挿入する microSD にインストールし、次に 2 章でパソコン側の開発環境のインストールを行います。詳細については Teamacaron 開発キット CD-ROM 内の『評価キット取扱説明書』の「2 章 インストール方法」をあわせてご参照ください。

(1) microSD カードの準備

microSD カードを 1 枚ご用意いただき、Windows PC を使って FAT フォーマットしてください。

† SDHC カードには対応していませんので、microSD カードをご用意ください。また、フォーマット時のファイルシステムは FAT32 ではなく必ず FAT を選択してください。

次に Teamacaron 開発キットの CD-ROM 内の「jp%soft」フォルダ以下にある、次の 3 つのファイルを microSD のルート直下にコピーしてください。

ファイル名	内容
sdboot.bin	ブートローダ
tmonitor.bin	T-Monitor
romdisk.bin	インストール ROM ディスクイメージ

(2) シリアル接続

開発用パソコンと Teamacaron をシリアル (RS-232C) で接続します。具体的には Teamacaron 開発キット付属のシリアル変換ケーブルを使って、図 1.2 のように接続します。開発用パソコンにシリアルポート (COM ポート) がない場合は、USB シリアル変換アダプタを使用してください。

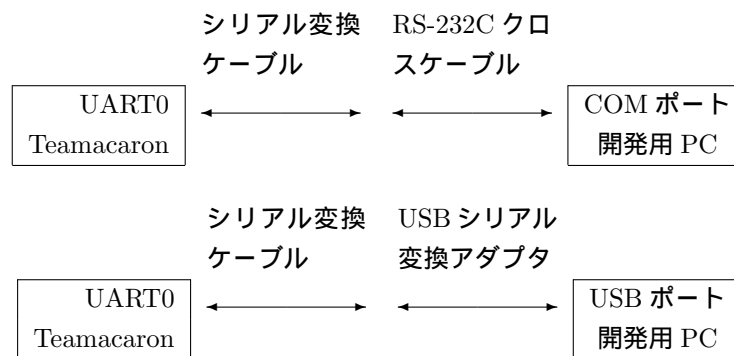


図 1.2 シリアルケーブルの接続

いずれの場合も、シリアル変換ケーブルは Teamacaron の UART0 コネクタ (CN5) に接続します (図 1.3)。

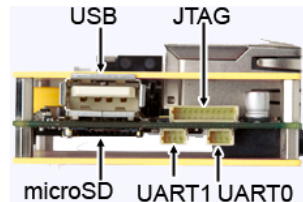


図 1.3 UART0 コネクタと microSD スロットの位置

○ 端末ソフトの起動

パソコン上には端末ソフト (「ハイパーターミナル」や「Tera Term Pro」など) が必要です。

- † Windows 7 および Windows Vista にはハイパーターミナルが付属しません。端末ソフトをお持ちでない場合は「Tera Term Pro (バージョン 2.3)」を下記からダウンロードしてご利用ください。

<http://hp.vector.co.jp/authors/VA002416/>

- † この章では microSD のインストールのためにハイパーターミナルなどの端末ソフトを使いますが、次章以降で Eclipse の開発環境をインストールすれば、端末ソフトを使うかわりに Eclipse 上の gterm を使ってコンソール操作ができます。ただし、最初のセットアップ時には、接続がうまくいかない場合の原因切り分けのためにも、まずはハイパーターミナルなどの端末ソフトで接続を確認することをお勧めします。

● Tera Term Pro の場合

Tera Term Pro を起動します。

● ハイパーターミナルの場合

Windows XP 上のハイパーターミナルの場合は、「スタート」「すべてのプログラム」「アクセサリ」「通信」「ハイパーターミナル」を起動します。

- † 「既定の Telnet プログラムにしますか?」と聞かれる場合がありますが、「はい」でも「いいえ」でもどちらでも構いません。
また市外局番などを聞かれる場合もありますが、これも実際に電話をかけるわけではありませので、適当に入力して構いません。

名前とアイコンの選択では、適当な名前を入力して をクリックします (図 1.4)。



図 1.4 ハイパーターミナルの起動

○ 通信条件の設定

開発用パソコンで使用するシリアルポート (「COM1」など) を指定して、ポートの通信条件の設定を次のように設定します。

ビット/秒	115200 bps
データビット	8 ビット
パリティ	なし
ストップビット	1 ビット
フロー制御	XON/XOFF

† ハードウェアフロー制御 (RTS/CTS) はサポートしていません。必ず XON/XOFF を指定してください。

● Tera Term Pro の場合

「ファイル (F)」 「新規接続 (N)」を選択します。新規接続ダイアログが表示されますので、「シリアル」を選択し、使用するシリアルポート (「COM1」など) を指定して、**OK** をクリックします。

続いて「設定 (S)」 「シリアルポート (P)」を選択します。シリアルポート設定ダイアログが表示されますので、上記のように設定してください。

● ハイパーターミナルの場合

接続方法に使用するシリアルポート (「COM1」など) を選択して**OK** をクリックします。続いてポートの設定ダイアログが表示されますので、図 1.5 のように設定してください。

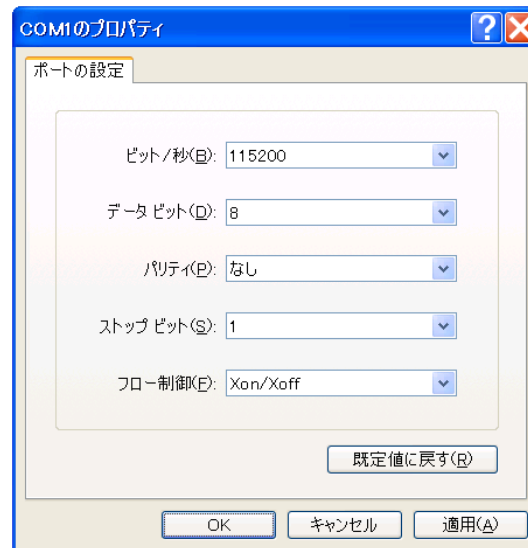


図 1.5 ハイパーターミナルの通信設定

(3) Teamacaron の起動

上記 (1) で作成した microSD カードを Teamacaron に挿入します (図 1.3)。

Teamacaron に AC アダプタを接続して電源を供給します。

○ 起動の確認

端末ソフト上で ↵ (Enter) キーを何回か押してみて、CLI のプロンプト ([/SYS]%) が表示されれば成功です (図 1.6)。

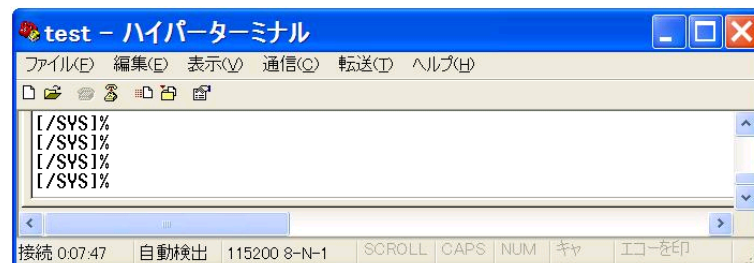


図 1.6 端末ソフト上に表示された CLI のプロンプト

(4) パーティションの分割

端末ソフト上で `hdpart` コマンドを起動します。その際のデバイス名は「pcb」(microSD 全体) を指定します。パーティションを 2 つに分割します。第一区画は必ず 32MB 以上としてください。また、ブート区画を第 2 区画に設定します。以下に例を示します。

```
[/SYS]% hdpart pcb↵                                — hdpart コマンドの起動
pcb  [C:955 H:64 S:63 B:3862528 (1886 MB)]
No System  Boot  StartCHS      EndCHS      SecNo  SecCnt  Size
1  06 DOS    00    0:  2:10  956: 63:63    135  3858489 1884 MB
2  00 ----- 00    0:  0: 0    0:  0: 0      0      0    0 KB
3  00 ----- 00    0:  0: 0    0:  0: 0      0      0    0 KB
4  00 ----- 00    0:  0: 0    0:  0: 0      0      0    0 KB
** Create/Delete/Boot/Edit/Quit ? d↵                — 区画削除
```

```

Delete PartNo (1-4) ? 1↵ — 第1区画

No System   Boot   StartCHS   EndCHS   SecNo   SecCnt   Size
1 00 ----- 00    0: 0: 0    0: 0: 0    0      0    0 KB
2 00 ----- 00    0: 0: 0    0: 0: 0    0      0    0 KB
3 00 ----- 00    0: 0: 0    0: 0: 0    0      0    0 KB
4 00 ----- 00    0: 0: 0    0: 0: 0    0      0    0 KB
** Create/Delete/Boot/Edit/Quit ? c↵ — 区画作成

Create PartNo (1-4) ? 1↵ — 第1区画
Size [GB/MB/KB,All] (<1886MB) ? 32MB↵ — 区画サイズ

No System   Boot   StartCHS   EndCHS   SecNo   SecCnt   Size
1 13 BTRON   00    0: 1: 1    16: 63:63   63    68481   33 MB
2 00 ----- 00    0: 0: 0    0: 0: 0    0      0    0 KB
3 00 ----- 00    0: 0: 0    0: 0: 0    0      0    0 KB
4 00 ----- 00    0: 0: 0    0: 0: 0    0      0    0 KB
** Create/Delete/Boot/Edit/Quit ? c↵ — 区画作成

Create PartNo (1-4) ? 2↵ — 第2区画
Size [GB/MB/KB,All] (<1853MB) ? a↵ — 残りすべて

No System   Boot   StartCHS   EndCHS   SecNo   SecCnt   Size
1 13 BTRON   00    0: 1: 1    16: 63:63   63    68481   33 MB
2 13 BTRON   00    17: 0: 1   957: 61:61 68544 3793984 1852 MB
3 00 ----- 00    0: 0: 0    0: 0: 0    0      0    0 KB
4 00 ----- 00    0: 0: 0    0: 0: 0    0      0    0 KB
** Create/Delete/Boot/Edit/Update/Quit ? b↵ — ブート区画

Boot PartNo (1-4,Clear) ? 2↵ — 第2区画

No System   Boot   StartCHS   EndCHS   SecNo   SecCnt   Size
1 13 BTRON   00    0: 1: 1    16: 63:63   63    68481   33 MB
2 13 BTRON   80    17: 0: 1   957: 61:61 68544 3793984 1852 MB
3 00 ----- 00    0: 0: 0    0: 0: 0    0      0    0 KB
4 00 ----- 00    0: 0: 0    0: 0: 0    0      0    0 KB
** Create/Delete/Boot/Edit/Update/Quit ? u↵ — 区画更新

** pcb: Updated Master Boot Block

[/SYS]%

```

(5) 第2区画のフォーマット

端末ソフト上で `format` コマンドを使って第2区画をフォーマットします。デバイス名は「`pcb1`」を指定します。必ず「`-b`」オプション(ブートコード書込)が必要です。また2GB以上の区画の場合は「`-x`」オプションも指定してください。

```

[/SYS]% format -b pcb1 SYSTEM↵ — 第2区画のフォーマット
Format pcb1 [STD] SYSTEM
Logical Formatting...
Writing BootCode...
Disk Format Success.
[/SYS]%

```

(6) ROM ディスクのファイルコピー

端末ソフト上で ROM ディスクの全ファイルを miniSD の第2区画にコピーします。

```

[/SYS]% att pcb1 A↵ — 第2区画の接続
hda0 -> A
[/SYS]% rcp -r /SYS /A/=↵ — 基本システムのコピー

```



```
[/SYS]% det pcb1↵ — 第2区画の切断
[/SYS]%
```

(7) Teamacaron の電源を切る

次のように exit コマンドを 2 回使って終了させます。

```
[/SYS]% exit↵
<< EXIT cli >>
[IMS]% exit 1
[IMS]% exit↵
<< SYSTEM SHUTDOWN >>
```

(8) 第1区画のFATフォーマット

microSD を Teamacaron から取り出し、Windows PC を使って第1区画を FAT フォーマットします。

- † フォーマット時のファイルシステムは FAT32 ではなく必ず FAT を選択してください。また、区画容量が (4) で指定した第1区画のサイズとほぼ等しいことを確認してください。

(9) ファイルコピー

Teamacaron 開発キットの CD-ROM 内の「jp¥soft」フォルダ以下にある、次の4つのファイルを microSD の第1区画 (FAT 区画) のルート直下にコピーしてください。

ファイル名	内容
sdboot.bin	ブートローダ
tmonitor.bin	T-Monitor
install.bz	基本システムインストールパッケージ
install_tshell.bz	T-Shell インストールパッケージ

- † 今回は romdisk.bin はコピーしないでください。

(10) Teamacaron の起動

microSD カードを再び Teamacaron に挿入します。

Teamacaron に AC アダプタを接続して電源を供給します。

○ 起動の確認

端末ソフト上で ↵ (Enter) キーを何回か押してみて、CLI のプロンプト ([/SYS]%) が表示されれば成功です。

(11) 基本システムのインストール

```
[/SYS]% att -m pcb0 M↵ — 第1区画の接続
pcb0 -> M
[/SYS]% expf -U /M/install.bz↵ — インストールパッケージの展開
[/SYS]% install /SYS↵ — インストール
インストールが完了しました。再起動してください。
[/SYS]% rm -r install↵ — インストーラの削除
```

† 端末ソフトの文字コードが日本語 EUC でない場合は「インストールが完了しました。再起動してください」が文字化けしますが正常です。

(12) T-Shell のインストール

```
[/SYS]% expf -U /M/install_tshell.bz↵ — インストールパッケージの展開
[/SYS]% install_tshell /SYS↵ — インストール
インストールが完了しました。再起動してください。
[/SYS]% rm -r install_tshell↵ — インストーラの削除
[/SYS]%
```

○ 第 1 区画の切断

```
[/SYS]% det -u pcb0↵ — 第 1 区画の切断
[/SYS]%
```

(13) Teamacaron の再起動

次のように「exit」コマンドと「exit -1」コマンドを使って Teamacaron を再起動させます。

```
[/SYS]% exit↵
<< EXIT cli >>
[IMS]% exit 1
[IMS]% exit -1↵
<< SYSTEM RESTART >>
:
[/SYS]%
```

Teamacaron の CRT コネクタにディスプレイを接続すると、図 1.7 のような PMC T-Shell のウィンドウ画面が表示されます。また、USB マウスを接続すると、ポインタを動かしたり右クリックメニューを表示できます。

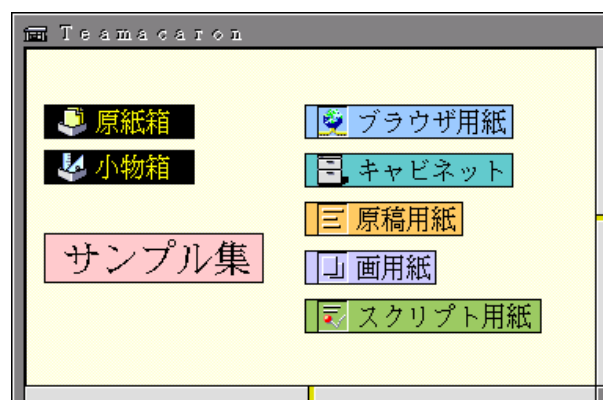


図 1.7 PMC T-Shell の初期ウィンドウ

一方端末ソフト上には、Teamacaron の起動メッセージが続いた後、CLI プロンプト ([/SYS]%) が表示されます。

○ 画面サイズ

画面サイズは次のように変更できます。変更したサイズは再起動後に有効になります。

```
[/SYS]% devconf VIDEOMODE 8↵  
[/SYS]% exit↵  
<< EXIT cli >>  
[IMS]% exit      1  
[IMS]% exit -1↵  
<< SYSTEM RESTART >>  
  ⋮  
[/SYS]%
```

VIDEOMODE	画面サイズ
5	640 × 480
8	800 × 600

2 開発環境のインストール

- † Teamacaron 開発キットの Eclipse ベースの開発環境は Windows XP、Windows Vista および Windows 7 に対応しています。

2.1 Cygwin のインストール

Windows パソコン上で開発環境を使うには、まず Cygwin をインストールする必要があります。詳細については Teamacaron 開発キット CD-ROM 内の『Cygwin インストール方法説明書』をあわせてご参照ください。

- † Windows のログイン時のアカウントは、管理者権限としてください。制限されたアカウントの場合、ソフトウェアのインストールがうまくいきません。
- また Windows のログイン時のアカウント名は、半角英数字のみとしてください。アカウント名に全角文字や半角空白などが入ると、Cygwin で不都合が生じる場合があります。
- † 既に Cygwin がインストールされている場合でも、バージョンが古かったり、必要なモジュールが足りない場合も考えられますので、『Cygwin インストール方法説明書』をご一読の上、必要に応じて再インストールをお願いいたします。

(1) パッケージの展開

Teamacaron 開発キット付属 CD-ROM 内の共通ソフトウェアのフォルダ (common¥soft) にある Cygwin システムパッケージ「cygwin_d.1.7.5-1.zip」を、いったんデスクトップなどに保存した上で、Windows のエクスプローラでマウスの右ボタンをクリックして「すべて展開 (A)...」を実行してください。展開先はハードディスクのどこでも構いません。

- † ファイル名の中のバージョン番号は上記と異なる場合があります。

(2) インストーラの起動

展開したフォルダ内にあるインストーラ setup.exe を起動します (図 2.1)。

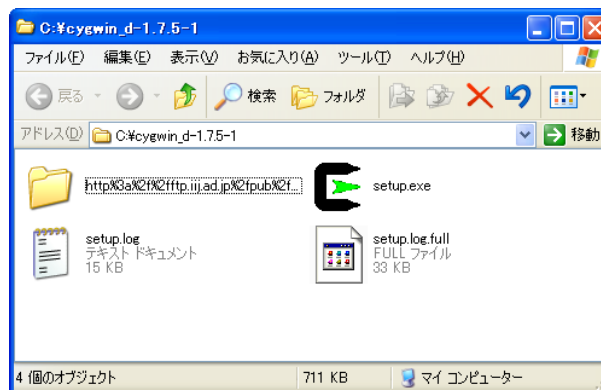


図 2.1 Cygwin インストーラの起動

インストーラが起動したら をクリックします。

(3) インストールタイプの選択

「Install from Local Directory」を選択して をクリックします。

(4) インストールディレクトリの選択

Cygwin をインストールするディレクトリを選択します。デフォルトでは「C:\cygwin」になっています。支障がなければデフォルトのままにしておきます (図 2.2)。

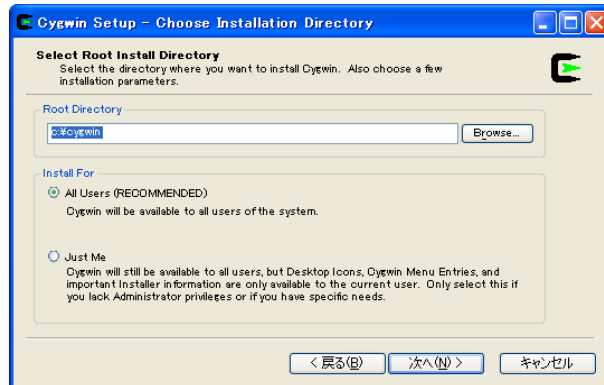


図 2.2 インストールディレクトリの選択

また「Install For」は「All Users」を選択してください。(デフォルトです。)

をクリックします。

(5) ローカルパッケージディレクトリの選択

(1) でインストールパッケージを展開したフォルダを指定して、 をクリックします。

(6) インストールするパッケージの選択

ファイルのチェックが行われた後、「Setup Alert」ダイアログが表示される場合があります。問題なければ をクリックします。次にインストールパッケージの選択画面になります。「All」の右の「Default」をクリックして「Install」の状態にしてから をクリックします (図 2.3)。

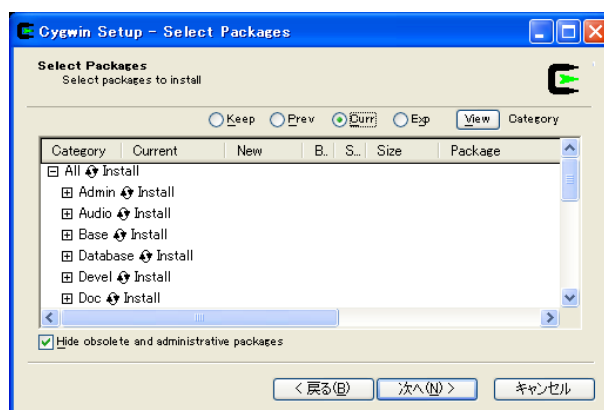


図 2.3 インストールするパッケージの選択

(7) インストール

インストールが開始されます。時間がかかりますので、進度が 100% になるまでしばらくお待ちください。

(8) アイコンの作成

「Create icon on Desktop」を選択して **完了** をクリックします

(9) ファイル名の太文字と小文字の区別の設定

Cygwin 起動用バッチファイル「C:\cygwin\cygwin.bat」をテキストエディタで開き、「bash --login -i」という行の前に次の行を追加します。

```
set CYGWIN=nowinsymlinks check_case:strict
```

(10) home ディレクトリの初期化

デスクトップ上の「Cygwin」アイコンをダブルクリックして Cygwin を起動します。最初の起動時に home ディレクトリが初期化されます。

(11) gmake へのリンクの作成

gmake で make が起動するように、Cygwin 上で次のようにシンボリックリンクを作成します。

```
$ cd /usr/bin↵
$ ln -s make gmake↵
$
```

(12) Perl へのリンクの作成

Perl がパス名 /usr/local/bin/perl で起動するように、Cygwin 上で次のようにシンボリックリンクを作成します。

```
$ cd /usr/local/bin↵
$ ln -s /usr/bin/perl↵
$
```

終わったら Cygwin のウィンドウは exit コマンドで閉じて構いません。

2.2 Eclipse のインストール

統合開発環境の Eclipse をインストールします。詳細については Teamacaron 開発キット CD-ROM 内の『Eclipse インストール方法説明書』をあわせてご参照ください。

(1) Java 実行環境のインストール

Eclipse の実行には Java 実行環境が必要です。まだインストールされていない場合、またはバージョンが古い場合は、<http://www.java.com/ja/> からダウンロードしてインストールしてください。

(2) Eclipse システムパッケージの展開

Teamacaron 開発キット CD-ROM 内の共通ソフトウェアのフォルダ (common\soft) にある以下の 4 つのファイルをいったんデスクトップなどに保存した上で、Windows のエクスプローラでマウスの右ボタンをクリックして「すべて展開 (A)...」を実行してください。展開先は C ドライブの直下 (C:\) を指定してください。

Eclipse 本体	eclipse-platform-3.2.2-win32.zip
Eclipse 本体用日本語化パック	NLpack1-eclipse-platform-3.2.1-win32.zip
CDT プラグイン	org.eclipse.cdt-3.1.2-win32.x86.zip
CDT 日本語化パック	CDT_NL_3.1.1.zip

- † ファイル名の中のバージョン番号は上記と異なる場合があります。
- † 展開先として C:¥ を指定すると、実際には C:¥eclipse というフォルダが作成され、その下に展開されます。
- † CDT プラグインの展開時に、上書きされるかどうか 2 回聞かれますが、ライセンス表示の html ファイルですので、上書きで問題ありません。

(3) ショートカットの作成

「C:¥eclipse¥eclipse.exe」のショートカットをデスクトップ上に作成します。

(4) 起動の確認

Eclipse のショートカットをダブルクリックして Eclipse を起動します。図 2.4 のような起動画面が表示され、それからワークスペースの選択ダイアログが出れば正常です。いったん **キャンセル** をクリックして終了してください。



図 2.4 Eclipse の起動画面

【トラブルシューティング】「Java Runtime Environment がない」と表示される場合は、(1) の Java 実行環境のインストールをご確認ください。

2.3 T-Kernel 開発環境のインストール

Eclipse に T-Kernel 開発用プラグインを追加インストールします。

詳細については Teamacaron 開発キット CD-ROM 内の『Eclipse 用 T-Kernel 開発環境インストール方法説明書』と『GNU 開発環境 (Eclipse 版) 説明書』をあわせてご参照ください。

(1) T-Kernel 開発用 Eclipse プラグインの展開

Teamacaron 開発キット CD-ROM 内の日本語版ソフトウェアのページ (jp¥soft) にある以下の 2 つのファイルをいったんデスクトップなどに保存した上で、Windows のエクスプローラでマウスの右ボタンをクリックして「すべて展開 (A)...」を実行してください。展開先は C:¥eclipse を指定してください。

プラットフォーム共通部分	com.t_engine4u.te.1.0.9.zip
各機種対応部分	com.t_engine4u.tl.em1d512.1.0.0.zip

† zip アーカイブの展開は、Windows 標準の zip 展開機能で展開してください。他のソフトを使って展開すると、ソフトによっては正しく展開できない場合があります。

† ファイル名の中のバージョン番号は上記と異なる場合があります。

(2) T-Shell 開発用追加モジュールの展開

Teamacaron 開発キット CD-ROM 内の日本語版ソフトウェアのページ (jp¥soft) にある以下のファイルをいったんデスクトップなどに保存した上で、Windows のエクスプローラでマウスの右ボタンをクリックして「すべて展開 (A)...」を実行してください。展開先は「C:¥eclipse¥plugins¥com.t_engine4u.tl.em1d512.1.0.0.1.0.0¥te」を指定してください。

T-Shell 開発用追加モジュール	com.t_engine4u.tsh.em1d512.1.0.0.zip
--------------------	--------------------------------------

† ファイル名の中のバージョン番号は上記と異なる場合があります。

(3) Eclipse の起動

Eclipse のショートカットをダブルクリックして Eclipse を起動します。

(4) ワークスペースの選択

起動時にワークスペースの選択を聞かれます。ここではプロセスベースのプログラムを作成するための標準的なワークスペースである「C:¥te¥bappl」としてください。

† ワークスペースとは、プロジェクトを保管するフォルダのことです。通常、プロセスベースのプログラムを作成する場合は「C:¥te¥bappl」、T-Kernel ベースのプログラムを作成する場合は「C:¥te¥kappl」、デバイスドライバを作成する場合は「C:¥te¥driver」をワークスペースとするのが標準的ですが、これとは違う場所にワークスペースを作成しても構いません。

(5) ワークベンチにジャンプ

「ようこそ」ビューが表示されますので、ワークベンチをクリックします (図 2.5)。

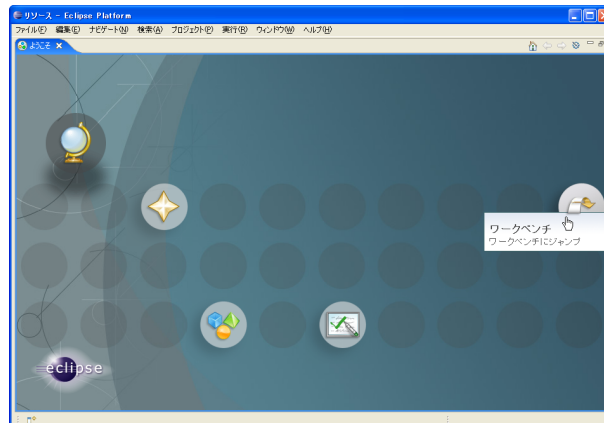


図 2.5 Eclipse の「ようこそ」ビュー

(6) T-Engine 開発パースペクティブを開く

メニューバーの「ウィンドウ」「パースペクティブを開く」「T-Engine 開発」を選択します (図 2.6)。

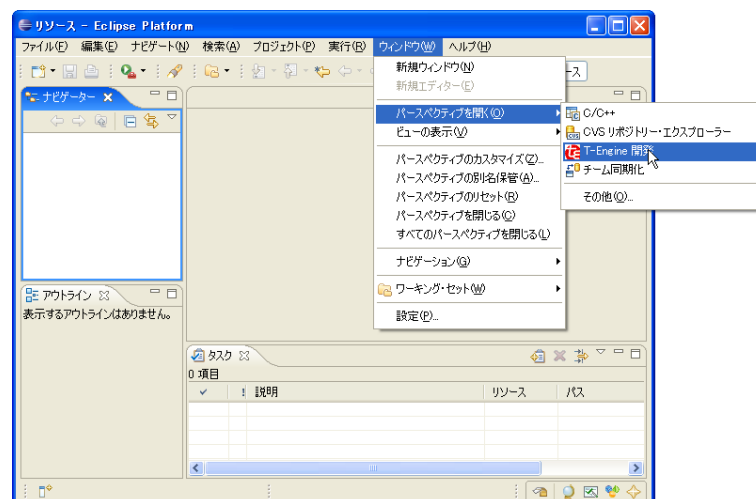


図 2.6 T-Engine 開発パースペクティブの選択

(7) T-Engine 開発環境の設定

メニューバーの「ウィンドウ」「設定」で設定ダイアログを開きます。

設定ダイアログの左側の中から「T-Engine 開発環境」を選択して内容を確認します。

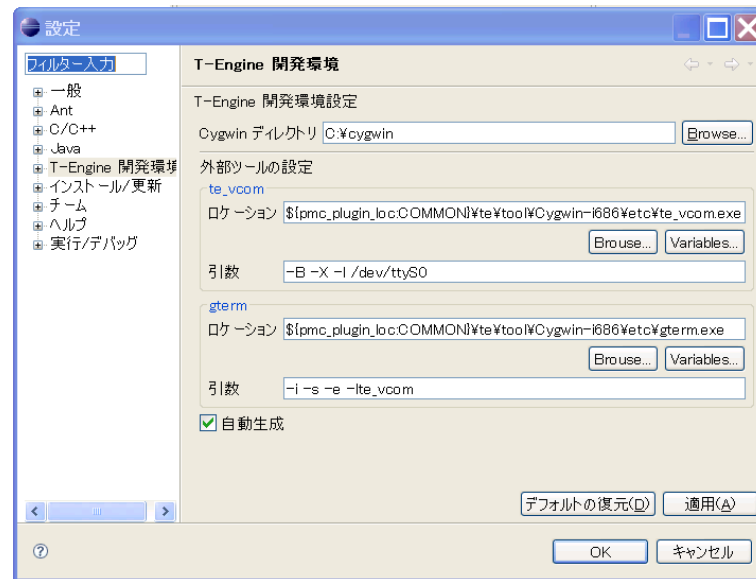


図 2.7 T-Engine 開発環境の設定

シリアルポートとして COM1 を使う場合は、te_vcom の引数として「-B -X -l /dev/ttyS0」を指定します。

- † -B は 通信速度 115200bps、-X はハードウェアフロー制御を行わないことを意味します。-l はマイナス・エルで、ラインデバイス名を指定します。COM ポート番号から 1 を引いた値がラインデバイス名になります。例えば COM2 であれば「-B -X -l /dev/ttyS1」を設定してください。

(8) ワークスペースの設定

設定ダイアログの左側の中から「一般」の「ワークスペース」を選択して、次の設定を行います (図 2.8)。

- 「自動的にビルド」のチェックを外します。
- 「テキスト・ファイル・エンコード」の「その他」をチェックして、「EUC-JP」を選択します。
- 「新規テキスト・ファイルの行区切り文字」の「その他」をチェックして、「Unix」を選択します。

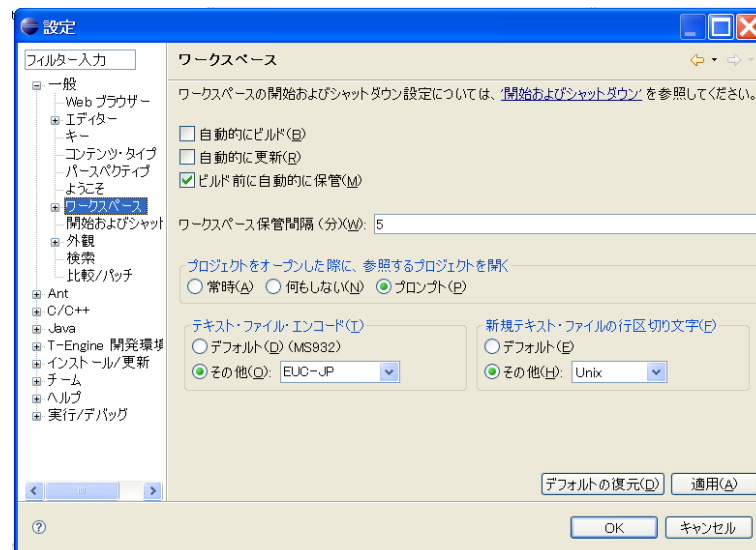


図 2.8 ワークスペースの設定

なお環境設定はワークスペースごとに行う必要があります。

プロセスベースのワークスペース「C:\te\%bapl」での設定が終わったら、メニューバーの「ファイル」→「ワークスペースの切り替え」でワークスペースを「C:\te\%kapl」(T-Kernel ベースのプログラム用のワークスペース) に切り替えて、同様の設定を行ってください。さらにワークスペースを「C:\te\%driver」(デバイスドライバ用のワークスペース) に切り替えて、同様の設定を行ってください。

(9) ターゲット側との接続の確認

ターゲットと通信を行うため、中継プログラム (te_vcom) とターミナルエミュレータ (gterm) を起動します。ツールバーの外部ツールの をクリックし、「外部ツール (E)...」をクリックします (図 2.9)。

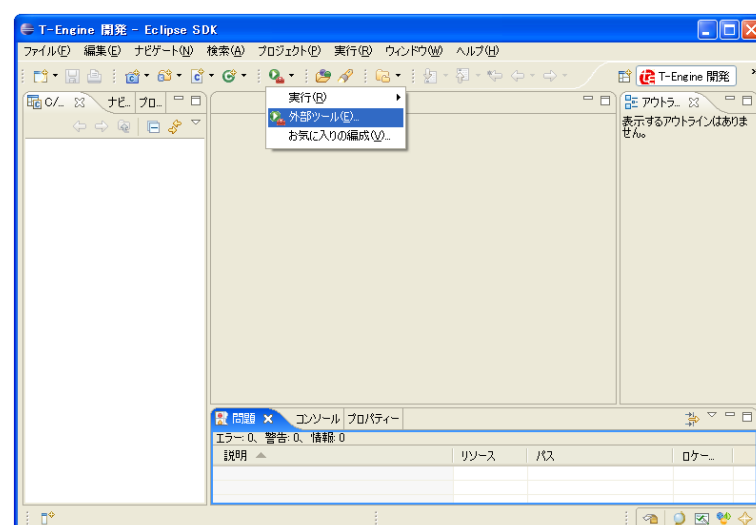


図 2.9 外部ツールの起動

外部ツールのダイアログが表示されたら、左側の「プログラム」の左の+をクリックすると「te_vcom」と「gterm」の設定が表示されます。設定内容は通常変更する必要はありません。

まずは「te_vcom」を選択し、「実行」してください(図 2.10)。

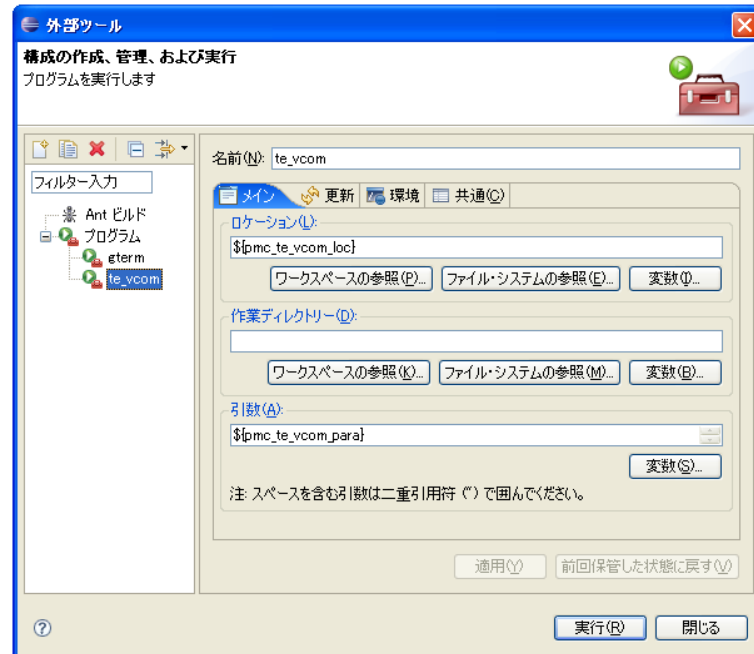


図 2.10 te_vcom の起動

続いて同様の手順で「gterm」を起動してください。コンソールに「gterm」の起動メッセージが表示されます。

ターゲット側の Teamacaron が起動した状態で、gterm のコンソール上で ↵(Enter) キーを入力すると、ターゲット側から返されるプロンプト「[/SYS]%」が表示されます(図 2.11)。

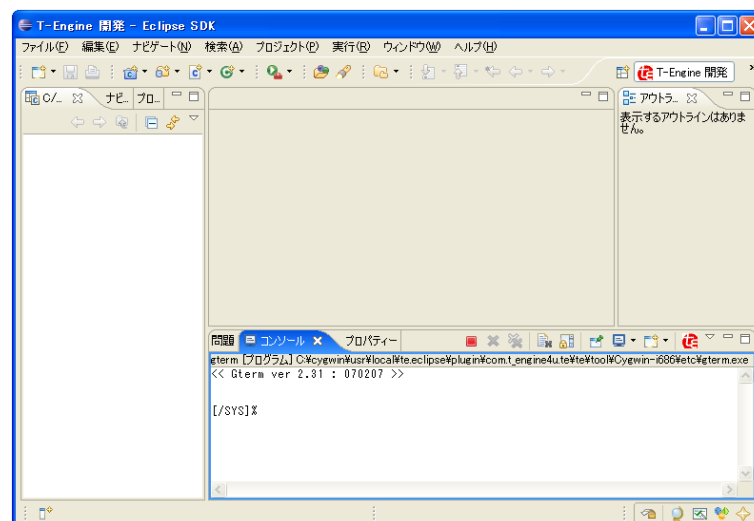


図 2.11 gterm 上に表示されたターゲット側プロンプト

これらの外部ツール `te_vcom` と `gterm` は、一度起動すると次回からはメニューバーの外部ツールのプルダウンリストにショートカットが表示されますので、ショートカットを使って起動できます。

3 開発手順

3.1 ターゲット側と開発環境側の起動

開発を始めるには、まずターゲット側と開発環境側をそれぞれ次の手順で起動します。

(1) ターゲット側 (Teamacaron) の起動

Teamacaron に AC アダプタを接続して電源を供給します。

Teamacaron に接続したディスプレイ上に T-Shell の初期ウィンドウが表示されれば正常です。

(2) Eclipse の起動

Eclipse を起動します。

最初にワークスペースの選択を聞かれますので、プロセススペースの場合は「C:¥te¥bappl」とします。

(3) te_vcom と gterm の起動

Teamacaron と通信を行うには、メニューバーの外部ツールの をクリックして、中継プログラム (te_vcom) と端末エミュレータ (gterm) を起動しておく必要があります。

† Eclipse 上の開発では、通常はコンソールからコマンドを手で入力しなくても、Eclipse のダイアログからプログラムの転送や実行ができるようになっています。しかしこの場合でも Eclipse と Teamacaron の間の通信はコンソールを使いますので、通信が確立されていないとプログラムの転送や実行もできません。

したがって te_vcom や gterm を必ず起動しておく必要があります。とくに Eclipse を起動した直後や、ワークスペースを切り替えた直後は、te_vcom や gterm は起動されていないので、毎回起動する必要があります。

Eclipse のコンソールウィンドウの gterm で、↵(Enter) キーを何回か押して、CLI のプロンプト「[/SYS] %」が表示されることを確認します。

† 複数の端末ソフトを同時に Teamacaron に接続しないでください。具体的には、Eclipse 上で te_vcom や gterm を起動する際は、ハイパーターミナルや TeraTerm などの他の端末ソフトは接続しない状態にしてください。また te_vcom や gterm を 2 個以上重ねて起動しないでください。

【トラブルシューティング】CLI のプロンプトが出ていない場合 (T-Monitor のプロンプト「TM>」が出ているなど) は、Teamacaron のリセットスイッチを押してターゲット側を再起動してください (図 3.1 : やや奥にあります)。

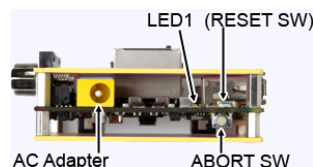


図 3.1 リセットスイッチの位置

3.2 コンソールの利用

Teamacaron は開発に便利な各種ツール類が付属しています。プログラムの転送や実行については、gterm のコンソールからコマンドを手で入力しなくても、Eclipse のダイアログからプログラムの転送や実行ができるようになっています。しかしそれ以外のさまざまな用途のために、必要に応じて gterm のコンソールからこれらのツール類をご利用ください。

CLI (Command Line Interpreter)

プロセススペースのコマンドラインインタプリタです。開発に必要な、特にファイル関連操作などの強力な機能を提供します。プロンプトは標準では「[/SYS]%」です。詳しくは Teamacaron 開発キット CD-ROM 内の『開発ツール説明書』の「3. CLI 説明書」をご覧ください。

- † CLI のプロンプトは、cd コマンドでチェンジディレクトリすると、その変更先ディレクトリ名になります。

CLI 上で動作するユーティリティ

hdpart (区画作成)、format (フォーマット) などの各種ユーティリティーが CLI 上で使える外部コマンドとしてシステムディスク上に格納されています。詳しくは『開発ツール説明書』の「4. ユーティリティ」、「5. UNIX(ファイル)エミュレータコマンドツール」、「6. ネットワークユーティリティ」をご覧ください。

IMS (Initial Monitor System)

T-Kernel ベースのモニタです。プロンプトは標準では「[IMS]%」です。詳しくは『開発ツール説明書』の「2. IMS」をご覧ください。

T-Monitor

最も基本的なモニタです。ハードウェアレベルの操作などに威力を発揮します。プロンプトは「TM>」です。

T-Monitor のコマンド一覧は『T-Monitor 仕様書』の「3.3. コマンド一覧」をご覧ください。さらに Teamacaron で追加された機能もあります。追加されたコマンドは『実装仕様書』の「2. T-Monitor 実装仕様」をご覧ください。

以下に CLI と T-Monitor の簡単な実習例を示します。

(1) CLI のプロンプト確認

Eclipse のコンソールウィンドウの gterm 上で ↵(Enter) キーを何回か押して、CLI のプロンプト「[/SYS]%」が表示されることを確認します。

```
[/SYS]%
```

(2) CLI コマンド一覧

CLI の “?” コマンドを入力して、CLI のコマンド一覧を表示させます。

```
[/SYS]% ?↵
```

```

                                CLI コマンド一覧
att      det      eject   cd      ls      fs      ...(後略)...
```

(3) CLI コマンド詳細

CLI の “?” コマンドを使って “ls” コマンドの詳細ヘルプを表示させます。

```
[/SYS]% ? ls↵
ls [-f] [-F] [-l|-t] [<パス名>..]
<パス名>のファイルの直下にあるファイル一覧を表示する
...(後略) ...
```

(4) ファイル一覧

CLI の “ls” コマンドを使ってファイルの一覧を表示させます。

```
[/SYS]% ls↵
SBOOT          KERNEL.SYS      SYSCONF        ... (後略) ...
```

(5) T-Monitor への移行

CLI の “#” コマンドを使って T-Monitor へ移行します。

```
[/SYS]% #↵
TM>
```

(6) T-Monitor コマンド一覧

T-Monitor の “?” コマンドを使って T-Monitor のコマンド一覧を表示させます。

```
TM> ?↵
--- Command List :    "? command" for details ---
DumpByte/Half/Word(D/DB/DH/DW) ... (後略) ...
```

(7) T-Monitor コマンド詳細

T-Monitor の “?” コマンドを使って “OW” コマンドの詳細ヘルプを表示させます。

```
TM> ? ow↵
OutputWord(OW) port,data : Output Word to I/O port
```

(8) I/O 書き込み

T-Monitor の “ow” コマンドを使って 0xc005008c 番地に 32 ビットの値を書き込んで、LED2 (赤) と LED3 (橙) を制御します (図 3.2)。

```
TM> ow c005008c,c0000000↵
Port C005008C:W <-- C0000000
TM> ow c005008c,c0004000↵
Port C005008C:W <-- C0004000
TM> ow c005008c,c0008000↵
Port C005008C:W <-- C0008000
TM> ow c005008c,c000c000↵
Port C005008C:W <-- C000C000
```

値	LED2	LED3
0xc0000000	ON	ON
0xc0004000	OFF	ON
0xc0008000	ON	OFF
0xc000c000	OFF	OFF

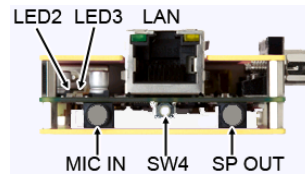


図 3.2 LED2、LED3 の位置

(9) T-Monitor からの復帰

T-Monitor の “G” (Go) コマンドを使って CLI へ復帰します。

```
TM> g↵
[/SYS]%
```

3.3 プロセスベースと T-Kernel ベース

Teamacaron 上のプログラムは、大きく分けると「プロセスベースのプログラム」と「T-Kernel ベースのプログラム」の二つに分類されます。

プロセスベースのプログラム

T-Kernel Extension 上で動作するプログラムです。

一般のアプリケーションを作成するのに向いています。

メモリ保護が効くので、プロセスに不具合があってもシステム全体に悪影響を及ぼす可能性は少なくなります。

メモリ空間としては、一つのプロセスに対して一つの独立したローカル空間が割り当てられ、そのローカル空間上で動作します。ただしプロセス内にサブタスクを生成することができ、その場合は一つのプロセス内の複数のタスクが同じ空間を共有します。

プロセスの実行では、まず `main()` 関数が実行され、`main()` 関数が終了するとプロセスも終了します。

プロセスベースのプログラムから使える API については、Teamacaron 開発キット CD-ROM 内の以下のドキュメントをご参照ください。

- 『T-Kernel Extension 説明書』
プロセスやタスクなどの基本機能、ファイル、イベントなどの仕様書です。
- 『PMC T-Shell 説明書』、『PMC T-Shell プログラミング解説書』
画面描画、フォント、GUI、ネットワーク (TCP/IP) などの仕様書と解説書です。
† T-Shell の機能は基本的にはプロセスベース専用です。
- 『ライブラリ説明書』
C 言語標準ライブラリなどの説明書です。`fopen()` などのファイル操作ライブラリ (`stdio.h`) も含んでいます。
- 『デバイスドライバ説明書』
デバイスドライバを呼び出す場合に必要となる仕様書です。

T-Kernel ベースのプログラム

T-Kernel の機能を直接使うプログラムです。

ハードウェア制御や割り込みなどを扱うことができるため、デバイスドライバなどを作成するのに向いています。

メモリ保護は効きません。

メモリ空間は全体で一つの空間を共有します。システムの共有空間内に複数の T-Kernel ベースのプログラムがロードされ常駐する形です。

T-Kernel ベースのプログラムは `lodspg` コマンドで共有空間上にロードします。この時に `main()` 関数が呼ばれ、第一引数 `ac` は渡される引数の個数を示します。通常この中でタスクやハンドラの生成などの初期化処理を行います。

また `unlspg` コマンドでアンロードすることができます。この時にも `main()` 関数が呼ばれ、第一引数 `ac` はマイナスの値です。通常この中で、最初に生成したタスクやハンドラの削除などの後処理を行います。

T-Kernel ベースのプログラムから使える API については、Teamacaron 開発キット CD-ROM 内の以下のドキュメントをご参照ください。

- 『T-Kernel 仕様書』

タスクやセマフォ、割り込みハンドラなどのリアルタイム OS としての基本機能 (T-Kernel/OS) と、デバイスドライバ管理などの機能 (T-Kernel/SM) などの仕様書です。

- 『ライブラリ説明書』

C 言語標準ライブラリなどの説明書です。

† ライブラリ説明書に書かれたライブラリは、一部にプロセススペース専用、T-Kernel ベース専用のものもありますが、それ以外はどちらからも利用可能です。

- 『デバイスドライバ説明書』

デバイスドライバを作成したりデバイスドライバを呼び出す場合に必要となる仕様書です。

† デバイスドライバを呼び出すのはプロセススペースでも T-Kernel ベースでもどちらでも可能ですが、デバイスドライバを作成できるのは T-Kernel ベースだけです。

3.4 「Hello, world」プロセススペース編

ここではまず有名な「Hello, world」プログラムを、プロセススペースで作成してみましょう。詳細については『GNU 開発環境 (Eclipse 版) 説明書』をあわせてご参照ください。

(1) ワークスペースの指定

プロセススペースのプログラムですので、Eclipse 起動時にワークスペースとして「`C:\te\bapp1`」を指定してください。

既に別のワークスペースで Eclipse が起動している場合は、メニューバーの「ファイル」「ワークスペースの切り替え」でワークスペースを「`C:\te\bapp1`」に切り替えてください。

- † ワークスペースを切り替えると Eclipse がいったん終了して te_vcom と gterm も終了しますので、再度 te_vcom と gterm を順番に起動する必要があります。その上で Eclipse のコンソールウィンドウの gterm で、↵(Enter) キーを何回か押して、CLI のプロンプト「[/SYS] %」が表示されることを確認しておきます。

(2) プロジェクトの新規作成

テンプレートを使ってプロジェクトを新規作成します。

「C/C++ プロジェクト」ビュー内で右クリックして (またはメニューバーの「ファイル」から)、「新規」 「T-Engine C/C++ プロジェクト」を選択して、新規プロジェクト作成ダイアログで以下のように入力します (図 3.3)。

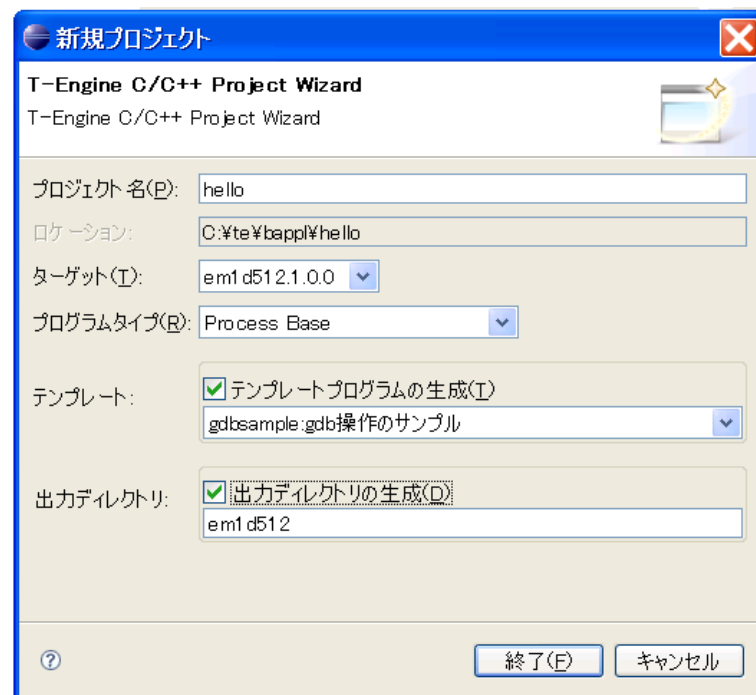


図 3.3 新規プロジェクト作成ダイアログ

- プロジェクト名:
プロジェクト名は自由につけることができますが、ここでは例えば「hello」とします。
- ターゲット:
ターゲットの機種 (em1d512) を選択します。
- プログラムタイプ:
「Process Base」を指定します。ワークスペースを「C:\te\bappl」としていれば、「ワークスペース名による自動決定」のままだでも自動的にプロセスベースになります。
- テンプレート:
チェックを入れて、テンプレートをここでは「gdbsample:gdb 操作のサンプル」を選択します。
- 出力ディレクトリの生成:
チェックを入れます。

最後に **終了 (F)** をクリックするとプロジェクトが自動生成されます。

(3) ソースの作成

「C/C++ プロジェクト」ビュー内に「hello」プロジェクトが生成されますので、ダブルクリックして開くとソースプログラムなどが参照できます。

ソースを次のように修正して、「Hello, world」を作成しましょう。

- hello/src/main.c :

たとえば以下のように修正してください。

```
/* Hello, world (プロセススペース) */
#include <basic.h>      /* 基本共通ヘッダ */
#include <stdio.h>      /* printf() など */
W main( W ac, TC *av[] )
{
    printf( "Hello, world\n" );
    return 0;
}
```

修正したら、メニューバーの「ファイル」「保管」で修正を保存します。

† W や TC などは、T-Kernel 仕様書で定義された型です。ここではプロセスにコマンドライン引数を渡す意味で使っています。また return 0 としているのは、プロセス終了時に終了コードとして値 0 を返すためです。

詳細は『T-Kernel Extension 説明書』などをご参照ください。

- hello/src/Makefile :

作成対象は「TARGET = hello」として、作成対象(メイクしてできる実行ファイル名)を hello に変更します。

ソースファイルは「SRC = main.c」とします。(sub.c は削除します)

修正したら、メニューバーの「ファイル」「保管」で修正を保存します。

- hello/src/sub.c, hello/src/sub.h :

今回は不要なので削除します。右クリックメニューの中の「削除」で削除できます。

(4) メイク

メイクするターゲットとして「C/C++ プロジェクト」ビュー内の

「hello/em1d512/Makefile」を選択した上で、メニューバーの「プロジェクト」「T-Engine Target」の「Make all」でメイクします。

メイクが成功すると、「hello/em1d512/」の下に「hello」という名前で実行ファイルが生成されます。

† プロセスの実行ファイルは、走っている人または虫の図形で表示されます。リンクするライブラリの一部にデバッグ情報が付いている場合は虫の図形で表示されますが、正常です。

【トラブルシューティング】「ビルダー起動中のエラー」が発生する場合は、「hello/em1d512/Makefile」を選択しているか、いまいちどご確認ください。

【トラブルシューティング】「makedeps: Command not found」と出る場合は、/usr/local/bin/perl に Perl が正しくインストールされていない可能性があります。Cygwin のインストールおよびインストール後の設定をご確認ください。

(5) 実行ファイルの転送と実行

転送する実行ファイルとして「C/C++ プロジェクト」ビュー内の「hello/em1d512/hello」を選択した上で、右クリックメニューの「実行」「構成および実行」を選択します。

「構成および実行」ダイアログが表示されますので、「T-Engine アプリケーション」で右クリックして「新規」を選択します。「hello」の転送や実行方法などの設定が自動設定されます(図 3.4)。

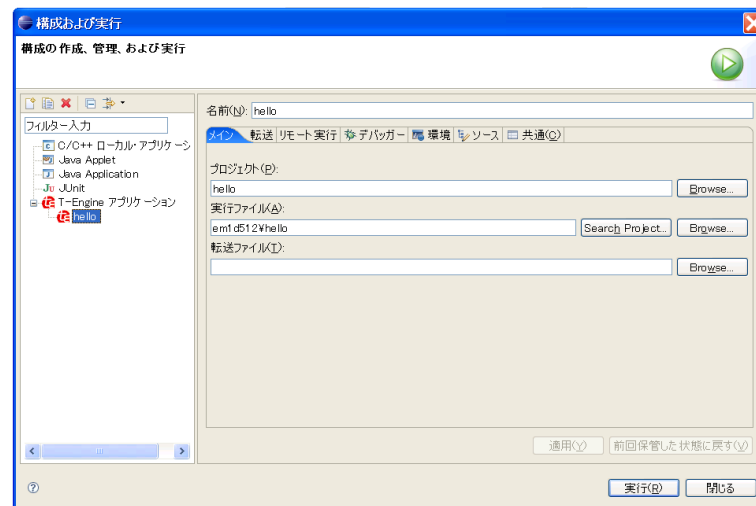


図 3.4 「構成および実行」ダイアログ

実行 (R) をクリックすると、自動的に転送 (recv コマンド) と実行が行われ、「Hello, world」が表示されます(図 3.5)。

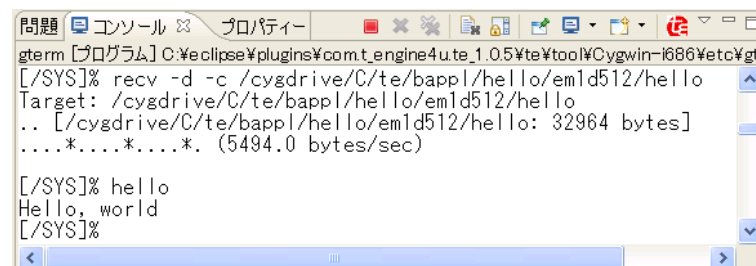


図 3.5 「Hello, world」の実行

【トラブルシューティング】ファイルの転送と実行は CLI を使っていますので、CLI との通信ができないとうまくいきません。

このため Eclipse を起動したら、最初にメニューバーの外部ツールから te_vcom と gterm を順番に起動しておく必要があります。その上で Eclipse のコンソールウィンドウの gterm で、↵(Enter) キーを何回か押して、CLI のプロンプト [/SYS]% が表示されることを確認しておきます。

【トラブルシューティング】「Can't Create (-1966080)」と表示される場合：このエラーは、起動ディスクがリードオンリーで書き込みができないことを示しています。書き込み不可能なディスクから起動しているとこのような現象になります。

3.5 「Hello, world」T-Kernel ベース編

今度は「Hello, world」プログラムを T-Kernel ベースで作成してみましょう。ロード時に「Hello, world」と表示し、アンロード時に「See you again」と表示するようにします。

(1) ワークスペースの指定

T-Kernel ベースのプログラムですので、Eclipse 起動時にワークスペースとして「C:\te\kapp1」を指定してください。

既に別のワークスペースで Eclipse が起動している場合は、メニューバーの「ファイル」「ワークスペースの切り替え」でワークスペースを「C:\te\kapp1」に切り替えてください。

- † ワークスペースを切り替えると Eclipse がいったん終了して te_vcom と gterm も終了しますので、再度 te_vcom と gterm を順番に起動する必要があります。その上で Eclipse のコンソールウィンドウの gterm で、↵(Enter) キーを何回か押して、CLI のプロンプト [/SYS]% が表示されることを確認しておきます。

(2) プロジェクトの新規作成

テンプレートを使ってプロジェクトを新規作成します。

「C/C++ プロジェクト」ビュー内で右クリックして (またはメニューバーの「ファイル」から)、「新規」「T-Engine C/C++ プロジェクト」を選択して、新規プロジェクトダイアログで以下のように入力します。

- プロジェクト名:
プロジェクト名は自由につけることができますが、ここでは例えば「hello2」とします。
- ターゲット:
ターゲットの機種 (em1d512) を選択します。
- プログラムタイプ:
「T-Kernel Base」を指定します。ワークスペースを「C:\te\kapp1」としていれば、「ワークスペース名による自動決定」のままでも自動的に T-Kernel ベースになります。
- テンプレート:
チェックを入れて、テンプレートをここでは「sample:文字列出力サンプル」を選択します。
- 出力ディレクトリの生成:
チェックを入れます。

最後に 終了 (F) をクリックするとプロジェクトが自動生成されます。

(3) ソースの作成

「C/C++ プロジェクト」ビュー内に「hello2」プロジェクトが生成されますので、ダブルクリックして開くとソースプログラムなどが参照できます。

ソースを次のように修正して、「Hello, world」を作成しましょう。

- hello2/src/main.c :

たとえば以下のように修正してください。

```
/* Hello, world (T-Kernel ベース) */
#include <basic.h>      /* 基本共通ヘッダ */
#include <tk/tkernel.h> /* T-Kernel ヘッダ */
#include <stdio.h>      /* printf() など */

ER main( INT ac, UB *av[] )
{
    if (ac >= 0) {
        printf("Hello, world\n");
    } else {
        printf("See you again\n");
    }
    return E_OK;
}
```

修正したら、メニューバーの「ファイル」 「保管」で修正を保存します。

- hello2/src/Makefile :

作成対象は「TARGET = hello2」として、作成対象(メイクしてできる実行ファイル名)を hello2 に変更します。

修正したら、メニューバーの「ファイル」 「保管」で修正を保存します。

(4) メイク

メイクするターゲットとして「C/C++ プロジェクト」ビュー内の「hello2/em1d512/Makefile」を選択した上で、メニューバーの「プロジェクト」 「T-Engine Target」の「Make all」でメイクします。

メイクが成功すると、「hello2/em1d512/」の下に「hello2」という名前で、リロケートブル形式の実行ファイルが生成されます。このほか絶対アドレス形式の hello2.abs と、それを strip してサイズを小さくした hello2.trg も作成されます。

† T-Kernel ベースの場合、リロケートブル形式の実行ファイルは、Eclipse では(走っている人や虫の図形ではなく)バイナリファイルの図形で表示されます。

(5) 実行ファイルの転送と実行

転送する実行ファイルとして「C/C++ プロジェクト」ビュー内の「hello2/em1d512/hello2」を選択した上で、右クリックメニューの「実行」 「構成および実行」を選択します。

「構成および実行」ダイアログが表示されますので、「T-Engine アプリケーション」で右クリックして「新規」を選択します。「hello2」の転送や実行方法などの設定が自動設定されます。

実行(R) をクリックすると、自動的に転送(recv コマンド)と共有空間上にロード(loadspg コマンド)が行われ、「Hello, world」が表示されます。

(6) 共有空間の表示

Eclipse のコンソールウィンドウの gterm で、共有空間上にロードされているプログラムの一覧を「ref spg」コマンドで見て、新たに hello2 がロードされていることを確認します。

```
[/SYS]% ref spg↵  
[ 1] - 0xd0186000 - 6  screen  
... (中略) ...  
[13] - 0xd0760000 - 5  hello2  
[/SYS]%
```

† システムプログラム ID やアドレスは条件によって異なります。

(7) アンロード

前項で表示された hello2 の システムプログラム ID (上の例では 13) を指定して unlspg コマンドで hello2 をアンロードします。「See you again」と表示されます。

```
[/SYS]% unlspg 13↵  
See you again  
[/SYS]%
```


4 実習用サンプルプログラム

Teamacaron 付属 CD-ROM には以下の実習用サンプルプログラムのソースが付属しています。

- ジャグリング (お手玉)

画面上にジャグリング (お手玉) のアニメーションを表示するプログラムです。

- 簡易ウェブサーバ

簡単なウェブサーバです。Teamacaron 上のファイルをネットワーク経由で配信して、他のマシン上のブラウザから見るができます。

- LED と割込み

LED の点滅と、スイッチによる割込みの検出を行う、T-Kernel ベースのプログラムです。

4.1 ジャグリング (お手玉)

画面上にジャグリング (お手玉) のアニメーションを表示する、プロセスベースのプログラムです。表示には PMC T-Shell の描画機能を使っています。

ブレークポイントをかけて止めながら少しずつ動かしたり、変数の値を変更するといった、デバッグのサンプルとしても使えます。

(1) ワークスペースの指定

プロセスベースのプログラムですので、Eclipse 起動時にワークスペースとして「C:\te\bappl」を指定してください。

既に別のワークスペースで Eclipse が起動している場合は、メニューバーの「ファイル」「ワークスペースの切り替え」でワークスペースを「C:\te\bappl」に切り替えてください。

- † ワークスペースを切り替えると Eclipse がいったん終了して te_vcom と gterm も終了しますので、再度 te_vcom と gterm を順番に起動する必要があります。その上で Eclipse のコンソールウィンドウの gterm で、↵(Enter) キーを何回か押して、CLI のプロンプト [/SYS]% が表示されることを確認しておきます。

(2) プロジェクトの新規作成

プロジェクトを新規作成します。今回はテンプレートは使用しません。

「C/C++ プロジェクト」ビュー内で右クリックして (またはメニューバーの「ファイル」から)、「新規」「T-Engine C/C++ プロジェクト」を選択して、新規プロジェクトダイアログで以下のように入力します。

- プロジェクト名:

ここでは「juggling」とします。

- ターゲット:

ターゲットの機種 (em1d512) を選択します。

- プログラムタイプ:

「Process Base」を指定します。ワークスペースを「C:\te\bappl」としていれば、「ワークスペース名による自動決定」のままでも自動的にプロセスベースになります。

- テンプレート:
チェックを入れません。
- 出力ディレクトリの生成:
チェックを入れます。

最後に **終了 (F)** をクリックするとプロジェクトが自動生成されます。

(3) ソースの作成

Windows 標準の zip アーカイブ展開機能を使って、Teamacaron 開発キット CD-ROM の「jp¥tutorial」フォルダにある実習用プログラム「juggling.zip」を「C:¥te¥bappl」以下に展開します。

Eclipse の「C/C++ プロジェクト」ビュー内で右クリックして(またはメニューバーの「ファイル」から)、「更新」を選択すると、展開されたソースディレクトリ「src」が表示されます。

(4) メイク

メイクするターゲットとして「C/C++ プロジェクト」ビュー内の「juggling/em1d512/Makefile」を選択した上で、メニューバーの「プロジェクト」 「T-Engine Target の Make all」でメイクします。

メイクが成功すると、「juggling/em1d512/」の下に「juggling」という名前で実行ファイルが生成されます(走っている人または虫の図形で表示されます)。

(5) 実行ファイルの転送と実行

転送する実行ファイルとして「C/C++ プロジェクト」ビュー内の「juggling/em1d512/juggling」を選択した上で、右クリックメニューの「実行」 「構成および実行」を選択します。

「構成および実行」ダイアログが表示されますので、「T-Engine アプリケーション」で右クリックして「新規」を選択します。「juggling」の転送や実行方法などの設定が自動設定されます。

実行 (R) をクリックすると、自動的に転送 (recv コマンド) と実行が行われ、ジャグリングのアニメーションが表示されます(図 4.1)。

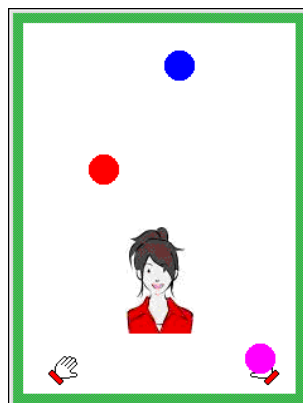


図 4.1 ジャグリングの実行画面

(6) デバッグ用のメイク

デバッグを行うためには、デバッグ情報付きの実行ファイルをメイクする必要があります。「em1d512.debug」という名前のフォルダ上でメイクすれば、デバッグオプションがついて、デバッグ情報つきでメイクされます。

メイクするターゲットとして「C/C++ プロジェクト」ビュー内の「juggling/em1d512.debug/Makefile」を選択した上で、メニューバーの「プロジェクト」→「T-Engine Target の Make all」でメイクします。

メイクが成功すると、「juggling/em1d512.debug/」の下に「juggling」という名前で、デバッグ情報付きの実行ファイルが生成されます (虫の図形で表示されます)。

(7) デバッグの開始

デバッグするデバッグ情報付き実行ファイルとして「C/C++ プロジェクト」ビュー内の「juggling/em1d512.debug/juggling」を選択した上で、右クリックメニューの「デバッグ」→「構成およびデバッグ」を選択します。

「構成およびデバッグ」ダイアログが表示されますので、「T-Engine アプリケーション」で右クリックして「新規」を選択します。「juggling」の転送やデバッグ方法などの設定が自動設定されます。

- † (5) で作成した実行のための設定も残っていますが、今回はデバッグを行うので、必ず新規作成してください。

デバッグ (D) をクリックすると、転送とデバッグが開始され、デバッグパースペクティブに切り替わります。切り替えの確認ダイアログが出る場合は **はい (Y)** で切り替えてください。

(8) ブレークポイントの設定

現在 main() 関数の先頭で停止した状態です。

ここで main() 関数の最後の方の「if (i > 0) sleep(i);」という行にブレークポイントをかけましょう。この行の左端でマウスを右クリックしてメニューを出し、「ブレークポイントの切り替え (B)」でブレークポイントを設定します (図 4.2)。

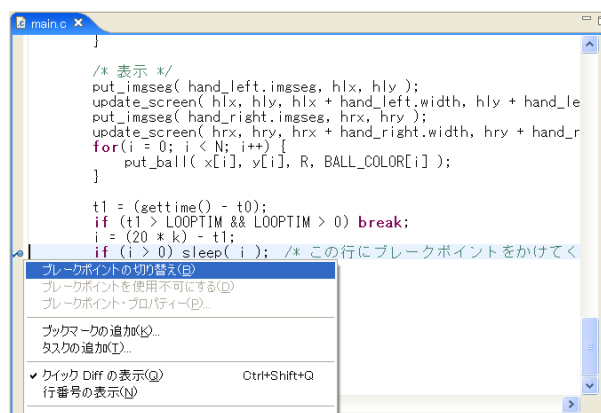


図 4.2 ブレークポイントの設定

(9) 実行再開

デバッグウィンドウ内の再開ボタン (緑の右の三角) をクリックして実行再開すると、ブレークポイントで停止するまで実行します (図 4.3)。

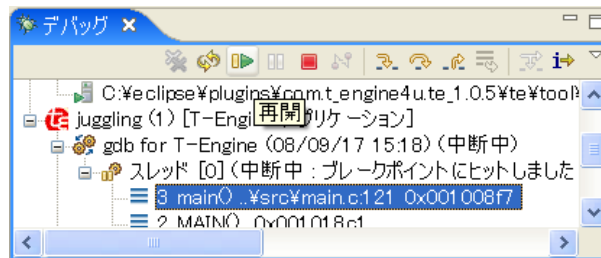


図 4.3 実行再開

再開を繰り返すと、ターゲット側の画面上では 1 ステップずつボールが動いていくのが分かります。

(10) 変数の値の変更

ブレークポイントで停止した状態で、変数ウィンドウ内の変数 N の値 (ボールの個数) を 3 から 6 に増やしてみましょう (図 4.4)。

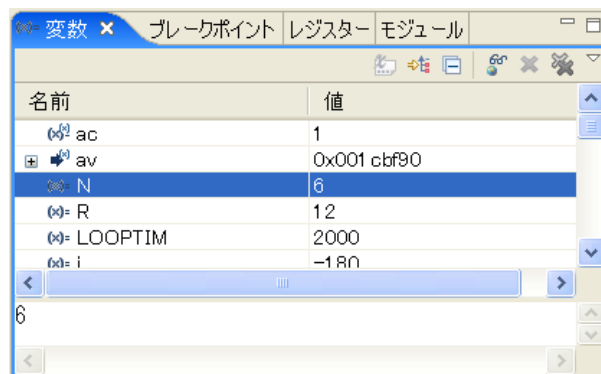


図 4.4 変数の値の変更

実行再開すると、ターゲット側の画面上ではボールの個数が 6 個に増えます。

同様に変数 R (ボールの半径) を変えて実行再開すると、ターゲット側の画面上のボールの大きさが変わります。

(11) デバッグの終了

デバッグウィンドウ内の終了ボタン (赤い四角) をクリックします。

さらにデバッグウィンドウ内の「終了したすべての起動を除去」のボタン (灰色の 2 重 x) をクリックします。

最後に Eclipse のウィンドウの右上にある「」を選択して「T-Engine 開発」を選択すれば、元の T-Engine 開発パースペクティブに戻ります。

4.2 簡易ウェブサーバ

簡単なウェブサーバです。Teamacaron 上のファイルをネットワーク経由で配信して、他のマシン上のブラウザから見るができます。

プロセススペースのプログラムです。ネットワーク通信には PMC T-Shell の TCP/IP 機能を使っています。

(1) ワークスペースの指定

プロセススペースのプログラムですので、Eclipse 起動時にワークスペースとして「C:¥te¥bapp1」を指定してください。

既に別のワークスペースで Eclipse が起動している場合は、メニューバーの「ファイル」「ワークスペースの切り替え」でワークスペースを「C:¥te¥bapp1」に切り替えてください。

† ワークスペースを切り替えると Eclipse がいったん終了して te.vcom と gterm も終了しますので、再度 te.vcom と gterm を順番に起動する必要があります。その上で Eclipse のコンソールウィンドウの gterm で、↵(Enter) キーを何回か押して、CLI のプロンプト [/SYS]% が表示されることを確認しておきます。

(2) ネットワークの設定

Eclipse のコンソールウィンドウの gterm 上で ↵(Enter) キーを何回か押して、CLI のプロンプト [/SYS]% が表示されることを確認したのち、「netconf」コマンドを使ってネットワークの設定を行います。

ご使用のネットワーク環境が DHCP による IP アドレスの自動割当てを行う場合には標準設定の 0.0.0.0 のままで問題ありません。そうでない場合には、「netconf c」コマンドで Teamacaron に IP アドレスを割り当てて下さい。

```
[/SYS]% netconf c ↵
hostname   = ? tkernel↵           — 自ホスト名
host ip    = 0.0.0.0 ? 192.168.0.70↵ — 自 IP アドレス
dns1name   = ? ↵                  — DNS サーバ 1
dns1 ip    = 0.0.0.0 ? ↵
dns2name   = ? ↵                  — DNS サーバ 2
dns2 ip    = 0.0.0.0 ? ↵
domain     = ? ↵                  — ドメイン名
gateway ip = 0.0.0.0 ? ↵          — ゲートウェイ
subnetmask = 255.255.255.0 ? ↵    — サブネットマスク
wlan       = none (n/a/i)? ↵      — 有線 LAN
[/SYS]%
```

† netconf コマンドのかわりに、T-Shell の画面で右クリックして「ネットワーク設定」で設定することも可能です。

(3) ネットワークの動作確認

Eclipse のコンソールウィンドウの gterm 上で、ping コマンドでネットワークの接続を確認します。

[/SYS]% ping localhost ←	— 自分への ping
localhost is alive <192.168.0.70> : 0 ms	
[/SYS]% ping 192.168.0.1 ←	— 他のマシンへの ping
192.168.0.1 is alive <192.168.0.1> : 0 ms	

† この例では Teamacaron の IP アドレスは 192.168.0.70、他のマシンの IP アドレスは 192.168.0.1 ですが、それぞれご使用のネットワーク環境に合わせて適宜読み替えて下さい。

(4) 画像ファイルの転送

ウェブサーバで配信するコンテンツとなる画像ファイルを、ターゲット側に転送しておきます。

Eclipse のコンソールウィンドウの gterm 上で、次のように recv コマンドを使って、開発環境側のパソコン上にある画像ファイル (対応している形式は拡張子が .jpg または .png であるもの) を転送します。

例えば「C:\tmp\abc.jpg」を転送する場合は次のようにします。

[/SYS]% recv -c -d /cygdrive/c/tmp/abc.jpg←

同様に画像ファイルを数枚転送しておきます。

(5) プロジェクトの新規作成

プロジェクトを新規作成します。今回はテンプレートは使用しません。

「C/C++ プロジェクト」ビュー内で右クリックして (またはメニューバーの「ファイル」から)、「新規」 「T-Engine C/C++ プロジェクト」を選択して、新規プロジェクトダイアログで以下のように入力します。

- プロジェクト名:
ここでは「webserv」とします。
- ターゲット:
ターゲットの機種 (em1d512) を選択します。
- プログラムタイプ:
「Process Base」を指定します。ワークスペースを「C:\te\bappl」としていれば、「ワークスペース名による自動決定」のままだでも自動的にプロセスベースになります。
- テンプレート:
チェックを入れません。
- 出力ディレクトリの生成:
チェックを入れます。

最後に 終了 (F) をクリックするとプロジェクトが自動生成されます。

(6) ソースの作成

Windows 標準の zip アーカイブ展開機能を使って、Teamacaron 開発キット CD-ROM の「jp\tutorial」フォルダにある実習用プログラム「webserv.zip」を「C:\te\bappl」以下に展開します。

Eclipse の「C/C++ プロジェクト」ビュー内で右クリックして (またはメニューバーの「ファイル」から)、「更新」を選択すると、展開されたソースディレクトリ「src」が表示されます。

(7) メイク

メイクするターゲットとして「C/C++ プロジェクト」ビュー内の「webserv/em1d512/Makefile」を選択した上で、メニューバーの「プロジェクト」→「T-Engine Target の Make all」でメイクします。

メイクが成功すると、「webserv/em1d512/」の下に「webserv」という名前で実行ファイルが生成されます(走っている人または虫の図形で表示されます)。

(8) 実行ファイルの転送と実行

転送する実行ファイルとして「C/C++ プロジェクト」ビュー内の「webserv/em1d512/webserv」を選択した上で、右クリックメニューの「実行」→「構成および実行」を選択します。

「構成および実行」ダイアログが表示されますので、「T-Engine アプリケーション」で右クリックして「新規」を選択します。「webserv」の転送や実行方法などの設定が自動設定されます。

実行 (R) をクリックすると、自動的に転送 (recv コマンド) と実行が行われます。

(9) ブラウザからの閲覧

ネットワーク上のパソコンのブラウザから、Teamacaron の IP アドレスを指定して、ブラウザ上に画像一覧が配信されることを確認します。例えば Teamacaron の IP アドレスが 192.168.0.70 であれば、ブラウザから次のように URL を入力して下さい:

「http://192.168.0.70/index.html」

↑ index.html を指定すると、画像ファイルの一覧画面が自動作成されて配信されます。

(10) プロセス終了

最後にこのウェブサーバを終了させたい場合は、コンソールから ^C (Ctrl-C) を送ることでプロセスを終了させてください。Eclipse のコンソールウィンドウの上辺の右端付近の TE ロゴマークのボタンを使って ^C を送信することができます (図 4.5)。



図 4.5 Eclipse での ^C の送信

4.3 LED と割込み

LED の点滅と、スイッチによる割込みの検出を行う、T-Kernel ベースのサンプルプログラムです。

(1) ワークスペースの指定

T-Kernel ベースのプログラムですので、Eclipse 起動時にワークスペースとして「C:¥te¥kapp1」を指定してください。

既に別のワークスペースで Eclipse が起動している場合は、メニューバーの「ファイル」→「ワークスペースの切り替え」でワークスペースを「C:\te\kapl」に切り替えてください。

- † ワークスペースを切り替えると Eclipse がいったん終了して te_vcom と gterm も終了しますので、再度 te_vcom と gterm を順番に起動する必要があります。その上で Eclipse のコンソールウィンドウの gterm で、↵(Enter) キーを何回か押して、CLI のプロンプト [/SYS]% が表示されることを確認しておきます。

(2) プロジェクトの新規作成

プロジェクトを新規作成します。今回はテンプレートは使用しません。

「C/C++ プロジェクト」ビュー内で右クリックして (またはメニューバーの「ファイル」から)、「新規」→「T-Engine C/C++ プロジェクト」を選択して、新規プロジェクトダイアログで以下のように入力します。

- プロジェクト名:
ここでは「ledint」とします。
- ターゲット:
ターゲットの機種 (em1d512) を選択します。
- プログラムタイプ:
「T-Kernel Base」を指定します。ワークスペースを「C:\te\kapl」としていれば、「ワークスペース名による自動決定」のままでも自動的に T-Kernel ベースになります。
- テンプレート:
チェックを入れません。
- 出力ディレクトリの生成:
チェックを入れます。

最後に 終了 (F) をクリックするとプロジェクトが自動生成されます。

(3) ソースの作成

Windows 標準の zip アーカイブ展開機能を使って、Teamacaron 開発キット CD-ROM の「jp\tutorial」フォルダにある実習用プログラム「ledint.zip」を「C:\te\kapl」以下に展開します。

Eclipse の「C/C++ プロジェクト」ビュー内で右クリックして (またはメニューバーの「ファイル」から)、「更新」を選択すると、展開されたソースディレクトリ「src」が表示されます。

(4) メイク

メイクするターゲットとして「C/C++ プロジェクト」ビュー内の「ledint/em1d512/Makefile」を選択した上で、メニューバーの「プロジェクト」→「T-Engine Target」の「Make all」でメイクします。

メイクが成功すると、「ledint/em1d512/」の下に「ledint」という名前で、リロケータブル形式の実行ファイルが生成されます。

(5) 実行ファイルの転送と実行

転送する実行ファイルとして「C/C++ プロジェクト」ビュー内の「ledint/em1d512/ledint」を選択した上で、右クリックメニューの「実行」「構成および実行」を選択します。

「構成および実行」ダイアログが表示されますので、「T-Engine アプリケーション」で右クリックして「新規」を選択します。「ledint」の転送や実行方法などの設定が自動設定されます。

実行 (R) をクリックすると、自動的に転送 (recv コマンド) と共有空間上にロード (lodspg コマンド) が行われます。

このプログラムにより、LED2(赤) または LED3(橙) が点滅を開始します。SW4 (LAN コネクタの近くにある押しボタンスイッチ) を押すと点滅パターンが変わります (図 4.6)。

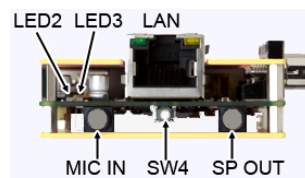


図 4.6 LED2、LED3、SW4 の位置

索引

C		
CLI	23	
Cygwin	12	
E		
Eclipse	14	
F		
FAT	4	
format コマンド	8	
G		
gterm	22	
H		
hdpart コマンド	7	
I		
IMS	23	
J		
Java 実行環境	14	
L		
LED	24	
lodspg コマンド	26	
ls コマンド	24	
M		
microSD	4	
N		
netconf コマンド	37	
P		
ping コマンド	37	
R		
recv コマンド	38	
T		
TCP/IP	37	
Tera Term Pro	5	
te_vcom	22	
T-Kernel ベース	26	
T-Monitor	23	
U		
unlspg コマンド	26	
W		
Windows 7	12	
Windows Vista	12	
Windows XP	12	
あ		
ウェブサーバ	37	
か		
画面サイズ	11	
クロス開発	4	
コンソール	23	
さ		
実行再開	36	
ジャグリング	33	
シリアル変換ケーブル	4	
た		
デバッグ情報	35	
は		
ハイパーターミナル	5	
ブレークポイント	35	
プロジェクト	27	
プロセスベース	25	
ま		
メモリ保護	25	
ら		
リセット	22	
わ		
ワークスペース	16	

はじめてみよう Teamacaron

Version 1.A0.00

パーソナルメディア株式会社

Web: <http://www.t-engine4u.com/>

E-Mail: te-sales@personal-media.co.jp

Copyright © 2010 by Personal Media Corporation
