

RealView® Development Suite v3.1

インストールガイド (Windows, Red Hat Linux)

Copyright © 2003-2007 ARM Limited. All rights reserved.

リリース情報

本書には以下の変更が追加されています。

変更履歴

日付	発行	機密保持ステータス	変更
2003年9月	A	非機密扱い	RVDS v2.0 リリース
2004年1月	B	非機密扱い	RVDS v2.1 リリース
2004年12月	C	非機密扱い	RVDS v2.2 リリース
2005年5月	D	非機密扱い	RVDS v2.2 SP1 リリース
2006年3月	E	非機密扱い	RVDS v3.0 リリース
2007年3月	F	非機密扱い	RVDS v3.1 リリース

著作権

*または™のマークが付いた言葉およびロゴは、ARM Limited が所有する登録商標または商標です。本書に記載されている他の製品名は、各社の所有する商標です。

本書に記載されている情報の全部または一部、ならびに本書で紹介する製品は、著作権所有者の文書による事前の許可を得ない限り、転用・複製することを禁じます。

本書に記載されている製品は、今後も継続的に開発・改良の対象となります。本書に含まれる製品およびその利用方法についての情報は、ARM が利用者の利益のために提供するものです。したがって当社では、製品の市販性または利用の適切性を含め、暗示的・明示的に関係なく一切の責任を負いません。

本書は、本製品の利用者をサポートすることだけを目的としています。本書に記載されている情報の使用、情報の誤りまたは省略、あるいは本製品の誤使用によって発生したいかなる損失・損害についても、ARM Limited は一切責任を負いません。

ARM という用語が使用されている場合、*ARM または必要に応じてその子会社*を指します。

機密保持ステータス

本書は非機密扱いであり、本書を使用、複製、および開示する権利は、ARM および ARM が本書を提供した当事者との間で締結した契約の条項に基づいたライセンスの制限により異なります。

製品ステータス

本書の情報は最終版であり、開発済み製品に対応しています。

Web アドレス

<http://www.arm.com>

目次

サポートされているプラットフォーム.....	2
Windows 環境での RealView Development Suite のインストール.....	3
Red Hat Linux 環境での RealView Development Suite のインストール.....	4
コマンドラインからの RealView Development Suite のインストール.....	6
DSP デバッグサポートライセンスの要求.....	8

1 サポートされているプラットフォーム

RealView Development Suite v3.1 は、以下のプラットフォームでサポートされています。

- Microsoft Windows
- Red Hat Enterprise Linux

注

RealView Development Suite v3.1 では、FLEXnet ライセンス管理ソフトウェアが使用されます。フローティングライセンスを使用するには、該当するコンピュータごとに TCP/IP ソフトウェアをインストール、設定、および実行する必要があります。詳細については、『ARM FLEXnet ライセンス管理ガイド v4.1』を参照して下さい。

1.1 Microsoft Windows

RealView Development Suite v3.1 は、以下のオペレーティングシステムを実行している Pentium IBM 互換コンピュータでサポートされています。

- Windows XP Professional Service Pack 2 以降
- Windows 2000 Service Pack 4 以降

1.2 RedHat Enterprise Linux

RealView Development Suite v3.1 は、Gnome Window Manager と bash シェルを使用している Red Hat Enterprise Linux (WS v4 for Intel x86) を実行している Pentium IBM 互換コンピュータでサポートされています。

2 Windows 環境での RealView Development Suite のインストール

RealView Development Suite v3.1 をインストールするには、以下の操作を実行します。

- ARM® RealView Software Wizard を使用して、画面のプロンプトに従う。
- コマンドラインインストーラを実行する。これは、無人インストール用バッチファイルからインストールする場合に役立ちます（「コマンドラインからの RealView Development Suite のインストール」(6 ページ) を参照して下さい）。

2.1 ARM RealView Software Wizard を使用したインストール

RealView Development Suite v3.1 をインストールするには

1. リリースノートで、本リリースに関する重要事項を確認します。
2. CD-ROM ドライブに CD を挿入します。

ARM® RealView Software Wizard が自動的に起動します。起動しない場合は、CD-ROM のトップレベルのディレクトリにある setup.exe プログラムを実行して下さい。

3. ウィザードの指示に従って RealView Development Suite をインストールします。

ARM RealView Software Wizard の [Customize] パネルには、すべてのコンポーネントソフトウェアオプションが表示されます。以下のいずれかを選択します。

- **[Full]** を選択すると、すべてのコンポーネントソフトウェアがインストールされます。
- **[RVCT Only]** を選択すると、RealView Compilation Tools のみがインストールされます。
- **[RVD Only]** を選択すると、RealView Debugger のみがインストールされます。
- **[No Documentation]** を選択すると、マニュアルなしでデフォルトのコンポーネントソフトウェアがインストールされます。

独自のインストールオプションのセットを選択するには、必要に応じてオプションを選択または選択解除します。この操作により、インストールの種類は Custom に変更されます。

注

インストール完了後に、armenv ツールを使用して環境変数を設定または変更することができます（詳細については、『RealView Development Suite スタートガイド』を参照して下さい）。

4. インストールを続行します。
5. ソフトウェアのインストールが完了すると、ARM License Wizard が起動します。既にネットワーク FLEXnet ライセンスサーバを設定して実行しているか、ライセンスを後でインストールする場合は、[Cancel] をクリックします。それ以外の場合は、プロンプトに従ってライセンスファイルをインストールするか、ARM Licensing Web サイトにアクセスしてライセンスを取得します。

注

CEVA-Oak、CEVA-TeakLite、CEVA-Teak、および StarCore SC1200 DSP のサポートは、[RealView Debugger, Executables] オプションを選択した場合にインストールされます。

使用している DSP に適した DSP デバッグサポートライセンスを取得する必要があります（詳細については、『DSP デバッグサポートライセンスの要求』(8 ページ) を参照して下さい）。DSP デバッグのサポートは、RealView ICE を使用して接続している場合にのみ提供されます（RealView ICE は、個別に購入する必要があります）。

2.2 RealView Development Suite の変更またはアンインストール

RealView Development Suite を変更またはアンインストールするには

1. RealView Development Suite を変更またはアンインストールする前にすべてのコンポーネントを必ず終了して下さい。
2. [スタート] → [プログラム] → [ARM] → [RealView Development Suite v3.1] → [Modify or Uninstall Product] を選択して、ARM RealView Software Wizard を起動します。

注

複数の ARM 製品をアンインストールするには、[スタート] → [プログラム] → [ARM] → [Uninstallation Wizard] を選択して ARM RealView Software Wizard を起動します。この場合、手順 4 は省略します。

3. ウィザードの指示に従います。
4. [Product Setup] パネルで、以下の操作を行います。
 - インストールしたコンポーネントを変更する場合は、[Modify] を選択します。
 - RealView Development Suite をコンピュータから完全に削除する場合は、[Uninstall] を選択します。
5. 再起動を求めるメッセージが表示された場合、アンインストールを完了するにはコンピュータを再起動する必要があります。

3 Red Hat Linux 環境での RealView Development Suite のインストール

RealView Development Suite v3.1 をインストールするには、以下の操作を実行します。

- ARM® RealView Software Wizard を使用して、画面のプロンプトに従う。
- コマンドラインインストーラを実行する。これは、無人インストール用バッチファイルからインストールする場合に役立ちます (「コマンドラインからの RealView Development Suite のインストール」(6 ページ) を参照して下さい)。

3.1 ARM RealView Software Wizard を使用したインストール

RealView Development Suite v3.1 をインストールするには

1. リリースノートで、本リリースに関する重要事項を確認します。

注

root または特権ユーザとしてインストールしないで下さい。これらのいずれかのユーザとしてインストールした場合、RealView ICE など、他の RealView コンポーネントで変更する必要があるコンフィグレーションファイルを変更できず、コンフィグレーションエラーが発生することがあります。

2. CD-ROM ドライブに CD を挿入します。
3. CD が自動的にマウントされない場合は、root ユーザとしてログインし、以下のコマンドを実行して CD をマウントします。

```
mount device mount-dir
```

ここで、*device* はお使いの CD-ROM デバイスのパスを示し、*/dev/cdrom* のようになります。また、*mount-dir* は CD-ROM がマウントされる既存のディレクトリへのパスを表し、*/mnt/cdrom* のようになります。

4. CD-ROM のトップレベルのディレクトリに移動します。以下に例を示します。

```
cd /mnt/cdrom
```

5. ARM RealView Software Wizard を起動します。

```
setuplinux.bin
```

6. ウィザードの指示に従って RealView Development Suite をインストールします。

ARM RealView Software Wizard の [Customize] パネルには、すべてのコンポーネントソフトウェアオプションが表示されます。以下のいずれかを選択します。

- **[Full]** を選択すると、すべてのコンポーネントソフトウェアがインストールされます。
- **[RVCT Only]** を選択すると、RealView Compilation Tools のみがインストールされます。
- **[RVD Only]** を選択すると、RealView Debugger のみがインストールされます。
- **[No Documentation]** を選択すると、マニュアルなしでデフォルトのコンポーネントソフトウェアがインストールされます。

別のインストールオプションを選択するには、必要に応じてオプションを選択または選択解除します。この操作により、インストールの種類は Custom に変更されます。

注

インストール完了後に、armenv ツールを使用して環境変数を設定または変更することができます (詳細については、『RealView Development Suite スタートガイド』を参照して下さい)。

7. インストーラによって、RealView Development Suite v3.1 の環境変数を設定するスクリプトファイル

install_directory/RVDS31env.posh が生成されます。

source コマンドで適切なシェルスクリプトを読み込み、現在のシェルに新しい環境を追加します。これらのシェルスクリプトファイルは、armenv ツールを使用して生成することもできます。詳細については、『RealView Development Suite スタートガイド』を参照して下さい。

注

CEVA-Oak、CEVA-TeakLite、CEVA-Teak、および StarCore SC1200 DSP のサポートは、[RealView Debugger, Executables] オプションを選択した場合にインストールされます。

使用している DSP に適した DSP デバッグサポートライセンスを取得する必要があります (詳細については、『DSP デバッグサポートライセンスの要求』(8 ページ) を参照して下さい)。DSP デバッグのサポートは、RealView ICE を使用して接続している場合にのみ提供されます (RealView ICE は、個別に購入する必要があります)。

3.2 RealView Development Suite の変更またはアンインストール

RealView Development Suite を変更またはアンインストールするには

1. RealView Development Suite を変更またはアンインストールする前にすべてのコンポーネントを必ず終了して下さい。
2. ARM RealView Software Wizard を起動します。
setuplinux.bin

注

複数の ARM 製品をアンインストールするには、以下のようにアンインストールモードで ARM RealView Software Wizard を起動します。

```
setuplinux.bin -uninstall
```

この場合、手順 4 は省略します。

3. ウィザードの指示に従います。
4. [Product Setup] パネルで、以下の操作を行います。
 - インストールしたコンポーネントを変更する場合は、**[Modify]** を選択します。
 - RealView Development Suite をコンピュータから完全に削除する場合は、**[Uninstall]** を選択します。
5. ウィザードの指示に従って、必要なアクションを完了します。

4 コマンドラインからの RealView Development Suite のインストール

RealView Development Suite は、CLI コマンドを使用してインストールできます。

- Windows の場合は、以下のように入力します。
setupcli.exe
- Red Hat Linux の場合、以下のように入力します。
setupclilinux.bin

4.1 コマンドラインインストーラのヘルプの取得

コマンドラインインストーラではヘルプを取得できます。

- Windows の場合は、以下のように入力します。
setupcli.exe help [コマンド]
- Red Hat Linux の場合、以下のように入力します。
setupclilinux.bin help [コマンド]

4.2 Windows 環境でのインストール

ドライブ D: および C:\Program Files\ARM 内のメディアが選択したインストールディレクトリである場合は、以下のコマンドを入力します。

```
D:\setupcli.exe install --source D: --target "C:\Program Files\ARM" --env SYSTEM
```

システム環境ではなく、ユーザ環境を設定する場合は、代わりに --env USER を指定します。RVDS をネットワーク共有にインストールすることもできますが、その場合には各ユーザが以下のように自分の環境を設定して RVDS を実行する必要があります。

```
cd "W:\ARM\bin\win_32-pentium"
armenv --system -p RVDS
```

インストール中に、EULA (エンドユーザライセンス契約) に同意するかどうか尋ねられます。「yes」と入力します。

4.3 Red Hat Linux 環境でのインストール

メディアが /mnt/cdrom としてマウントされており、/opt/ARM/RVDS が選択したインストールディレクトリである場合は、以下のコマンドを入力します。

```
/mnt/cdrom/setupclilinux.bin install --source /mnt/cdrom \
--target "/opt/ARM/RVDS"
```

インストール中に、EULA (エンドユーザライセンス契約) に同意するかどうか尋ねられます。「yes」と入力します。

4.4 単一プラットフォームへの両方のバリエーションのインストール

RVDS の Windows および Red Hat Linux の両方のバリエーションは、Red Hat Linux などの単一のプラットフォームにインストールできます。これを行うには、--var platform 引数を使用して非ネイティブなプラットフォームを指定します。例えば、両方のバリエーションを Red Hat Linux プラットフォームにインストールするには、以下のよう指定します。

1. Red Hat Linux バリエーションのインストール

```
/mnt/cdrom/setupclilinux.bin install --source /mnt/cdrom \
--target "/opt/ARM/RVDS"
```

2. Windows バリエーションのインストール

```
/mnt/cdrom/setupclilinux.bin install --source /mnt/cdrom \
--target "/opt/ARM/RVDS" --var platform win_32-pentium --shared
```

--var の構文の詳細については、「バリエーションの構文」(7 ページ) を参照して下さい。

--shared を指定すると、インストーラの非ネイティブ要素が実行されなくなります。この例では、ARM License Wizard の起動や Windows の [スタート] メニューへのアイテムの追加などの要素は実行されません。

4.5 コマンドラインからのアンインストール

RVDS はコマンドラインからアンインストールできます。

- Windows の場合は、以下のように入力します。
`setupcli.exe uninstall --product product [--var variant] [--root root] [--shared]`
- Red Hat Linux の場合、以下のように入力します。
`setupclilinux.exe uninstall --product product [--var variant] [--root root] [--shared]`

`product` の構文の詳細については、「[製品の構文](#)」を参照して下さい。

`variant` の構文の詳細については、「[バリエントの構文](#)」を参照して下さい。

`--root root` は、インストールのルートです。デフォルトは ARMROOT 環境変数によって指定されます。

`--shared` を指定すると、アンインストーラの非ネイティブ要素が実行されなくなります。例えば、Red Hat Linux から Windows のバリエントをアンインストールする場合、ARM License Wizard の削除や Windows の [スタート] メニューからのアイテムの削除などの要素は実行されません。

4.6 製品の構文

製品を指定する構文を以下に示します。

```
-p category [name [version [revision]]]
```

名前の構成要素には以下の意味があります。

<code>category</code>	製品の識別子です。例えば、RVDS などがあります。
<code>name</code>	この引数は使用しないで下さい (デフォルト名は Contents です)。
<code>version</code>	製品のバージョン番号です。例えば、3.1 などがあります。バージョンを指定しなかった場合、インストールされている製品の最新バージョンが使用されます。
<code>revision</code>	製品の特定のビルド番号です。ビルド番号を指定しなかった場合、インストールされている製品の最新ビルドが使用されます。

例えば、RVDS v3.1 を Windows からアンインストールする場合は、以下のように入力します。

```
setupcli.exe uninstall --product RVDS 3.1
```

4.7 バリエントの構文

バリエントを指定する構文を以下に示します。

```
--var name value [name value]...
```

同じ製品のバリエントを識別します。

<code>name</code>	バリエントの種類です。例えば、platform などがあります。platform バリエントのみを使用することをお勧めします。
<code>value</code>	特定のバリエントです。例えば、linux-pentium などがあります。

例えば、RVDS v3.1 の Red Hat Linux バリエントをアンインストールするには、以下のように入力します。

```
setupclilinux.bin uninstall --product RVDS 3.1 --var product linux-pentium
```

5 DSP デバッグサポートライセンスの要求

以下の DSP 用デバッグサポートライセンスは個別に購入できます。

- CEVA-Oak DSP
- CEVA-TeakLite DSP
- CEVA-Teak DSP
- StarCore SC1200 DSP

これらのデバッグサポートライセンスを注文するには、購入元にお問い合わせ下さい。

FLEXnet ライセンス管理システムの詳細については、『*ARM FLEXnet ライセンス管理ガイド v4.1*』を参照して下さい。また、FLEXnet のライセンスの詳細については、『*FLEXNET LICENSING END USER GUIDE*』を参照して下さい。