

RealView® Development Suite v4.0

インストールガイド (Windows, Red Hat Linux)

Copyright © 2003-2008 ARM Limited. All rights reserved.

リリース情報

本書には以下の変更が加えられています。

変更履歴

日付	発行	機密保持ステータス	変更点
2003年9月	A	非機密扱い	RealView Developer Suite v2.0 リリース
2004年1月	B	非機密扱い	RealView Developer Suite v2.1 リリース
2004年12月	C	非機密扱い	RealView Developer Suite v2.2 リリース
2005年5月	D	非機密扱い	RealView Developer Suite v2.2 SP1 リリース
2006年3月	E	非機密扱い	RealView Development Suite v3.0 リリース
2007年3月	F	非機密扱い	RealView Development Suite v3.1 リリース
2008年2月	G	非機密扱い	RealView Development Suite v3.1 プロフェッショナルリリース
2008年9月	H	非機密扱い	RealView Development Suite v4.0 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、この著作権情報で別段に規定されている場合を除き、ARM Limited の EU またはその他の国における登録商標および商標です。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。

アクセス無制限は、ARM 社内による分類です。

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

システム要件	2
Windows への RealView Development Suite のインストール.....	4
Red Hat Linux への RealView Development Suite のインストール	6
コマンドラインからの RealView Development Suite のインストール	8
RealView ICE インストールの完了	11
DSP デバッグサポートライセンスの要求.....	13

1 システム要件

ARM® RealView® Development Suite (RVDS) v4.0 を使用するには、少なくとも 1 GHz の Pentium III クラスのプロセッサと 512 MB のシステムメモリが必要です。

具体的には、Pentium IV、1GB のメモリを搭載したコンピュータをお勧めします。

注

RVDS Professional エディションをお持ちの場合、ARM プロファイラの最低限の仕様は 2 GHz デュアルコアプロセッサ、メモリ 1 GB をお勧めします。

1.1 サポートされているプラットフォーム

RVDS v4.0 は、以下のプラットフォームでサポートされています。

- Windows Vista Business、Service Pack 1
- Windows Vista Enterprise、Service Pack 1
- Windows XP Professional、Service Pack 2
- Windows Server 2003 (Compiler のみ)
- Gnome Window Manager および bash シェルを使用した Red Hat Enterprise Linux (WS v4 for Intel x86)
- Gnome Window Manager および bash シェルを使用した Red Hat Enterprise Linux (WS v5 for Intel x86)

どのツールでも、以上のオペレーティングシステムの 32 ビットバージョンと 64 ビットバージョンの両方が適宜サポートされています。ただし、RealView ICE では、Red Hat Linux の 64 ビットバージョンと、Windows Vista にインストールされた 64 ビットの USB ドライバはサポートされていません。

注

RVDS v4.0 では、Acrecco Software Inc. (Macrovision Corporation のかつてのソフトウェアビジネス部門) が所有する FLEXnet ライセンス管理システム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、TCP/IP ネットワークを設定し、該当するコンピュータごとに実行する必要があります。詳細については、『ARM ツール用 FLEXnet ライセンス管理ガイド v4.2』を参照して下さい。

1.2 RealView ICE ホストソフトウェア

製品の **【完全】** インストールを選択すると、RVDS v4.0 リリース時に利用可能となっている RealView ICE ホストソフトウェアのバージョンがインストールされます。ただし、

- ハードウェアデバッグを行う場合は、TCI/IP または USB を使用して、RealView ICE 実行制御ユニットをホストに接続する必要があります。
- RealView Debugger を使用してトレースをキャプチャして解析するには、次のことが必要です。
 - Embedded Trace Buffer™ (ETB™) を使用してトレースをキャプチャするには、RealView ICE 実行制御ユニットを、TCP/IP または USB を使用してホストに接続する必要があります。
 - Embedded Trace Macrocell™ (ETM™) から直接トレースをキャプチャするには、RealView Trace または RealView Trace 2 データキャプチャユニットを、RealView ICE 実行制御ユニットを経由してホストに接続する必要があります。

注

RealView Debugger を使用したトレースのキャプチャと解析は、Windows プラットフォーム上でのみサポートされています。

- ハードウェアプロファイリングを行うには、次のことが必要です。
 - TCI/IP または USB を使用して、RealView ICE 実行制御ユニットをホストに接続する。
 - OS を使用して RealView Trace 2 データキャプチャユニットをホストに接続する。

デバッグおよびトレース要件に応じ、RealView ICE ハードウェア、RealView Trace ハードウェア、および RealView Trace 2 ハードウェアを別途購入する必要があります。RealView ICE ハードウェアを購入すると、RealView ICE ホストソフトウェアのバージョンが添付されてきます。

詳細については、『*RealView ICE and RealView Trace User Guide*』を参照して下さい。

ネットワークソフトウェア

実行制御ユニットやターゲットハードウェアとのリモート接続を行うには、使用オペレーティングシステムを、提供されているネットワークソフトウェアと共にインストールする必要があります。

2 Windows への RealView Development Suite のインストール

RVDS v4.0 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」(ページ 8) を参照して下さい)。

注

RVDS は、管理者特権を持つアカウントを使用してインストールする必要があります。

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

RVDS v4.0 をインストールするには

1. 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。

注

インストール作業に進む前に、リリースノートを読んでこのリリースについての重要情報を把握するようにお勧めします。

2. RVDS のインストール手順に関する画面のプロンプトに従います。

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。

- **[完全]** 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。これはデフォルトオプションです。
- **[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。
- **[RVCT Only]** を選択すると、*RealView Compilation Tools* (RVCT) 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。
- **[RVI Only]** を選択すると、RealView ICE ホストソフトウェアのみ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)。

3. インストールを続行します。
4. 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、**[キャンセル]** 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。
5. RealView ICE ホストソフトウェアがインストールされている場合は、「RealView ICE インストールの完了」(ページ 11) を参照し、RealView ICE 実行制御ユニットのインストールを完了するために必要な追加手順を確認して下さい。

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」(ページ 13) 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

RVDS を変更またはアンインストールするには

1. RVDS 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]** → **[Modify or Uninstall RVDS 4.0 edition]** を選択して、ARM RealView Software Wizard を起動します。
3. 画面のプロンプトに従います。
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。
 - RVDS をコンピュータから完全に削除するには、**[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。

注

RealView Debugger によって、RealView Debugger のホームディレクトリに RealView ICE コンフィギュレーション (RVConfig .rvc) ファイルが保存されます。デフォルトの RealView Debugger ホームディレクトリは次のとおりです。

C:\Documents and Settings\username\Application Data\ARM\rvdebug\4.0

RVDS がアンインストールされても、このディレクトリ内のファイルは削除されません。

3 Red Hat Linux への RealView Development Suite のインストール

RVDS v4.0 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」(ページ 8) 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

RVDS v4.0 をインストールするには

1. CD-ROM ドライブに CD を挿入します。
2. インストール作業に進む前に、リリースノートを読んでこのリリースについての重要情報を把握するようにして下さい。

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ギュレーションファイルを変更できず、コンフィギュレーションエラーが発生することがあります。

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。例：

```
cd /mnt/cdrom
```

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

```
setuplinux.bin
```

6. RVDS のインストール手順に関する画面のプロンプトに従います。

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。

- **【完全】** 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。これはデフォルトオプションです。
- **【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。
- **【RVCT Only】** を選択すると、RVCT 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。
- **【RVI Only】** を選択すると、RealView ICE ホストソフトウェアのみ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)。

7. インストール作業に進む前に、RVDS ライセンスをエクスポートする必要があります。

注

Red Hat Linux では、ARM License Wizard を使用することはできません。

8. インストーラによって、RVDS v4.0 の環境変数を設定するスクリプトファイル *install_directory/RVDS40env.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。

- RealView ICE ホストソフトウェアがインストールされている場合は、「RealView ICE インストールの完了」（ページ 11）を参照し、RealView ICE 実行制御ユニットのインストールを完了するために必要な追加手順を確認して下さい。

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」（ページ 13）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

RVDS を変更またはアンインストールするには

- RVDS 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。
- ARM RealView Software Wizard を起動します。

```
setuplinux.bin
```
- 画面のプロンプトに従います。
- [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。
 - RVDS をコンピュータから完全に削除するには、**[Uninstall]** を選択します。
- 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。

注

RealView Debugger によって、RealView Debugger のホームディレクトリに RealView ICE コンフィギュレーション（RVConfig .rvc）ファイルが保存されます。RealView Debugger ホームディレクトリは次のとおりです。

```
~/rvd
```

RVDS がアンインストールされても、このディレクトリ内のファイルは削除されません。

複数の ARM 製品のアンインストール

複数の ARM 製品をアンインストールするには、以下のいずれかを実行します。

- install_directory/bin/uninstall.sh コマンドを実行します。
- uninstall オプションを使用して ARM RealView Software Wizard を起動します。

```
setuplinux.bin -uninstall
```

- 接頭辞なしで uninstall オプションを指定する場合は、アンインストールする ARM 製品も指定する必要があります（詳細については、「コマンドラインからのアンインストール」（ページ 9）を参照して下さい）。

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

RVDS 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、以下のように指定します。
`setupcli.exe`
- Red Hat Linux の場合、以下のように指定します。
`setupclilinux.bin`

以上のコマンドを実行すると、RVDS が非対話的にインストールされます。

注

また、RealView ICE 実行制御ユニットを完了するために必要な追加手順については、「RealView ICE インストールの完了」(ページ 11) を参照して下さい。

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

メディアがドライブ D: 内にあり、インストールディレクトリとして C:\Program Files\ARM を選択する場合は、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。

注

RVDS は、管理者特権を持つアカウントを使用してインストールする必要があります。

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 インストールレベルの選択

任意指定できる `--level option` 引数を使用すると、インストールレベルを選択できます。ここで、`option` には、以下のいずれかを指定できます。

- **[完全]** 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。これはデフォルトオプションです。
- **[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。
- **[RVCT Only]** を選択すると、RVCT 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。
 - **[RVI Only]** を選択すると、RealView ICE ホストソフトウェアのみインストールされます。
- 例えば、RVCT のみをインストールするには、次のコマンドを入力します。

- Windows の場合


```
D:\setupcli.exe install --source D: --target "C:\Program Files\ARM"
--env SYSTEM --level "RVCT Only"
```
- Red Hat Linux の場合


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

4.5 非ネイティブなプラットフォームへのバリエーションのインストール

非ネイティブのプラットフォームには、RVDS の Windows または Red Hat Linux の両方のバリエーションをインストールできます。これを行うには、`--var platform [win32|linux]` 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、RVDS の Red Hat Linux バリエーションをインストールするには、以下のように入力します。

```
D:\setupcli.exe install --source D: --target "C:\Program Files\ARM" --var
platform linux --shared
```

`--var` の構文の詳細については、「バリエーションの構文」(ページ 10) 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、Linux 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。

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を、Red Hat Linux などの単一のプラットフォームにインストールするには

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 --shared
```

`--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。

4.6 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.bin 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」(ページ 10) を参照して下さい。

`variant` の構文の詳細については、「バリエーションの構文」(ページ 10) 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 のバリエーション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。詳細については、「非ネイティブなプラットフォームへのバリエーションのインストール」を参照して下さい。

注

RealView Debugger によって、RealView Debugger のホームディレクトリに RealView ICE コンフィギュレーション (RVConfig .rvc) ファイルが保存されます。

- Windows のデフォルトの RealView Debugger ホームディレクトリは次のとおりです。
C:\Documents and Settings\username\Application Data\ARM\rvdebug\4.0
- Red Hat Linux のデフォルトの RealView Debugger ホームディレクトリは次のとおりです。
~/rvd

RVDS がアンインストールされても、これらのディレクトリ内のファイルは削除されません。

注

複数の ARM 製品をアンインストールするには、uninstall オプションの先頭にハイフン (-) を付けます。他のオプションは含めないで下さい。

```
setupcli.exe -uninstall
```

4.7 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。

<i>category</i>	製品の識別子です。例えば、RVDS などがあります。
<i>name</i>	この引数は使用しないで下さい (デフォルト名は Contents です)。
<i>version</i>	製品のバージョン番号です。例えば、4.0 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。
<i>revision</i>	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 v4.0 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 4.0
```

4.8 バリエーションの構文

バリエーションを指定する構文を以下に示します。

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

同じ製品のバリエーションを識別します。

<i>name</i>	バリエーションの種類です。例えば、platform などがあります。platform バリエーションのみを使用するようにお勧めします。
<i>value</i>	特定のバリエーションです。例えば、linux や win_32 などがあります。

例えば、RVDS v4.0 の Red Hat Linux バリエーション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 4.0 --var product linux
```

5 RealView ICE インストールの完了

RealView ICE ホストソフトウェアのインストールを選択した場合は、使用する RealView ICE ハードウェアを設定する必要があります。

注

RealView ICE ハードウェアは別途購入する必要があります。

5.1 ネットワークでの RealView ICE の使用

RealView ICE をネットワーク上で使用するには、RVI Update アプリケーションを実行する必要があります。

RVI Update アプリケーションを使用して RealView ICE 実行制御ユニット上のファームウェアを更新する方法については、『*RealView ICE and RealView Trace User Guide*』を参照して下さい。

5.2 USB デバイスドライバのインストール

このセクションでは、USB ドライバのインストール方法について説明します。

Windows XP SP2 と Windows Vista

1. USB ケーブルを使用して RealView ICE ユニットの PC に接続し、RealView ICE ユニットの電源を入れます。
2. Windows によって接続が検出され、新しいハードウェアのダイアログが表示されます。
3. 画面の指示に従います。

注

既に RealView ICE ホストソフトウェアをインストールしている場合は、次の場所でドライバを見つけることができます。

```
install_directory\RVI\Drivers\usb_driver\...\win_32-pentium
```

追加情報

RealView ICE USB ドライバのインストール時は次の点に注意して下さい。

- PC に USB 1.1 ポートと USB 2.0 ポートがある場合、RealView ICE ユニットの USB 1.1 ポートに接続すると、次のメッセージが表示されます。
 HI-SPEED USB Device Plugged into non-HI-SPEED USB Hub
 RealView ICE はいずれのポートとも互換性があるので、そのまま USB 1.1 に接続してもかまいません。USB 2.0 ポートに接続すると USB パフォーマンスが向上します。
 RealView Trace 2 ユニットを使用してプロファイリングする場合は、USB 2.0 ポートを使用して下さい。
- RealView ICE には、RealView ICE および RealView Trace の新しいバージョンの USB ドライバが用意されています。以前の RealView ICE からアップグレードしても、そのまま問題なく既存のドライバを使用することができます。
 新しいドライバにアップグレードするには、以下の手順に従います。
 1. Windows デバイスマネージャを開きます。
 2. アップグレードする RealView ICE ユニットまたは RealView Trace ユニットを選択します。
 3. 右クリックして **[Update Driver...]** を選択します。新しいハードウェアのダイアログが表示されます。
 4. 『Windows XP SP2 と Windows Vista』の説明に従って、USB ドライバをインストールします。
- 以前の RealView ICE リリースでは新しいドライバを使用できません。
 以前の RealView ICE リリースに戻すには、以下の手順に従って新しいドライバをアンインストールする必要があります。
 1. Windows デバイスマネージャを開きます。
 2. アップグレードする RealView ICE ユニットまたは RealView Trace ユニットを選択します。
 3. 右クリックして **[Uninstall]** を選択します。

4. **[OK]** をクリックします。
 5. RealView ICE または RealView Trace がデバイスツリーから削除されます。
 6. 以前の RealView ICE リリースをインストールします。
- 次のディレクトリにあるドライバは、Windows XP SP1 をサポートしなくなります。
`install_directory\RVI\Drivers\usb_driver\...\win_32-pentium.`
 Windows XP SP1 をサポートしている古いバージョンのドライバは次のディレクトリにあります。
`install_directory\RVI\Drivers\usb_driver\...\win_32-pentium\old.`
 Windows XP SP1 で RealView ICE の以前のリリースに戻す手順のステップ 3 で、以上のディレクトリを使用して下さい。

Red Hat Linux

Red Hat Linux プラットフォーム上で RealView ICE または RealView Trace 2 を接続する前に、次の処理を行います。

1. USB を使用して RealView ICE または RealView Trace 2 を接続する場合は、libusb ライブラリ (`/usr/lib/libusb-0.1.so.4`) をインストールします。このライブラリは通常、Red Hat Linux 配布版の libusb パッケージまたは libusb-0.1-4 パッケージにあります。
2. USB デバイスノードに対する適切な正しいパーミッションを設定します。この設定を行うための `usb-install` スクリプト (RealView ICE インストール時に使用) が用意されています。このスクリプトは、次の場所にあります。

```
install_directory\RVI\Drivers\usb_driver/.../linux-pentium/usb-install
```

注

RealView ICE または RealView Trace 2 を接続する前に、このスクリプトを実行する必要があります。

このスクリプトを実行するには、`/etc` ディレクトリへの書き込みのためのスーパーユーザー (`root`) アクセス権が必要です。`root` 以外のアカウントでスクリプトを実行すると、`root` パスワードを指定するように要求されます。

5.3 RealView ICE ファームウェアのアップグレード

RealView ICE ユニットをお持ちの場合は、このファームウェアを、RealView Development Suite に付属している最新バージョンにアップグレードできます。インストール後、必要な RealView ICE ファームウェアのバージョンを、次のディレクトリで確認して下さい。

```
install_directory\RVI\Firmware\
```

6 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せん。

- 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。

ARM 製品で使用される 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 v4.2』を参照して下さい。また、FLEXnet ライセンスの詳細については、『Macrovision FLEXNET LICENSING END USER GUIDE』を参照して下さい。

