# データ通信手段が用意できない場合の, 技術教育ゼロ事前準備&チェック項目(Windows編)

TOPPERS/EV3RTサイトの開発環境のインストール(Windows+Cygwin編) (http://dev.toppers.jp/trac\_user/ev3pf/wiki/DevEnvWin)も参照してください。

# [Step 1]

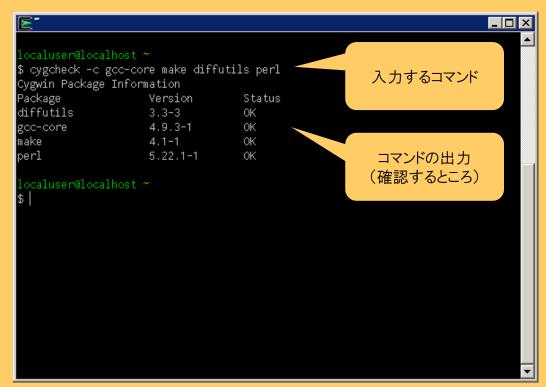
TOPPERS/EV3RTサイトの開発環境のインストール(Windows+Cygwin編)①~⑨の通りに、Cygwinのインストールを行う

# Check !!

Cygwin Terminal(もしくはCygwin64 Terminal)を起動し、以下のコマンドを実行する。

cygcheck -c gcc-core make diffutils perl

コマンド出力のいちばん右の欄がOKになっている事を確認する。



# [Step 2]

以下の"作業フォルダー"をCygwinインストールフォルダーに作成する。

32bit版OS:C:\u224cygwin\u224cv3rt 64bit版OS:C:\u224cygwin64\u224cv3rt

# [Step 3]

TOPPERS/EV3RTサイトの開発環境のインストール(Windows+Cygwin編)⑩ GCC ARMインストーラをダウンロードし、以下のファイルを"作業フォルダに保存する" gcc-arm-none-eabi-4\_8\_2014q3-20140805-win32.exe (ダウンロード元 https://launchpad.net/gcc-arm-embedded/+download)

# [Step 4]

TOPPERS/EV3RTサイトの開発環境のインストール(Windows+Cygwin編)⑮ U-Bootのmkimageをダウンロードし、以下のファイルを"作業フォルダ"に保存する Mkimage.tar.gz

(ダウンロード元 <a href="http://www.trimslice.com/download/tools/Mkimage.tar.gz">http://www.trimslice.com/download/tools/Mkimage.tar.gz</a>)

# [Step 5]

TOPPERS/EV3RTパッケージをダウンロードし、以下のファイルを作業フォルダに保存するev3rt-beta6-2-release.zip

(ダウンロード元 http://dev.toppers.jp/trac\_user/ev3pf/wiki/Download)

# [Step 6]

ETロボコン用EV3サポートサイトを一括ダウンロードし、以下のファイルを保存する etroboEV3-master.zip

(ダウンロード元 https://github.com/ETrobocon/etroboEV3/archive/master.zip)

# Check !!

"作業フォルダ"をエクスプローラで開き,以下のファイルがある事を確認する。 etroboEV3-master.zip ev3rt-beta6-2-release.zip gcc-arm-none-eabi-4\_8\_2014q3-20140805-win32.exe Mkimage.tar.gz

