

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。

```
localuser@localhost ~  
$ cygcheck -c gcc-core make diffutils perl  
Cygwin Package Information  
Package      Version      Status  
diffutils    3.3-3        OK  
gcc-core     4.9.3-1      OK  
make         4.1-1        OK  
perl         5.22.1-1     OK  
  
localuser@localhost ~  
$ |
```

入力するコマンド

コマンドの出力
(確認するところ)

[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:\cygwin\ev3rt

64bit版OS : C:\cygwin64\ev3rt

[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)^⑪
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 <http://www.trimslice.com/download/tools/Mkimage.tar.gz>)

[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

