




Raspberry Pi による IoT システム開発実習 正誤表

本書の内容に以下の誤りがございました。お詫びして訂正いたします。

お手持ちの本の「刷数」とこの表の「該当刷数」が一致する箇所をご参照ください。お手持ちの本の「刷数」の調べ方は[こちら](#)

(2022年7月28日更新)

該当刷数	頁	行数など	誤	正
1	4	簡条書き③の最終行	(LM35DZ)	(LM61CIZ)
1	25	表 2.6	4)終了 echo24 > ../gpio/export	4)終了 echo24 > ../gpio/unexport
1	28	プログラム 2.4, main 関数の第1段落9行目	GPIO.setup(SWITCH, GPIO.IN)	GPIO.setup(SWITCH, GPIO.IN, pull_up_down = GPIO.PUD_DOWN)
1	31	7行目	..., Advanced Options の...	..., Interfacing Options の...
1	32	図 3.3	右のように修正	
1,2	33	下から 5~4 行目	..., 上位 バイト~ 下位 バイトの順に格納するために block[1]は...	..., 下位 バイト~ 上位 バイトの順に格納するために block[0]は...
1	35	プログラム 3.1, ページ 最初の行	GPIO.cleanup() # GPIO ピンをクリーンアップ	削除
1	43	プログラム 4.1, main 関数の第1段落最後に追加		spi.max_speed_hz = 100000 # 通信速度 100kHz
1	43	プログラム 4.1, 無限ループ終了処理	except KeyboardInterrupt:	except Keyboard Interrupt:
1	43	プログラム 4.1, ページ 最後の行	GPIO.cleanup() # GPIO ピンをクリーンアップ	削除

該当刷数	頁	行数など	誤	正
1	44	図 4.4	右のように修正	 <p>(SPIの場合) 物理的ピン番号</p> <ul style="list-style-type: none"> 1 へ接続 ← VDD 6 へ接続 ← GND 23 へ接続 ← SPC 19 へ接続 ← SDI 21 へ接続 ← SDO 24 へ接続 ← CS
1,2	44	図 4.4	 <p>(SPIの場合) 物理的ピン番号</p> <ul style="list-style-type: none"> 1 へ接続 ← VDD 6 へ接続 ← GND 23 へ接続 ← SPC 19 へ接続 ← SDI 21 へ接続 ← SDO 24 へ接続 ← CS 	 <p>(SPIの場合) 物理的ピン番号</p> <ul style="list-style-type: none"> 1 へ接続 ← VDD 6 へ接続 ← GND 23 へ接続 ← SPC 19 へ接続 ← SDI 21 へ接続 ← SDO 24 へ接続 ← CS
1	50	11 行目	Advanced Options の…	Interfacing Options の…
1	54	プログラム 5.1, main 関数の第 1 段 落最後に追加		<code>spi.max_speed_hz = 1000000 # 通信速度 1MHz</code>
1	54	プログラム 5.1, 無限ル ープ終了処理	<code>except KeyboardInterrupt:</code>	<code>except KeyboardInterrupt:</code>
1	54	下から 2 行目	VDD = 4~20 V であるので…	VDD = 2.7~10 V であるので…
1	56	プログラム 5.2, ページ 上から 4 行目	<code>adc_out = ((r[1] & 3) << 0x0F) r[2]</code>	<code>adc_out = ((r[1] & 0x0F) << 8) r[2]</code>
1	56	プログラム 5.2, main 関数の第 1 段落 4 行目	<code>spi_max_speed_hz = 1000000 # 1MHz</code>	<code>spi.max_speed_hz = 1000000 # 1MHz</code>
1	56	プログラム 5.2, 無限ル ープ処理の 1 行目	<code>adc_out = analog_read(spi, 2) # アナログ読出し CH2(MCP3208)</code>	<code>adc_out = analog_read(spi, 1) # アナログ読出し CH1(MCP3208)</code>
1	56	プログラム 5.2, 無限ル ープ処理の 2 行目	<code>temp = 100.0 * (adc_out * 3.3 / 4095) # 式(5.1)による温度算出</code>	<code>temp = 100.0 * (adc_out * 3.3 / 4095 - 0.600) # 式(5.1)による温度算出</code>

該当刷数	頁	行数など	誤	正
1	63	プログラム 6.1, 無限ループ処理の第2段落	<code>pwd_led.ChangeDutyCycle(duty_cycle) # デューティ比変更</code>	<code>pwm_led.ChangeDutyCycle(duty_cycle) # デューティ比変更</code>
1	66	プログラム 6.2, 無限ループ処理の第1段落	<code>print('adc_out0 = '. adc_out0)</code> <code>print('adc_out1 = '. adc_out1)</code> <code>print('adc_out2 = '. adc_out2)</code>	<code>print('adc_out0 = ', adc_out0)</code> <code>print('adc_out1 = ', adc_out1)</code> <code>print('adc_out2 = ', adc_out2)</code>
1	130	図 9.5	右のように修正	
1	131	図 9.6	右のように修正	

該当刷数	頁	行数など	誤	正
1	133	プログラム 9.1, 最初の インポート処 理段落の最後 に追加		<code>from time import sleep # time モジュールからの sleep 関数のインポート</code>
1	134	プログラム 9.1, ページ の最下行	<code>s = date+ ", "+lid+", "+id+...</code>	<code>s = date+ ", "+str(lid)+", "+id+...</code>
1,2	135	プログラム 9.1, while ループ内 5 行目	<code># シリアルデータ読み込み(id,...)</code>	<code># シリアルデータ読み込み(lid, id, ...)</code>
1	135	プログラム 9.1, 時系列 データ作成行	<code>temps,humans = getTHList(hour,temp,hcounts)</code>	<code>temps,humans = getTHList(hour,temp,hcounts,temps,humans)</code>
1	141	8) の入力内 容 2 行目	<code>lid int id char(8), temp double(5,1), hcount int,</code>	<code>lid int, id char(8), temp double(5,1), hcount int,</code>
1,2	142	プログラム 10.1, main 関数内 2 行目	<code>lid = " 1"</code>	<code>lid = 1</code>
1,2	144	プログラム 10.2, main 関数内 2 行目	<code>lid = " 1"</code>	<code>lid = 1</code>
1	145	図 10.5	(図の右下) <code>insert(date,id,temp,hcount)</code>	<code>insert(date,lid,id,temp,hcount)</code>
1,2	145	図 10.5	(フローチャートとプログラムの不整合)	「50分スリープ」の処理を削除
1,2	146	プログラム 10.3, 下か ら第 3 段落 の 3,4 行目	<code>oneline = lines[num-1] # 最終行取り出し #print("##### oneline = ",oneline)</code>	<code>if num > 0 : oneline = lines[num-1] # 最終行の取り出し else: continue #print("##### oneline = ",oneline)</code>
1	146	プログラム 10.3, プロ グラムの最後 から 5 行目	<code>saveflat = 1</code>	<code>saveflag = 1</code>
1	154	プログラム 11.2, 下か ら 5 段落目 の 2 行目, 4 行目	<code>for i in range(1,12) : months[i]=i for i in range(1,31) : days[i]=i</code>	<code>for i in range(0,12) : months[i]=i+1 for i in range(0,31) : days[i]=i+1</code>

該当刷数	頁	行数など	誤	正
1	154	プログラム 11.2, 下から3段落目の最終行, 下から2段落目の最終行	cb2.current(month) cb3.current(day)	cb2.current(month-1) cb3.current(day-1)
1,2	156	図 11.6	now, date, hour, min = getNow()	yyyy, MM, dd = getYMD()
1,2	156	図 11.6	resultset = select(date, id) date : タイムスタンプ id : センサ ID	results = select(yyyy, MM, dd, lid) lid : 論理デバイス ID
1,2	158	図 11.7		「データ入力」からの戻り矢印を「変数初期化」の前に修正
1,2	158	図 11.7	now, date, hour, min = getNow()	now = datetime.now()
1,2	159	プログラム 11.4, make_graph 関数内第1段落の最終行	# センサ ID	# 個体識別番号
1	160	プログラム 11.4, ページ下から3行目, 1行目	for i in range(1,12) : months[i]=i for i in range(1,31) : days[i]=i	for i in range(0,12) : months[i]=i+1 for i in range(0,31) : days[i]=i+1
1	161	プログラム 11.4, ページ第2, 3段落のそれぞれ最終行	cb2.current(month) cb3.current(day)	cb2.current(month-1) cb3.current(day-1)
1,2	170	表 12.2 の上の行	chmod a+w selected-data.csv	chmod a+w selected_data.csv
1,2	171	プログラム 12.1 下から第2段落	<canvas id = "human-temp" style="width:100%;height:auto;"></canvas>	<canvas id = "human-temp"></canvas>
1,2	177	プログラム 12.3 下から 15行目	.lid." , " .lid. …	.\$lid." , " .lid. …
1,2	179	表 12.3	display.py cal.php mychart.js	display.py html/cal.php mychart.js

該当刷数	頁	行数など	誤	正
1,2	182	5)	Lxterminal -geometry (3か所)	lxterminal --geometry
1	185	プログラム A.1, 下から 2行目	if __name__ == "__mine__":	if __name__ == "__main__":