

訂正とおわび

本誌のバック・ナンバーにおいて、下記の個所に誤りがありました。おわびして訂正いたします。 <http://toragi.cqpub.co.jp/tabid/794/Default.aspx> (編集部)

■ 2018年3月号

● 特集 第2部 第10話

p.85 右↑8行目、右↑5行目：S16LE→S16_LE

● 特集 第2部 第13話

p.91 左↑17行目：pip_setuptools → pip_setuptools_wheel

p.91 左↑10行目：次の行に下記を追加

① sudo apt - get install portaudio19 - dev libffi - dev libssl - dev

p.91 左↑8行目：次の行に下記を追加

② python - m pip install -- upgrade google - assistant - sdk [samples]

p.91 右↓5行目：client_servret_* → client_secret_*

p.91 右↑4行目：google - assistant - demo → google - assistant - demo -- device_model_id cq - aispeaker

p.91 図12：事前にデバイス・モデルを登録します。次のコマンドを実行します。

googlesamples - assistant - devicetool _ register - model - manufacture "Assistant _ SDK _ developer" -- product - name "Assistant _ SDK _ light" - type LIGHT _ - model _ cq - aispeaker

登録できたかどうかは次のように確認してください。

googlesamples - assistant - devicetool _ get -- model _ cq - aispeaker

● 特集 第2部 第14話

p.92 右↑7行目：図6→図5

p.92 右↑8行目：図7→図6

● 特集 第2部 第16話

p.102 左↓6行目：<https://github.com/adafruit/Adafruit> → https://github.com/adafruit/Adafruit_

com/adafruit/Adafruit_

● 2段カルマン・ロケット発射！上空100 mの姿勢を推測&描画

p.129 図5右上の吹き出し： $u(k)$ は→ $v(k)$ は

p.129 図5の式(3)： $Bu(k) \rightarrow Bv(k)$

p.130 左↓2行目：雑音 $w(k)$ で→雑音 $v(k)$ で

p.131 右↓16行目：重力加速度1.5 gを→重力加速度1.2 gを

p.136 右↓9行目：入力値 $u(t)$ →入力値 $v(t)$

p.136 式(19)： $u(t) \rightarrow v(t)$

p.136 式(20)：下記のとおり

$$\frac{d}{dt} = \begin{bmatrix} q_1 \\ q_2 \\ q_3 \\ q_4 \end{bmatrix} = \frac{1}{2} \begin{bmatrix} q_4 & -q_3 & q_2 \\ q_3 & q_4 & -q_1 \\ -q_2 & q_1 & q_4 \\ -q_1 & -q_2 & -q_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \omega_1 \\ \omega_2 \\ \omega_3 \end{bmatrix}$$