

RPi-CM3MB2

RPi-CM3MB2L

RaspberryPi Compute Module 3/4S キャリアボード

ユーザーズマニュアル

2025 年 7 月

第 3.2 版



ラトックシステム株式会社

RaspberryPi Compute Module 3/4S キャリアボード

安全にお使いいただくために

第1章 はじめに

(1-1) 製品仕様

1- 1

(1-2) 添付品

1- 3

第2章 各部名称と説明

(2-1) 基板構成

2- 1

(2-2) 各部説明

2- 2

第3章 Raspbian のインストールと各種設定

(3-1) Raspberry Pi OS のインストール

3- 1

(3-2) ローカライゼーションの設定

3- 3

(3-3) RTC と LED の設定

3- 6

(3-4) シャットダウンスクリプトの登録

3-11

(3-5) CAMERA と DISPLAY の有効化(15pin)

3-16

安全にお使いいただくために

◆警告および注意表示◆

 警告	人が死亡するまたは重傷を負う可能性が想定される内容を示しています。
 注意	人が負傷を負う可能性が想定される内容および物的損害が想定される内容を示しています。



警告

- 製品の分解や改造等は、絶対におこなわないでください。
- 無理に曲げる、落とす、傷つける、上に重いものを載せることはおこなわないでください。
- 製品が水・薬品・油等の液体によって濡れた場合、ショートによる火災や感電の恐れがあるため使用しないでください。
- 煙が出る、異臭や音がするなどの異常が発生したときは、ただちに電源を切り、すべての接続ケーブルを抜いたあと、弊社サポートセンターに連絡してください。



注意

- 本製品は電子機器ですので、静電気を与えないでください。
- 高温多湿の場所、温度差の激しい場所、チリやほこりの多い場所、振動や衝撃の加わる場所、強い磁気を帯びたものの近くでの使用・保管は避けてください。
- 本製品は日本国内仕様です。日本国外で使用された場合の責任は負いかねます。
- 本製品は、医療機器、原子力機器、航空宇宙機器、輸送機器など人命に関わる設備や機器、および高度な信頼性を必要とする設備、機器での使用は意図されておりません。
これらの設備、機器制御システムに本製品を使用し、本製品の故障により人身事故、火災事故などが発生した器制御システムに本製品を使用し、本製品の故障により人身事故、火災事故などが発生した場合、いかなる責任も負いかねます。
- 接続を誤ったことによる損失、逸失利益等が発生した場合でも、いかなる責任も負いかねます。

- 本紙の内容に関しましては、将来予告なしに変更することがあります。
- 本紙の内容につきましては万全を期して作成しておりますが、万一ご不審な点や誤りなどお気づきの点がございましたらご連絡くださいますようお願いいたします。
- 本製品は日本国内仕様となっており、海外での保守、およびサポートはおこなっておりません。
- 製品改良のため、予告なく外観または仕様の一部を変更することがあります。
- 本製品の保証や修理に関しては、本紙の保証書に記載されております。必ず内容をご確認の上、大切に保管 してください。
- 運用の結果につきましては責任を負いかねますので、予めご了承ください。
- 本製品の運用を理由とする損失、逸失利益等の請求につきましては、いかなる責任も負いかねますので、予めご了承ください。
- 本製品を廃棄するときは地方自治体の条例に従ってください。条例の内容については各地方自治体にお問い合わせください。
- 本製品および本紙に記載されている会社名および製品名は、各社商標または登録商標です。ただし本文中にはRおよびTMマークは明記しておりません。

第1章 はじめに

RPi-CM3MB2/RPi-CM3MB2L は、組込み機器での IoT 化を目的とした SoM (System on Module) 「Raspberry Pi Compute Module 3/4S」に対応した キャリアボード製品です。

(1-1) 製品仕様

ハードウェア仕様

項 目	仕 様 内 容
名称	RaspberryPi Compute Module 3/4S キャリアボード ※ RPi-CM3MB2L は Raspberry Pi CM3 Lite バンドル版 【※2024 年 2 月以降出荷品は eMMC32GB 搭載品をバンドル】
型番	RPi-CM3MB2 RPi-CM3MB2L (CM3Lite バンドル版)
対応 Raspberry Pi	Raspberry Pi Compute Module 4S Raspberry Pi Compute Module 3+ Raspberry Pi Compute Module 3+ Lite Raspberry Pi Compute Module 3 Raspberry Pi Compute Module 3 Lite
LED	[電源 LED] 緑点灯 電源 ON 緑点滅 0.3 秒間隔 / シャットダウン中 緑点滅 1.0 秒間隔 / 充電中 (電源 ON 時) 赤点灯 バッテリー要充電 赤点滅 1.0 秒間隔 / 充電中 (電源 OFF 時) [ステータス LED] 緑点滅 システムアクセス中 [シャットダウン LED] 緑点灯 シャットダウンプロセス実行中
RTC	搭載 (CR2032 電池よりバックアップ)
電源スイッチ	電源 ON/OFF ボタン
電源電圧	DC +12V/3A ※DC ジャックまたは 2 ピン XH コネクタより供給 適合プラグ : センタープラス 12V/3A フォーク(音叉)型 DC プラグ (径 5.5mm 内径 2.1mm)

消費電流	DC12V/ 220mA (スタンバイ時)、540mA (4 コア 100%負荷時) (USB 2A 負荷時は 1000mA 加算、Li-ion 電池充電中は最大 530mA 加算)						
動作環境	温度：0～40℃、湿度：20～80% (ただし結露しないこと)						
基板寸法	約 166mm x 112mm ※突起含まず						
重量	約 168g ※CR2032 電池、CM3Lite を含む。						
適合ケース	CM3MB2 シリーズ：タカチ電機工業 PF18-4-12、PF18-5-12 (HAT 拡張基板も組込可能)						
I/O 端子	[microSD スロット] ※Compute Module Lite (eMMC なしモデル)使用時のみ システムドライブとして使用可能 [HDMI 出力] HDMI Std. A コネクタ ※Raspberry Pi の仕様により最大 1080p/60Hz まで [USB ホスト] USB Type A x3 (フロント x1, リア x2) ピンヘッダー x1 (拡張 GPIO コネクタ) ※USB2.0 HighSpeed 対応 [イーサネット] 100BASE-TX 対応 RJ45 [GPIO] HAT 仕様準拠 40 ピン ピンヘッダー 拡張 8 ピン ピンヘッダー						
Li-ion バッテリー	18650 タイプ (保護機能付き) 3.7V 2600mAh (もしくは互換品) <table border="1"> <thead> <tr> <th>電池残量</th><th>状態</th></tr> </thead> <tbody> <tr> <td>約 40%未満</td><td>要充電(電源 LED は赤点灯) ※1</td></tr> <tr> <td>約 20%未満</td><td>シャットダウンを実行 (電源ボタンを長押した場合と同じ) ※1</td></tr> </tbody> </table> ※1 周囲温度が 25℃の場合。 使用時間(満充電状態から自動シャットダウンまでの時間) -- 約 2 時間 ※2 充電時間(電池切れ状態で充電し、自動起動から充電完了までの時間) -- 約 2.5 時間 ※2 ※2 周囲温度が 25℃で、動画を連続再生した場合。	電池残量	状態	約 40%未満	要充電(電源 LED は赤点灯) ※1	約 20%未満	シャットダウンを実行 (電源ボタンを長押した場合と同じ) ※1
電池残量	状態						
約 40%未満	要充電(電源 LED は赤点灯) ※1						
約 20%未満	シャットダウンを実行 (電源ボタンを長押した場合と同じ) ※1						
生産	日本						
保証期間	1 年						

(1-2) 添付品

ご使用前に下記添付品が添付されているかをご確認願います。

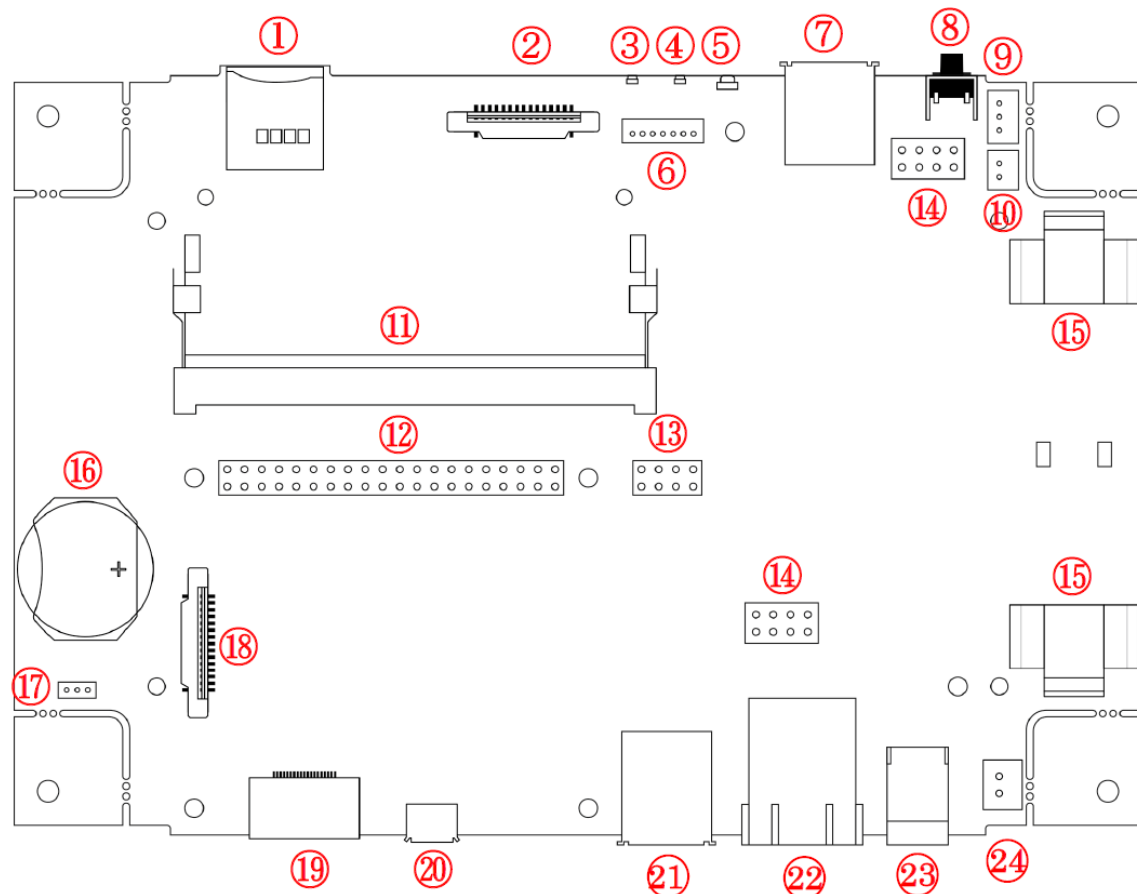
- ☒ RPi-CM3MB2 本体
- ☒ CR2032 電池（RTC バックアップ用）
- ☒ 補足文書
- ☒ 保証書
- ☒ Raspberry Pi Compute Module 3 Lite(※RPi-CM3MB2L のみ)
【※2024 年 2 月以降出荷品は eMMC32GB 搭載品をバンドル】

第2章 各部名称と説明

製品基板の各部名称と機能について説明します。

(2-1) 基板構成

製品基板の各部名称は以下のとおりです。

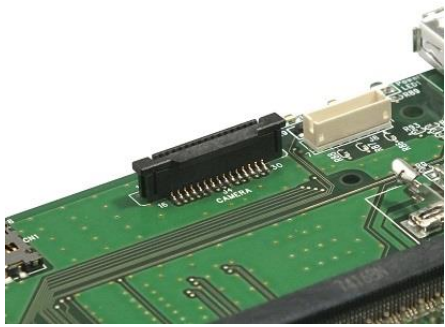
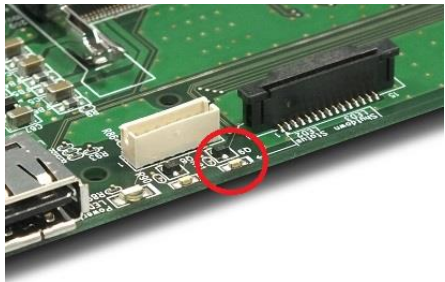


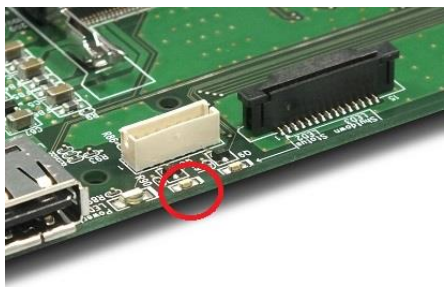
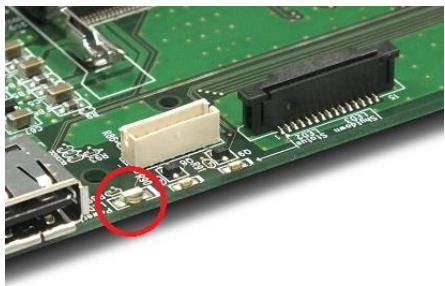
No	名称	No	名称
1	microSD スロット	2	CAMERA コネクタ
3	シャットダウン LED	4	ステータス LED
5	電源 LED	6	内部配線用 LED 接続 7PIN ZH コネクタ
7	USB Type A コネクタ	8	電源 ON / OFF 用スイッチ
9	内部配線用 電源スイッチ接続 3PIN PH コネクタ	10	Li-ion バッテリー接続用 2PIN コネクタ
13	8PIN ピンヘッダー 拡張 GPIO コネクタ	14	メイン基板接続用コネクタ

No	名称	No	名称
15	バックアップ電源用 Li-ion 電池ホルダー	16	RTC バックアップ用 CR2032 電池ホルダー
17	USB micro-B 書き込み設定用 3PIN コネクタ	18	DISPLAY コネクタ
19	HDMI Standard A コネクタ	20	USB micro-B コネクタ
21	USB Type A コネクタ	22	LAN ポート
23	DC ジャック	24	内部配線用 DC12V 2PIN XH コネクタ

(2-2) 各部説明

各部機能について説明します。

1. microSD スロット 	Push-Push 式 microSD スロット。 ※Compute Module Lite (eMMC なしモデル)使用時のみシステムドライブとして使用可能。
2. CAMERA コネクタ 	Raspberry-pi 標準の CAMERA モジュール接続用 15pin CSI コネクタ。
3. シャットダウン LED 	緑点灯：シャットダウンプロセス実行中。

4. ステータス LED 	緑点滅：システムアクセス中。
5. 電源 LED 	緑点灯：電源 ON。 緑点滅(0.3 秒間隔)：シャットダウン中。 緑点滅(1.0 秒間隔)：充電中(電源 ON 時)。 赤点灯：バッテリー要充電。 赤点滅(1.0 秒間隔)：充電中(電源 OFF 時)。
6. 内部配線用 LED 接続 7PIN ZH コネクタ 	1 番 電源 LED の＋側 2 番 電源 LED の－側 3 番 Reserved 4 番 ステータス LED の＋側 5 番 ステータス LED の－側 6 番 シャットダウン LED の＋側 7 番 シャットダウン LED の－側
7. USB Type A コネクタ 	USB2.0 ホストコネクタ(1 ポート)。

8. 電源 ON/OFF 用スイッチ

9. 内部配線用 電源スイッチ
接続 3PIN PH コネクタ

- 1 番 電源 LED。
- 2 番 電源ボタン入力(押すと GND と接続)。
- 3 番 電源 GND。

10. Li-ion バッテリー接続用
2PIN コネクタ

バックアップ用 Li-ion 電池から電源供給。

- 1 番 電源マイナス側
- 2 番 電源プラス側



11. 200PIN DDR-SODIMM ソケット



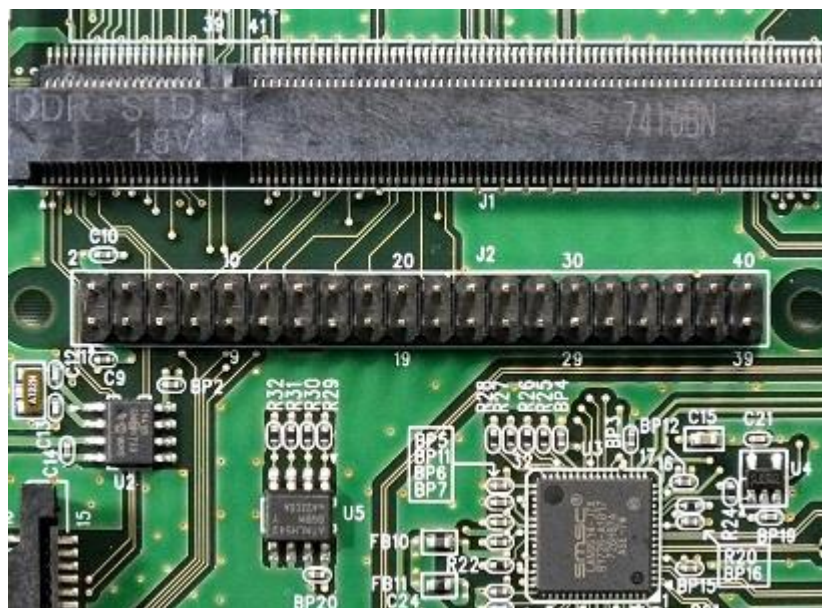
Raspberry Pi Compute Module 3/ 3 Lite 装着用ソケット。

※RPI-CM3MB2にはCM3Liteが付属していません。

※RPI-CM3MB2LにはCM3Liteが付属しています。

【※2024年2月以降出荷品はeMMC32GB搭載品をバンドル】(未装着)

12. 40PIN ピンヘッダー GPIO コネクタ



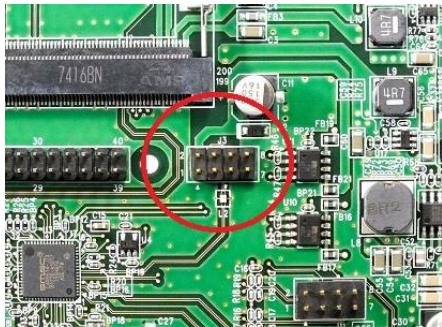
40PIN GPIO のピン配列と説明

※備考欄に記述のないピンの仕様については [Raspberry Pi 公式ページ\(https://pinout.xyz/#\)](https://pinout.xyz/#)をご参照ください。

PIN#	名称	備考	PIN#	名称	備考
1	3.3V		2	5V	
3	I2C SDA1/GPIO 2	I2C アドレス 0x6F, 0x57 は RTC で予約済み	4	5V	
5	I2C SCL1/GPIO 3	I2C アドレス 0x6F, 0x57 は RTC で予約済み	6	GND	
7	GPCLK/GPIO 4		8	UART TXD/GPIO 14	
9	GND		10	UART RXD/GPIO 15	
11	GPIO 17		12	PWM0/GPIO 18	

13	GPIO 27		14	GND	
15	GPIO 22		16	GPIO 23	
17	3.3V		18	GPIO 24	
19	SPI0 MOSI/GPIO 10		20	GND	
21	SPI0 MISO/GPIO 9		22	GPIO 25	
23	SPI0 SCLK/GPIO 11		24	SPI CE0/GPIO 8	
25	GND		26	SPI CE1/GPIO 7	
27	I2C SDA0/GPIO 0		28	I2C SCL0/GPIO 1	
29	SHUTD_LED/GPIO 5	シャットダウン LED 出力で予約 済み	30	GND	
31	SHUTD_BTN/GPIO 6	電源ボタン入力 で予約済み	32	PWM0/GPIO 12	
33	PWM1/GPIO 13		34	GND	
35	SPI1 MISO/GPIO 19		36	STATUS_LED/GPIO 16	ステータス LED 出力で予約済み
37	GPIO 26		38	SPI1 MOSI/GPIO 20	
39	GND		40	SPI1 SCLK/GPIO 21	

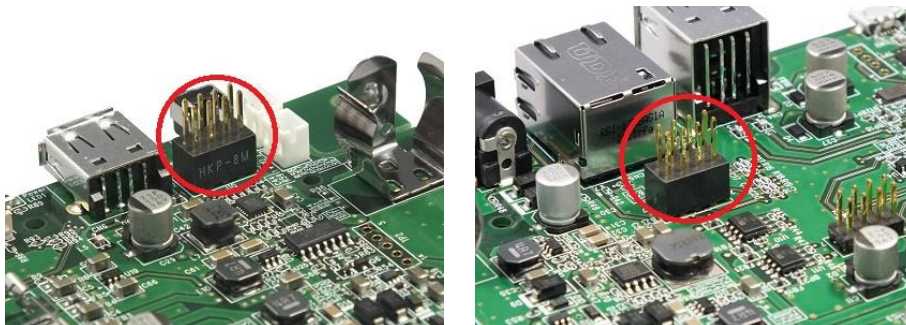
13. 8PIN ピンヘッダー 拡張 GPIO コネクタ



8PIN GPIO 拡張コネクタのピン配列と説明

PIN#	説明	PIN#	説明
1	I2C SDA2 / GPIO 28	2	VBUS
3	I2C SCL2 / GPIO 29	4	USB D-
5	GPIO 30	6	USB D+
7	GPIO 31	8	GND

14. メイン基板接続用コネクタ 拡張基板接続用コネクタ。



15. バックアップ電源用 Li-ion 電池ホルダー



主電源切断時用 画面上の上側(+)/下側(-)。
※電池は出荷時に装着済み。

不意の電源消失時にも安全に自動シャットダウンが実行され、その後の電源復帰でボタン操作なしに自動起動します。

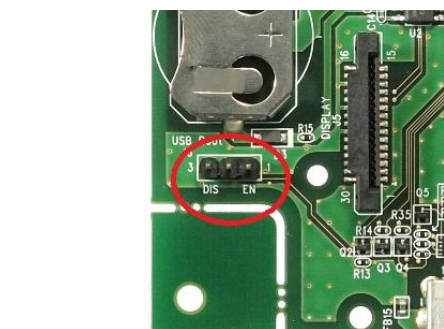
適合 Li-ion 電池：
18650 タイプ H=68～70mm（保護回路付き）
※保護回路のない 18650 セル(H=65mm)は適合しません。

16. RTC バックアップ用 CR2032 電池ホルダー



電池ホルダーに付属の CR2032 を接続することで、RTC をバックアップ。

17. USB micro-B 書込み 設定用 3PIN コネクタ



有効にした場合、USB micro-B から Compute Module3(※eMMC あり)の書込みが可能となります。

1 番-2 番 ショート: 有効
2 番-3 番 ショート: 無効

18. DISPLAY コネクタ



Raspberry-pi 標準のタッチパネルディスプレイ接続用 15pin DSI コネクタ。

**19. HDMI Standard A
コネクタ**

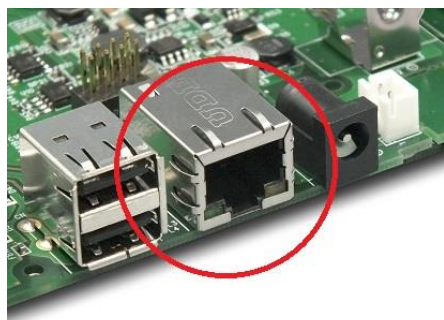
HDMI Std. A コネクタ。
※Raspberry Pi の仕様により最大 1080p/60Hz まで
となります。

20. USB micro-B コネクタ

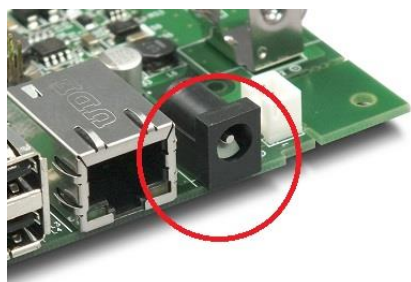
「USB micro-B 書込み設定用 3PIN コネクタ」が有
効設定の場合、本ポートから Compute Module3
(※eMMC あり)の書込みが可能となります。

21. USB Type A コネクタ

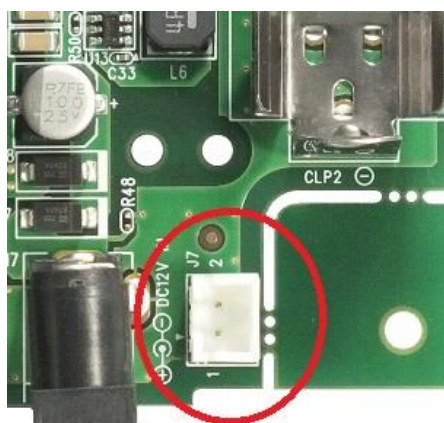
USB2.0 ホストコネクタ(2 ポート)。

22. LAN ポート

100BASE-TX 対応 RJ45 コネクタ。

23. DC ジャック

電源入力用ジャック(DC +12V/3A センタープラス)。
適合プラグ：外形φ5.5 内径φ2.1。
センター端子は音叉(フォーク)型。

**24. 内部配線用 DC12V 2PIN
XH コネクタ**

電源入力用コネクタ(DC +12V/3A)。

1 番 DC12V

2 番 GND

第3章 Raspberry Pi OSのインストールと各種設定

この章では以下機能の設定方法について説明しています。

- (3-1) Raspberry Pi OS のインストール
- (3-2) ローカライゼーションの設定
- (3-3) RTC と LED の設定
- (3-4) シャットダウンスクリプトの登録

(3-1) Raspberry Pi OS のインストール

- 1) Class10 の microSD(8~32G)を用意します。

64GB以上のSDカードの場合、exFATでフォーマットされます。Raspberry Pi OSはexFATに対応していませんので、別のツールを使ってFAT16またはFAT32でフォーマットする必要があります。

- 2) SD カード用フォーマッターとユーザーマニュアルをダウンロードします。

SD アソシエーションのダウンロードページから「SD メモリカードフォーマッター」と「ユーザーマニュアル」をダウンロードします。

https://www.sdcard.org/jp/downloads/formatter_4/index.html

eMMC へ OS をインストールする場合は、USB micro-B 書込み設定用 3PIN コネクタの[1-2]をショート(有効)にして書込む必要があります。

詳しくは下記 URL の「Set up the host device」をご参照ください。

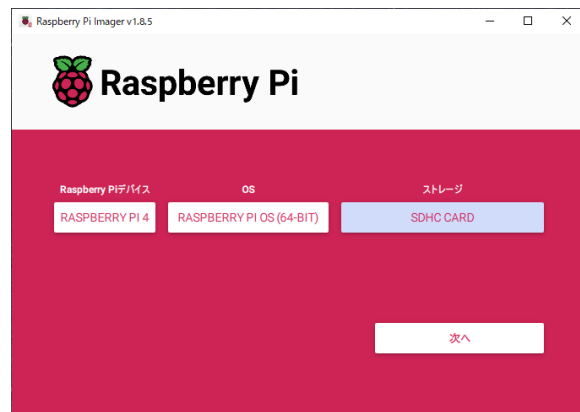
<https://www.raspberrypi.com/documentation/computers/compute-module.html>

- 3) 「SD メモリカードフォーマッター」を使って、SD カードをフォーマットします。
フォーマット方法につきましては、ダウンロードしたユーザーマニュアルをご参照ください。

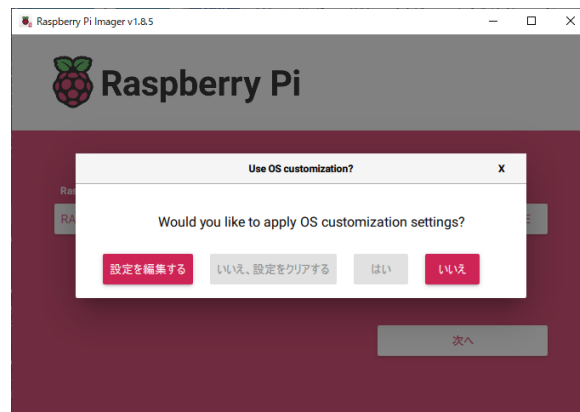
- 4) Raspberry 財団公式ホームページより Raspberry Pi Imager をダウンロードしてインストールします。<https://www.raspberrypi.com/software/>

- 5) Raspberry Pi OS をインストールします。

Raspberry Pi Imager を起動し、
「Raspberry Pi デバイス」
「OS」
「ストレージ」
を選択し「次へ」をクリックします。



事前に Raspberry Pi の設定をする
場合は「設定を編集する」を
クリックします。
後から設定する場合は「いいえ」を
クリックします。



OS の書き込みを続行する場合は
「はい」をクリックします。



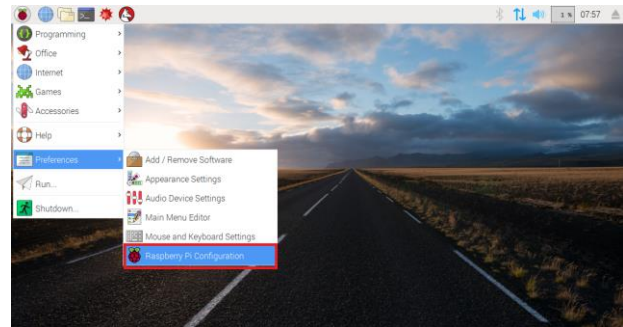
以上で Raspberry Pi OS の
インストールは完了です。



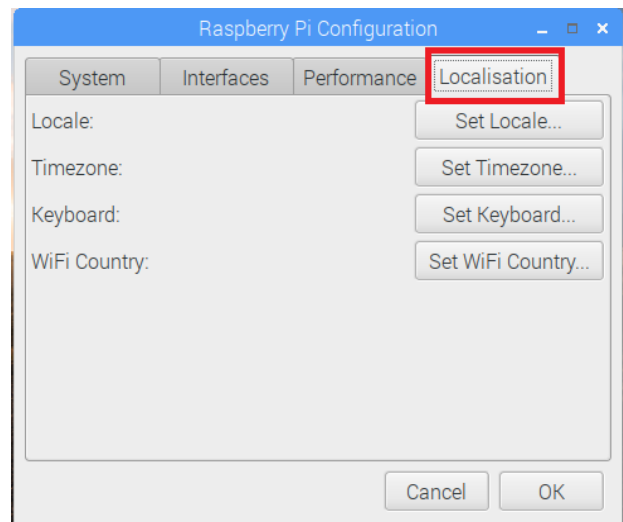
(3-2) ローカライゼーションの設定

「言語」「タイムゾーン」「キーボード」を日本設定に変更します。
本製品を HDMI ケーブルでディスプレイと接続して起動してください。
※ OS は Raspbian Stretch (2017 年 12 月) を使用して説明しています。

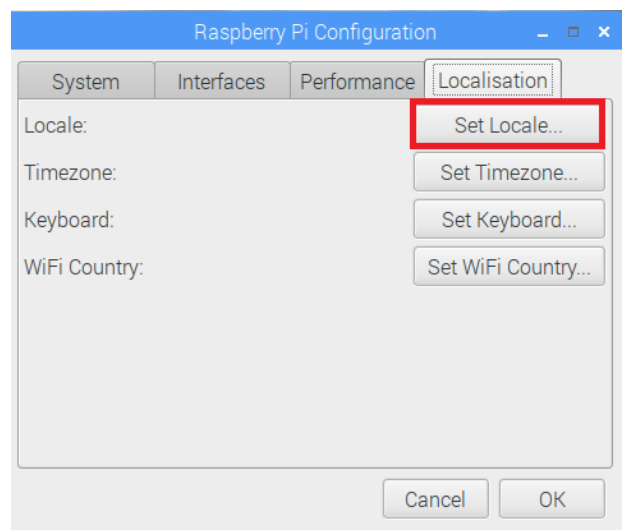
[Preferences]-[Raspberry Pi Configuration]を選択します。



[Localisation]を選択します。



「Set Locale」をクリックします。

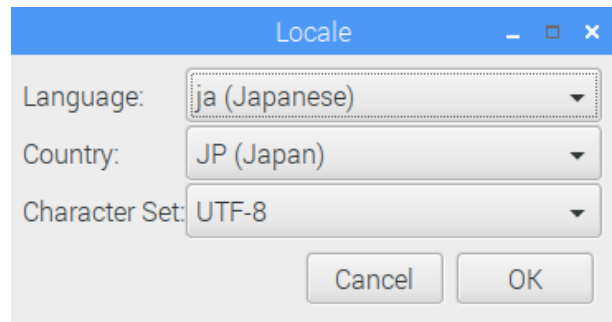


Language: ja(Japanese)

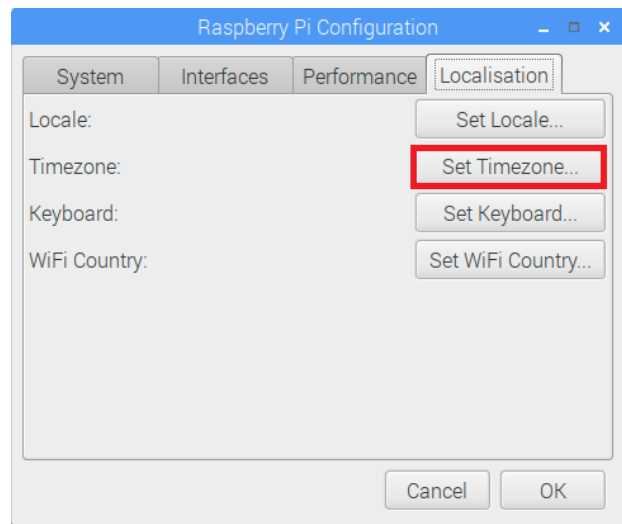
Country : JP(Japan)

Character Set : UTF-8

を選択し「OK」をクリックします。

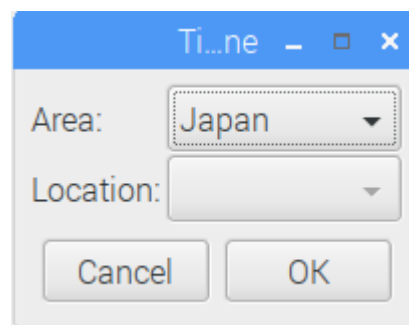


「Set Timezone」をクリックします。

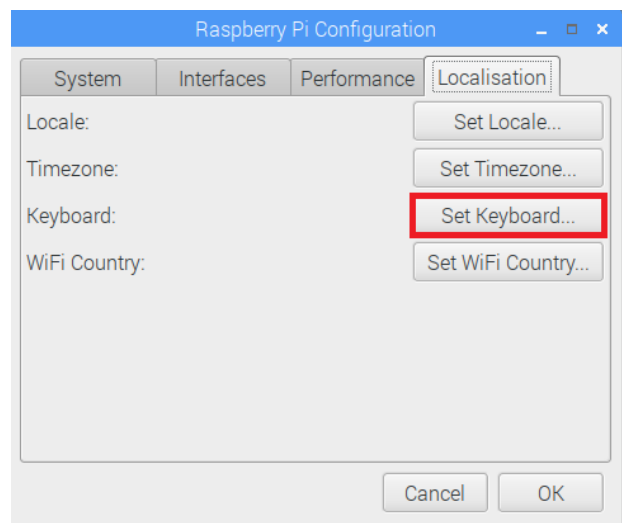


Area : Japan

を選択し「OK」をクリックします。



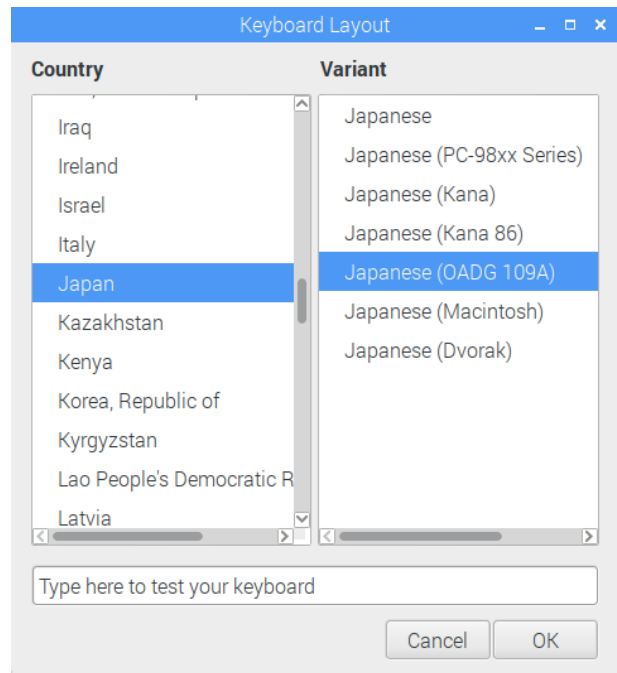
「Set Keyboard」をクリックします。



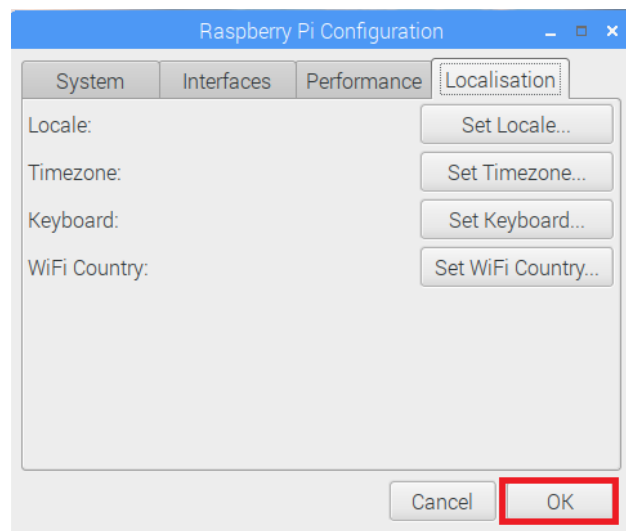
Country: Japan

Variant: Japanese(OADG 109A)

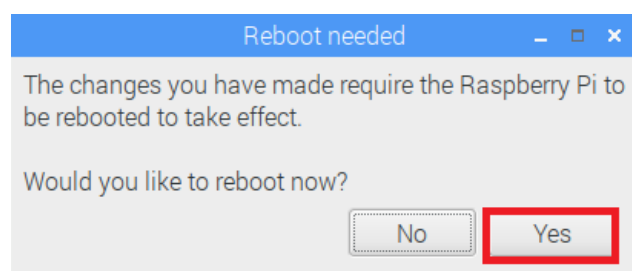
を選択し「OK」をクリックします。



最後に「OK」をクリックします。



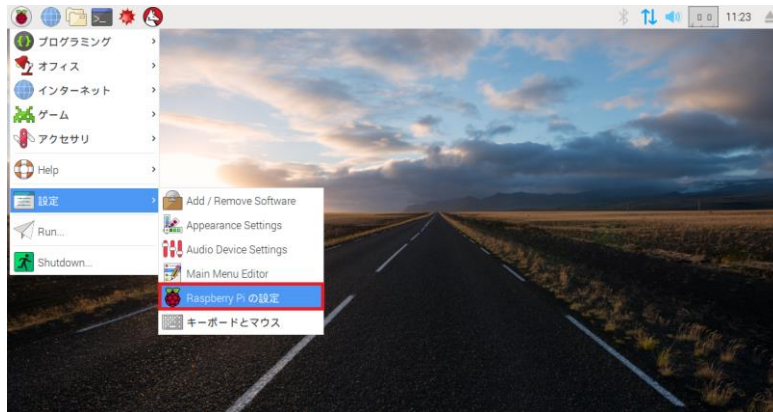
設定を有効にするには「Yes」をクリックします。



(3-3) RTC と LED の設定

「Real Time Clock」と「アクセス・シャットダウン時の LED 動作」を有効にします。

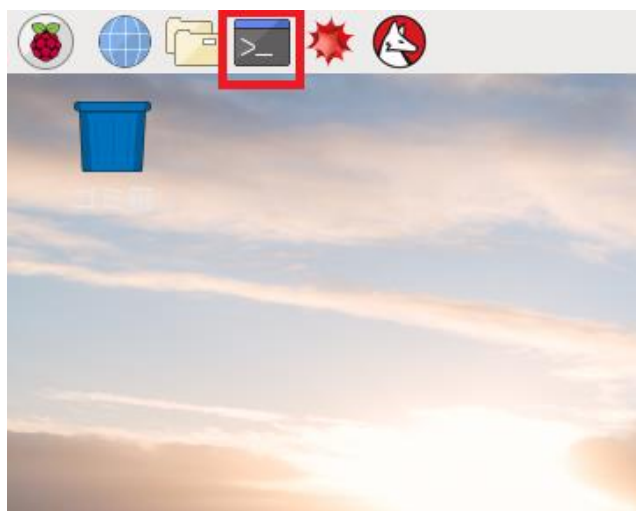
[設定]-[Raspberry Pi の設定]をクリックします。



[Localisation]を選択します。



ターミナルを起動します。

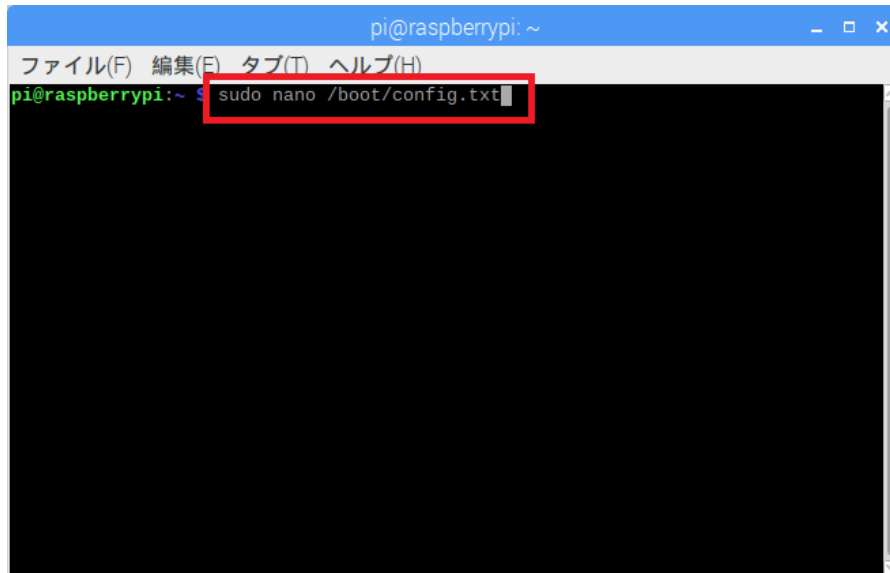


`sudo nano /boot/config.txt` と入力しファイルを編集します。

(注意) 2023 年 10 月リリースの Raspberry Pi OS (bookworm) から
`config.txt` の保存フォルダーが「/boot」から「/boot/firmware」に移動しました。

これ以降の Raspberry Pi OS を使用する場合は、

「`sudo nano /boot/firmware/config.txt`」と入力してください。



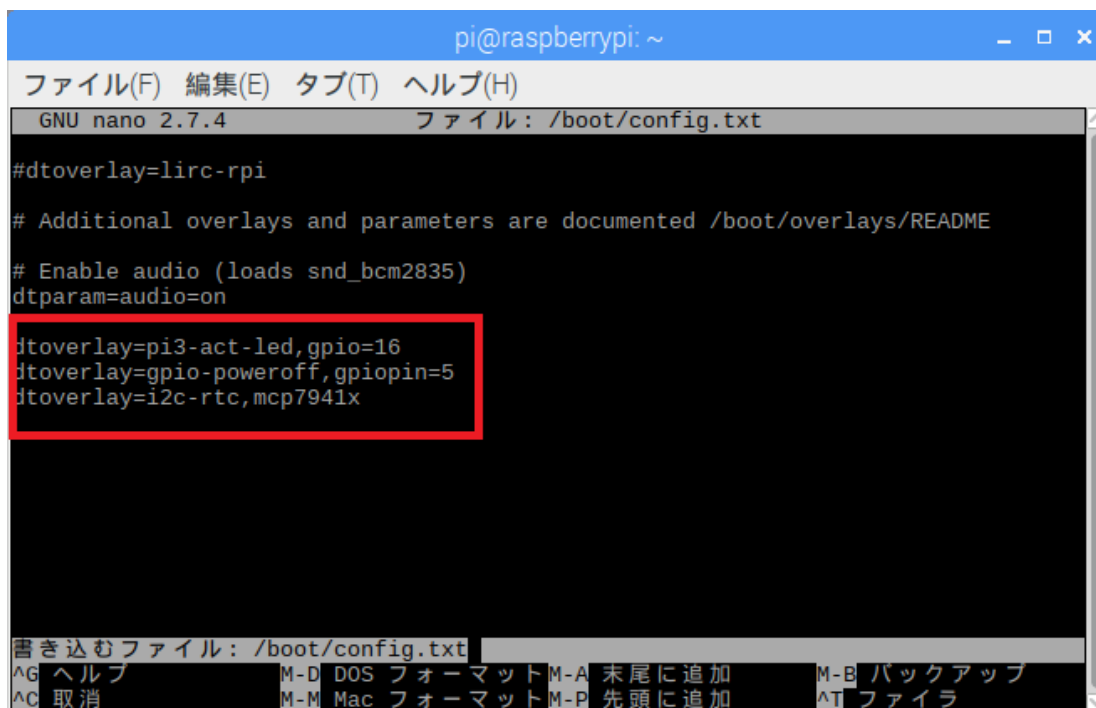
A terminal window titled 'pi@raspberrypi: ~' with a menu bar 'ファイル(F) 編集(E) タブ(T) ヘルプ(H)'. The command prompt shows 'pi@raspberrypi:~\$ sudo nano /boot/config.txt' with a red box highlighting the command.

以下の 3 行を追記し、キーボードの[Ctrl+O]を押します。

```
dtoverlay=pi3-act-led,gpio=16
```

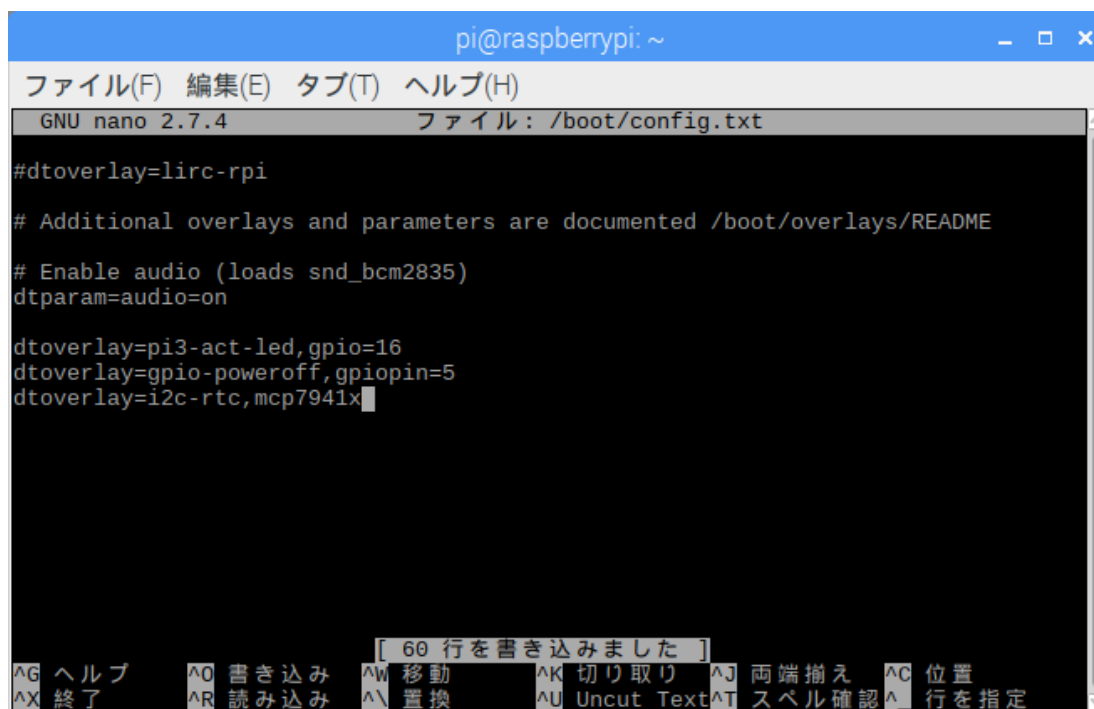
```
dtoverlay=gpio-poweroff,gpiopin=5
```

```
dtoverlay=i2c-rtc,mcp7941x
```



A terminal window titled 'pi@raspberrypi: ~' with a menu bar 'ファイル(F) 編集(E) タブ(T) ヘルプ(H)'. The window shows the contents of the file '/boot/config.txt' being edited with GNU nano 2.7.4. The file content includes: '#dtoverlay=lirc-rpi', '# Additional overlays and parameters are documented /boot/overlays/README', '# Enable audio (loads snd_bcm2835)', 'dtparam=audio=on', and the three lines being added: 'dtoverlay=pi3-act-led,gpio=16', 'dtoverlay=gpio-poweroff,gpiopin=5', and 'dtoverlay=i2c-rtc,mcp7941x'. These three lines are highlighted with a red box. The status bar at the bottom shows '書き込むファイル: /boot/config.txt' and various keyboard shortcuts.

エンターキーで上書きします。



The screenshot shows a terminal window with the nano text editor open, editing the file /boot/config.txt. The window title is 'pi@raspberrypi: ~'. The menu bar shows 'ファイル(F) 編集(E) タブ(T) ヘルプ(H)'. The status bar at the bottom indicates 'GNU nano 2.7.4' and 'ファイル: /boot/config.txt'. The editor content includes the following text:

```
#dtoverlay=lirc-rpi

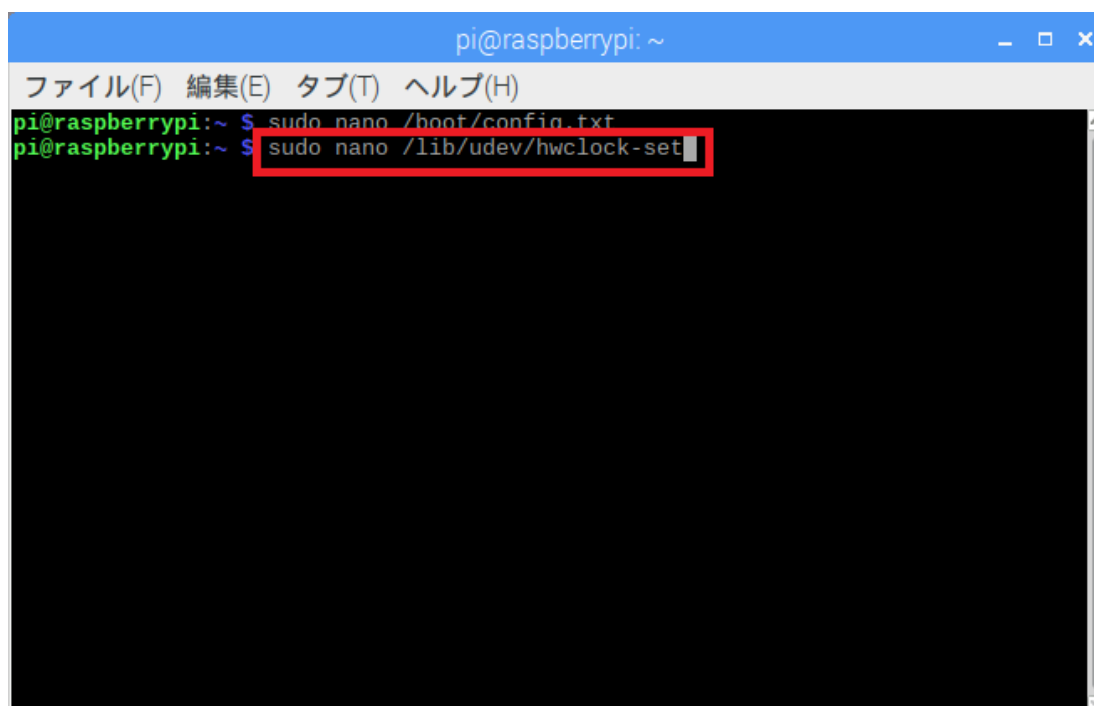
# Additional overlays and parameters are documented /boot/overlays/README

# Enable audio (loads snd_bcm2835)
dtparam=audio=on

dtoverlay=pi3-act-led,gpio=16
dtoverlay=gpio-poweroff,gpiopin=5
dtoverlay=i2c-rtc,mcp7941x
```

A status bar at the bottom of the editor shows '[60 行を書き込みました]' and various keyboard shortcuts for nano, such as ^G ヘルプ, ^O 書き込み, ^W 移動, ^K 切り取り, ^J 両端揃え, ^C 位置, ^X 終了, ^R 読み込み, ^\ 置換, ^U Uncut Text, ^T スペル確認, and ^_ 行を指定.

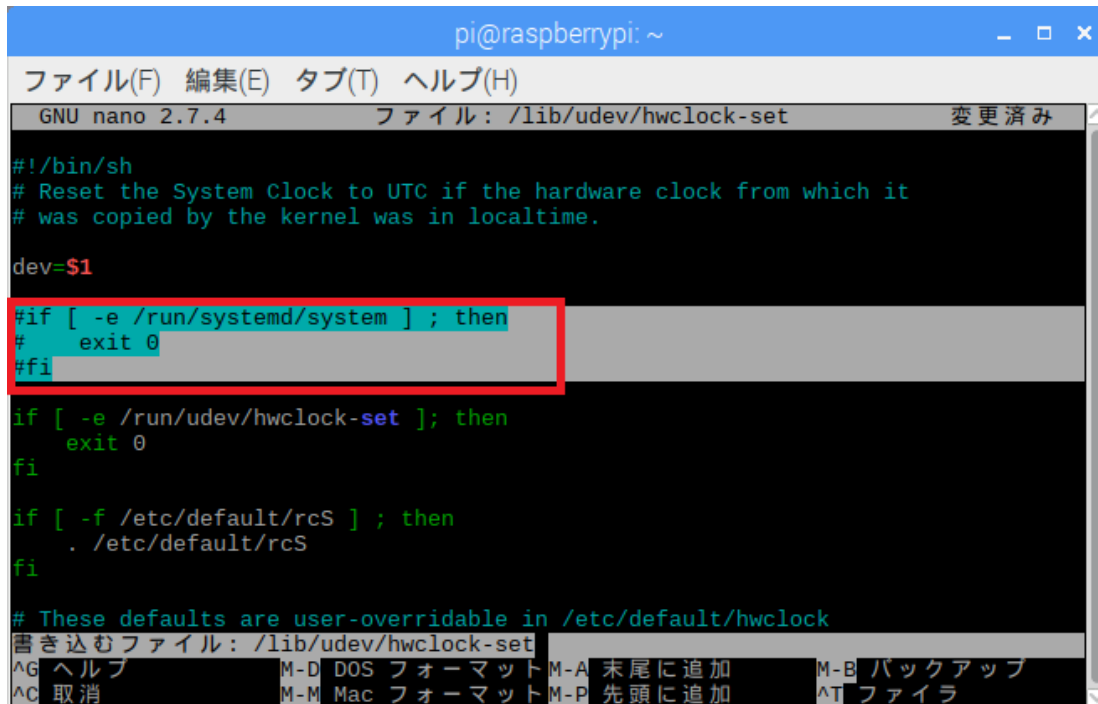
sudo nano /lib/udev/hwclock-set と入力しファイルを編集します。



The screenshot shows a terminal window with the prompt 'pi@raspberrypi: ~'. The user has entered the command 'sudo nano /lib/udev/hwclock-set' and the terminal is waiting for input. The command is highlighted with a red box.

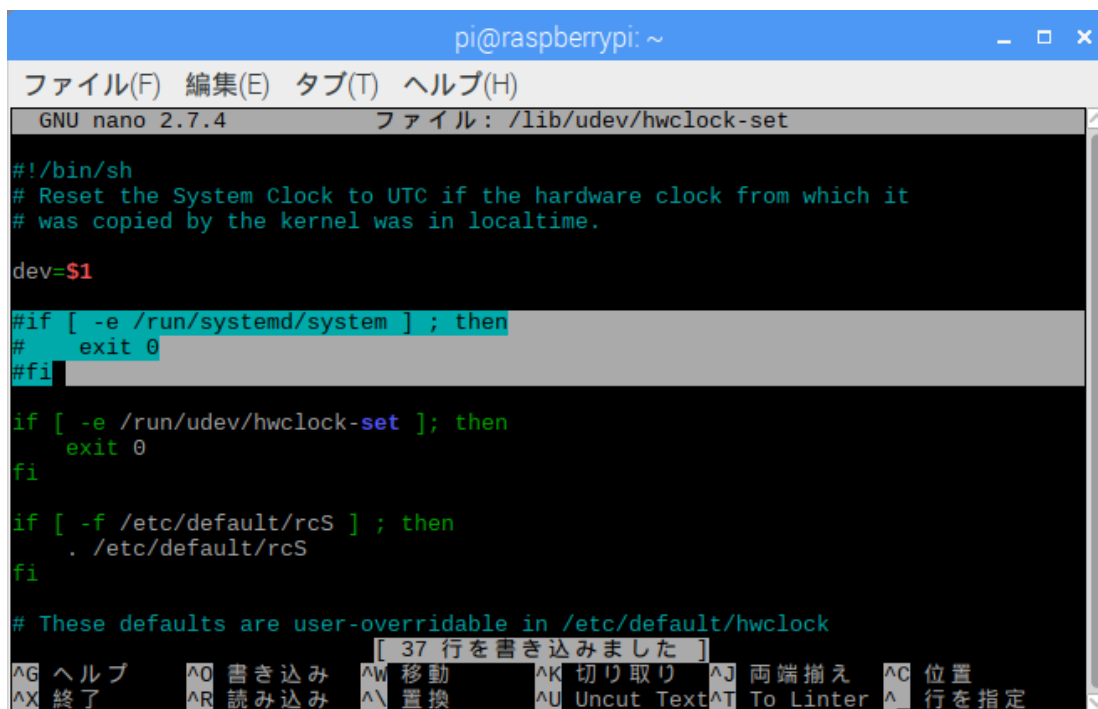
以下の3行をコメントアウト(各行の先頭に#を追記)しキーボードの[Ctrl+O]を押します。

```
#if [ -e /run/systemd/system ] ; then  
#exit 0  
#fi
```



```
pi@raspberrypi: ~  
ファイル(F) 編集(E) タブ(T) ヘルプ(H)  
GNU nano 2.7.4 ファイル: /lib/udev/hwclock-set 変更済み  
#!/bin/sh  
# Reset the System Clock to UTC if the hardware clock from which it  
# was copied by the kernel was in localtime.  
dev=$1  
#if [ -e /run/systemd/system ] ; then  
# exit 0  
#fi  
if [ -e /run/udev/hwclock-set ]; then  
    exit 0  
fi  
if [ -f /etc/default/rcS ]; then  
    . /etc/default/rcS  
fi  
# These defaults are user-overridable in /etc/default/hwclock  
書き込むファイル: /lib/udev/hwclock-set  
^G ヘルプ      M-D DOS フォーマット M-A 末尾に追加      M-B バックアップ  
^C 取消      M-M Mac フォーマット M-P 先頭に追加      ^T ファイル
```

エンターキーで上書きします。



```
pi@raspberrypi: ~  
ファイル(F) 編集(E) タブ(T) ヘルプ(H)  
GNU nano 2.7.4 ファイル: /lib/udev/hwclock-set  
#!/bin/sh  
# Reset the System Clock to UTC if the hardware clock from which it  
# was copied by the kernel was in localtime.  
dev=$1  
#if [ -e /run/systemd/system ] ; then  
# exit 0  
#fi  
if [ -e /run/udev/hwclock-set ]; then  
    exit 0  
fi  
if [ -f /etc/default/rcS ]; then  
    . /etc/default/rcS  
fi  
# These defaults are user-overridable in /etc/default/hwclock  
[ 37 行を書き込みました ]  
^G ヘルプ      ^O 書き込み      ^W 移動      ^K 切り取り      ^J 両端揃え      ^C 位置  
^X 終了      ^R 読み込み      ^\ 置換      ^U Uncut Text  ^T To Linter  ^_ 行を指定
```

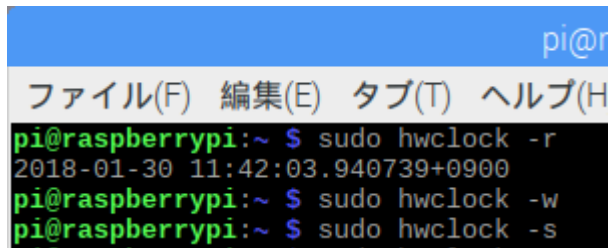
■ RTC の動作確認

ターミナル上で `hwclock` コマンドを使用して動作確認を行うことができます。

"`sudo hwclock -r`" :RTC の時刻読出し

"`sudo hwclock -w`" :システムの時間を RTC へ書込む

"`sudo hwclock -s`" :RTC の時間をシステムへ書込む(スタートアップ時に実行される)

A screenshot of a terminal window on a Raspberry Pi. The window has a blue title bar with 'pi@r' visible. Below the title bar is a menu bar with 'ファイル(F)', '編集(E)', 'タブ(T)', and 'ヘルプ(H)'. The terminal shows three commands being executed: 'pi@raspberrypi:~ \$ sudo hwclock -r' followed by the output '2018-01-30 11:42:03.940739+0900', 'pi@raspberrypi:~ \$ sudo hwclock -w', and 'pi@raspberrypi:~ \$ sudo hwclock -s'.

```
pi@raspberrypi:~ $ sudo hwclock -r
2018-01-30 11:42:03.940739+0900
pi@raspberrypi:~ $ sudo hwclock -w
pi@raspberrypi:~ $ sudo hwclock -s
```

■ LED の動作確認

[アクセス LED の動作確認]

ファイルアクセスすると、アクセス LED が点滅します。

[シャットダウン LED の動作確認]

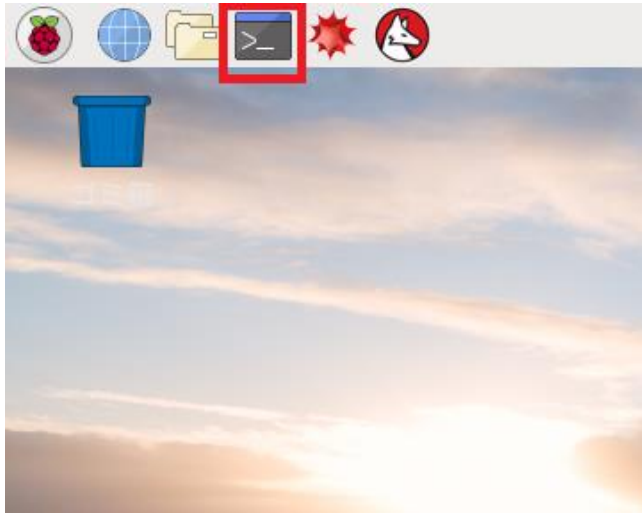
OS シャットダウン時にシャットダウン LED が点灯し、電源 LED が 14 秒間点滅後に電源 OFF となります。

(3-4) シャットダウンスクリプトの登録

電源ボタンの長押し(3 秒以上)で、システムのシャットダウンを行えるようになる Python スクリプトを登録します。

■ スクリプトファイルのダウンロードと有効化

ターミナルを起動します。

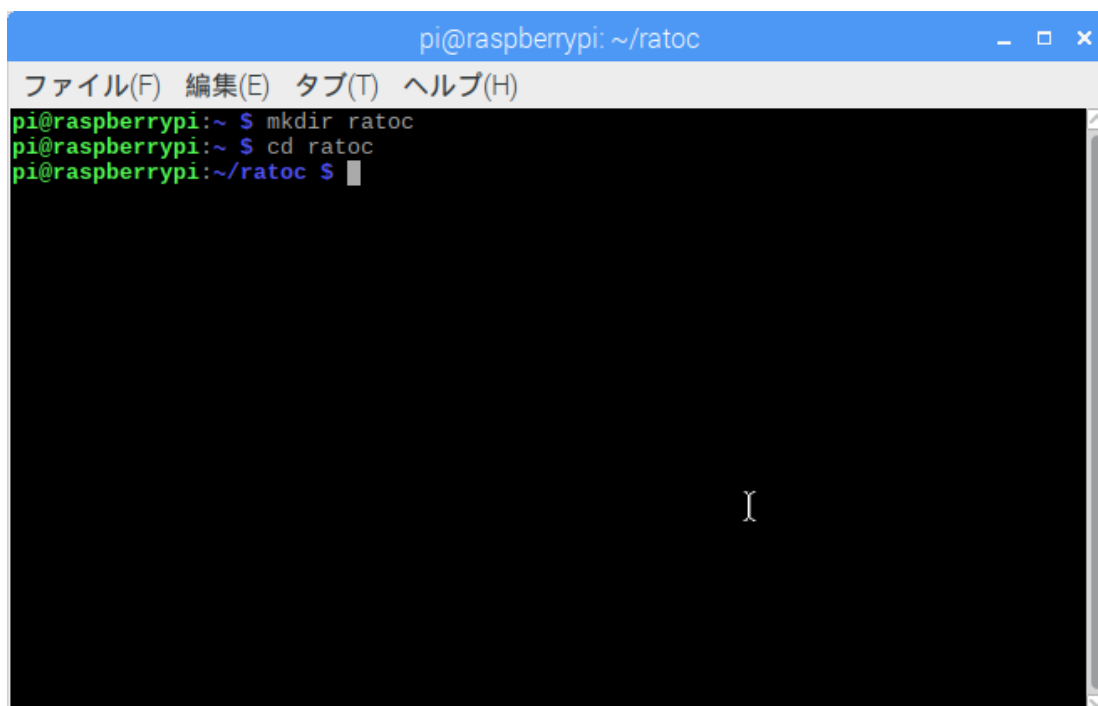


プログラムを保存するディレクトリーを作成し移動します。

(例ではユーザー名が pi、ratoc を作成)

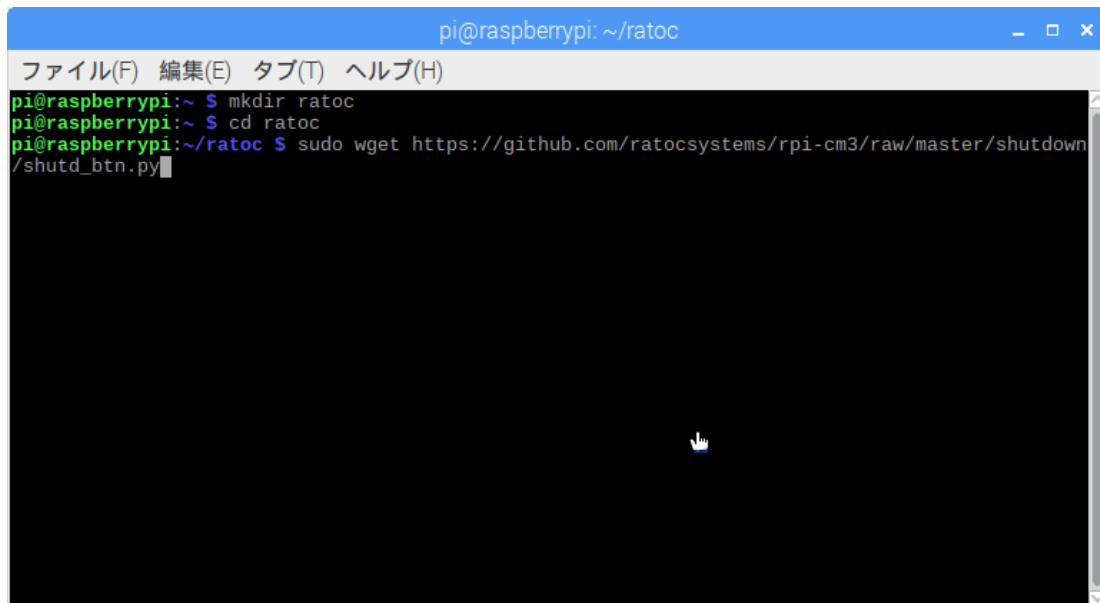
```
mkdir ratoc
```

```
cd ratoc
```



スクリプトファイル"shutd_btn.py"を GitHub からダウンロードします。

sudo wget https://github.com/ratocsystems/rpi-cm3/raw/master/shutdown/shutd_btn.py

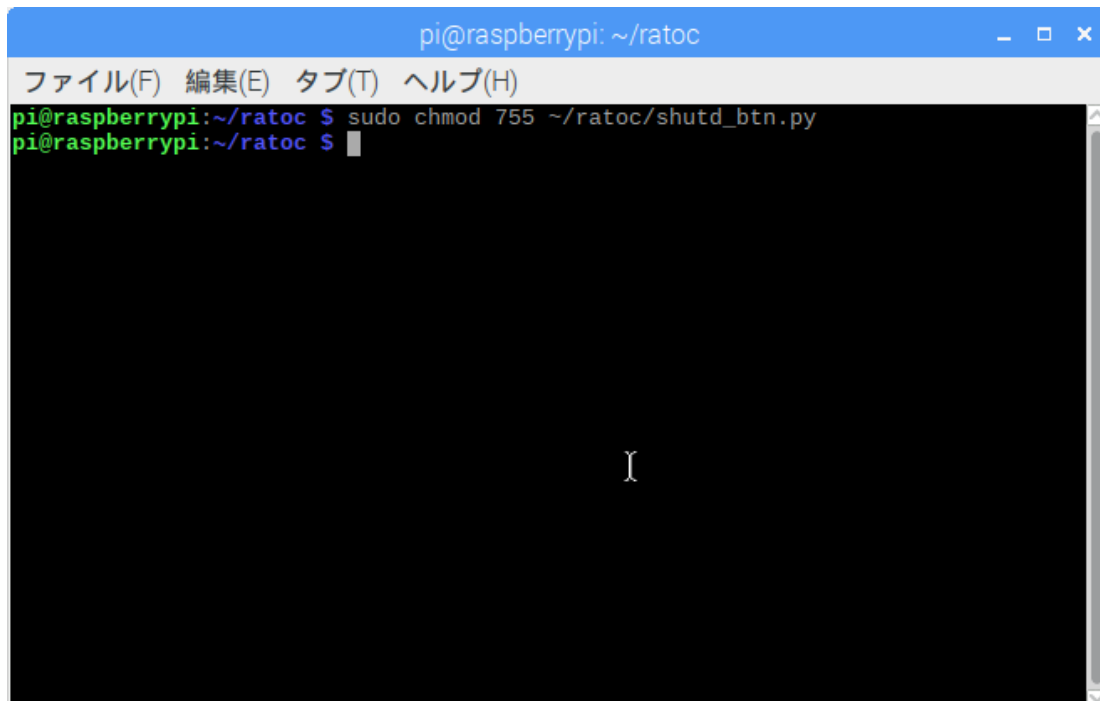
A terminal window titled 'pi@raspberrypi: ~/ratoc' with a menu bar 'ファイル(F) 編集(E) タブ(T) ヘルプ(H)'. The terminal shows the following commands and output:

```
pi@raspberrypi:~ $ mkdir ratoc
pi@raspberrypi:~ $ cd ratoc
pi@raspberrypi:~/ratoc $ sudo wget https://github.com/ratocsystems/rpi-cm3/raw/master/shutdown/shutd_btn.py
```

The cursor is at the end of the last command line.

スクリプトファイルを実行可能にします。

sudo chmod 755 ~/ratoc/shutd_btn.py

A terminal window titled 'pi@raspberrypi: ~/ratoc' with a menu bar 'ファイル(F) 編集(E) タブ(T) ヘルプ(H)'. The terminal shows the following commands and output:

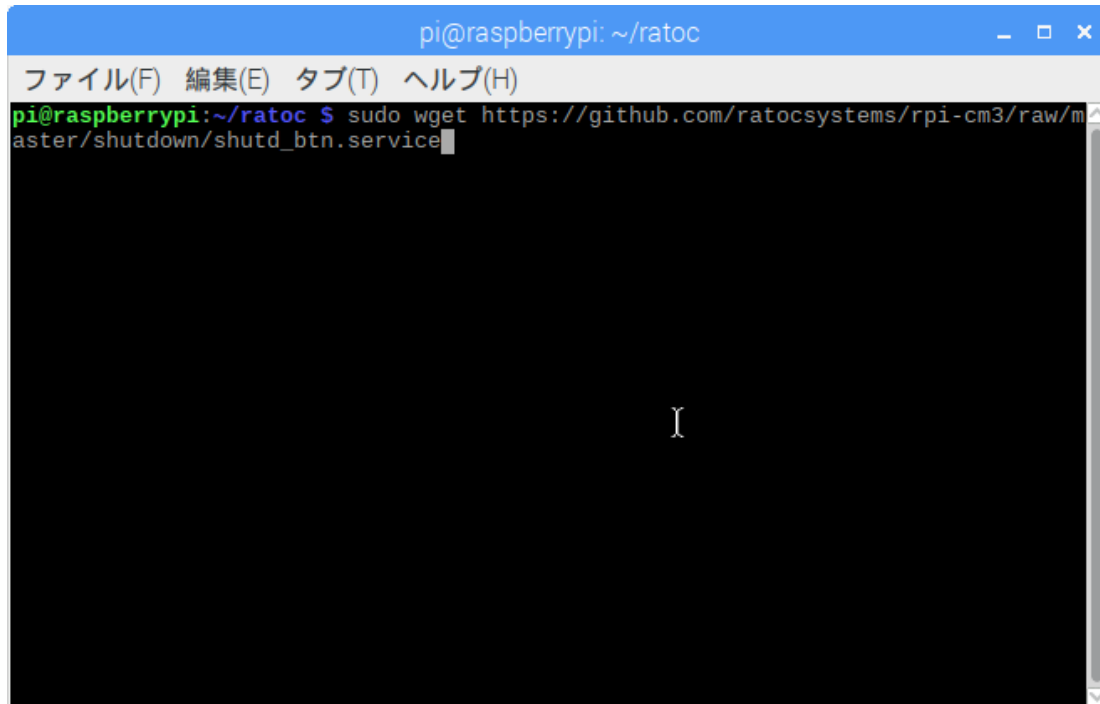
```
pi@raspberrypi:~/ratoc $ sudo chmod 755 ~/ratoc/shutd_btn.py
pi@raspberrypi:~/ratoc $
```

The cursor is at the end of the second command line.

■ サービスファイルのダウンロードと開始

サービスファイル"shutd_btn.service"を GitHub からダウンロードします。

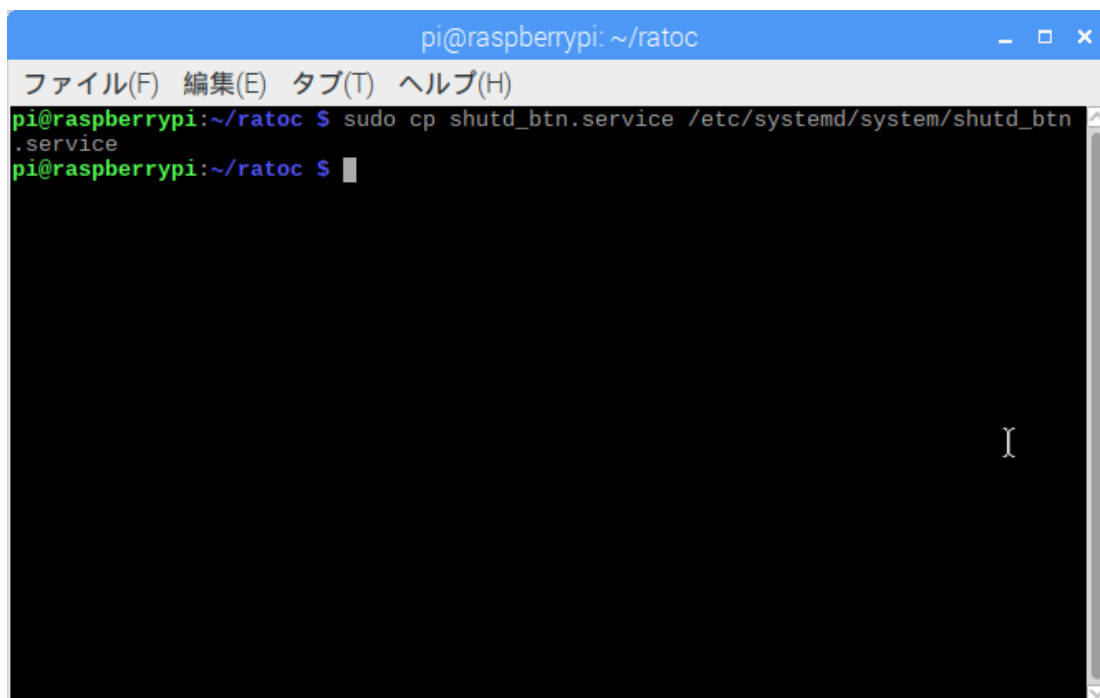
sudo wget https://github.com/ratocsystems/rpi-cm3/raw/master/shutdown/shutd_btn.service



```
pi@raspberrypi: ~/ratoc
ファイル(F) 編集(E) タブ(T) ヘルプ(H)
pi@raspberrypi:~/ratoc $ sudo wget https://github.com/ratocsystems/rpi-cm3/raw/master/shutdown/shutd_btn.service
```

サービスを/etc/systemd/system へコピーします。

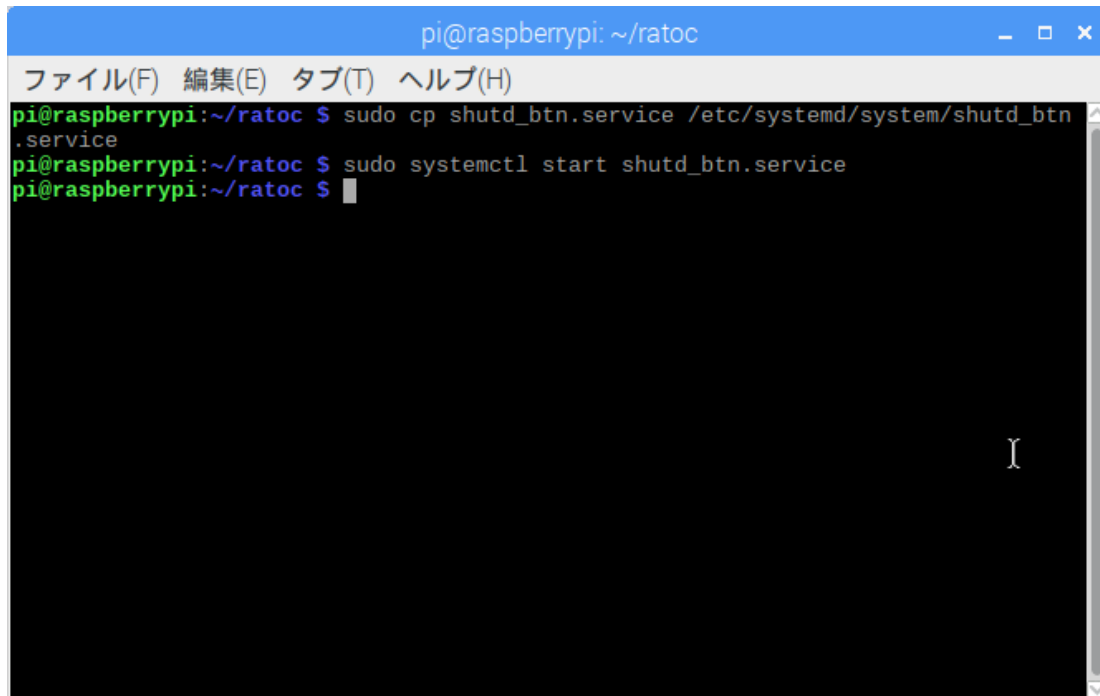
sudo cp shutd_btn.service /etc/systemd/system/shutd_btn.service



```
pi@raspberrypi: ~/ratoc
ファイル(F) 編集(E) タブ(T) ヘルプ(H)
pi@raspberrypi:~/ratoc $ sudo cp shutd_btn.service /etc/systemd/system/shutd_btn.service
pi@raspberrypi:~/ratoc $
```


サービスを開始します。

```
sudo systemctl start shutd_btn.service
```

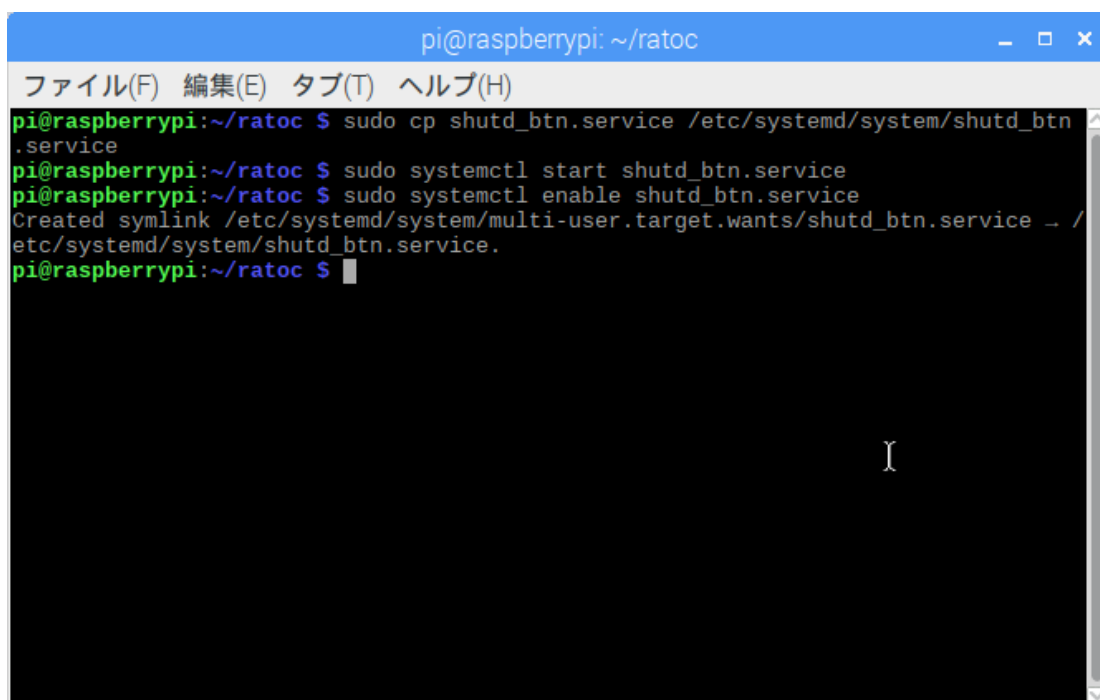
A terminal window titled 'pi@raspberrypi: ~/ratoc' with a menu bar 'ファイル(F) 編集(E) タブ(T) ヘルプ(H)'. The terminal shows three commands: 'sudo cp shutd_btn.service /etc/systemd/system/shutd_btn.service', 'sudo systemctl start shutd_btn.service', and a prompt 'pi@raspberrypi:~/ratoc \$' with a cursor. The window has standard Linux window controls (minimize, maximize, close) in the top right.

```
pi@raspberrypi: ~/ratoc
ファイル(F) 編集(E) タブ(T) ヘルプ(H)
pi@raspberrypi:~/ratoc $ sudo cp shutd_btn.service /etc/systemd/system/shutd_btn
.service
pi@raspberrypi:~/ratoc $ sudo systemctl start shutd_btn.service
pi@raspberrypi:~/ratoc $
```

システム起動時にサービスが自動で実行されるように設定します。

```
sudo systemctl enable shutd_btn.service
```

```
sudo systemctl disable shutd_btn.service
```

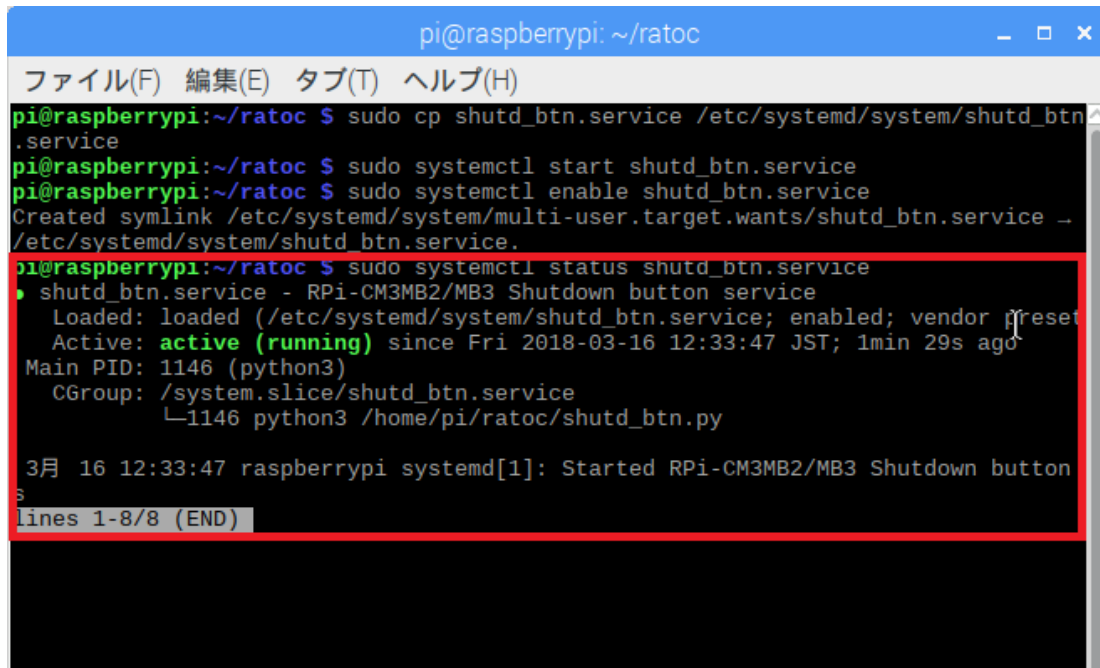
 で自動での実行が無効となります。A terminal window titled 'pi@raspberrypi: ~/ratoc' with a menu bar 'ファイル(F) 編集(E) タブ(T) ヘルプ(H)'. The terminal shows three commands: 'sudo cp shutd_btn.service /etc/systemd/system/shutd_btn.service', 'sudo systemctl start shutd_btn.service', and 'sudo systemctl enable shutd_btn.service'. The output of the last command is 'Created symlink /etc/systemd/system/multi-user.target.wants/shutd_btn.service - /etc/systemd/system/shutd_btn.service.' followed by a prompt 'pi@raspberrypi:~/ratoc \$' with a cursor. The window has standard Linux window controls in the top right.

```
pi@raspberrypi:~/ratoc $ sudo cp shutd_btn.service /etc/systemd/system/shutd_btn
.service
pi@raspberrypi:~/ratoc $ sudo systemctl start shutd_btn.service
pi@raspberrypi:~/ratoc $ sudo systemctl enable shutd_btn.service
Created symlink /etc/systemd/system/multi-user.target.wants/shutd_btn.service - /
etc/systemd/system/shutd_btn.service.
pi@raspberrypi:~/ratoc $
```

サービスが実行されているかを確認します。

```
sudo systemctl status shud_btn.service
```

以下の表示となっていれば正常に実行されています。



```
pi@raspberrypi: ~/ratoc
ファイル(F) 編集(E) タブ(T) ヘルプ(H)
pi@raspberrypi:~/ratoc $ sudo cp shud_btn.service /etc/systemd/system/shud_btn
.service
pi@raspberrypi:~/ratoc $ sudo systemctl start shud_btn.service
pi@raspberrypi:~/ratoc $ sudo systemctl enable shud_btn.service
Created symlink /etc/systemd/system/multi-user.target.wants/shud_btn.service ->
/etc/systemd/system/shud_btn.service.
pi@raspberrypi:~/ratoc $ sudo systemctl status shud_btn.service
● shud_btn.service - RPi-CM3MB2/MB3 Shutdown button service
   Loaded: loaded (/etc/systemd/system/shud_btn.service; enabled; vendor preset
   Active: active (running) since Fri 2018-03-16 12:33:47 JST; 1min 29s ago
   Main PID: 1146 (python3)
   CGroup: /system.slice/shud_btn.service
           └─1146 python3 /home/pi/ratoc/shud_btn.py

3月 16 12:33:47 raspberrypi systemd[1]: Started RPi-CM3MB2/MB3 Shutdown button
$
lines 1-8/8 (END)
```

(3-5) CAMERA と DISPLAY の有効化(15pin)

15pin コネクタに接続した CAMERA および DISPLAY を使用するための設定について説明します。

※ dt-blob.bin ファイルを直接 microSD の/boot にコピーするか、または以下の手順にてターミナルよりダウンロード・コピーを行います。

bookworm 以降の場合、コピー先は/boot/firmware となります。

■ dt-blob.bin ファイルのダウンロードとコピー

ターミナルを起動します。



設定ファイル" dt-blob.bin"を GitHub からダウンロードし、boot 内にコピーします。

sudo wget <https://github.com/ratocsystems/rpi-cm3/raw/master/dts/dt-blob.bin> -O /boot/dt-blob.bin

```

pi@raspberrypi: ~
ファイル(F) 編集(E) タブ(T) ヘルプ(H)
pi@raspberrypi:~$ sudo wget https://github.com/ratocsystems/rpi-cm3/raw/master/dts/dt-blob.bin -O /boot/dt-blob.bin
--2019-02-04 12:08:18-- https://github.com/ratocsystems/rpi-cm3/raw/master/dts/dt-blob.bin
github.com (github.com) を DNS に問い合わせています... 192.30.255.113, 192.30.255.112
github.com (github.com)[192.30.255.113]:443 に接続しています... 接続しました。
HTTP による接続要求を送信しました、応答を待っています... 302 Found
場所: https://raw.githubusercontent.com/ratocsystems/rpi-cm3/master/dts/dt-blob.bin [続く]
--2019-02-04 12:08:19-- https://raw.githubusercontent.com/ratocsystems/rpi-cm3/master/dts/dt-blob.bin
raw.githubusercontent.com (raw.githubusercontent.com) を DNS に問い合わせています... 151.101.0.133, 151.101.64.133, 151.101.128.133, ...
raw.githubusercontent.com (raw.githubusercontent.com)[151.101.0.133]:443 に接続しています... 接続しました。
HTTP による接続要求を送信しました、応答を待っています... 200 OK
長さ: 3146 (3.1K) [application/octet-stream]
'/boot/dt-blob.bin' に保存中
/boot/dt-blob.bin 100%[=====] 3.07K --.-KB/s in 0.001s
2019-02-04 12:08:19 (4.37 MB/s) - '/boot/dt-blob.bin' へ保存完了 [3146/3146]
pi@raspberrypi:~$

```

※ bookworm 以降の場合、sudo nano /boot/firmware/config.txt を実行し以下の設定を追加・保存して OS を再起動してください。

```

dtoverlay=cm-swap-i2c0
dtparam=cam1_reg
dtparam=cam1_reg_gpio=41

```

製品に対するお問い合わせ

RPi-CM3MB2/RPi-CM3MB2L の技術的なご質問やご相談の窓口を用意していますので
ご利用ください。

ラトックシステム株式会社

I&L サポートセンター

〒550-0015

大阪市西区南堀江 1-18-4 Osaka Metro 南堀江ビル 8F

TEL 06-7670-5064

FAX 06-7670-5066

＜サポート受付時間＞

月曜－金曜（祝祭日は除く）AM 10:00 – PM 1:00

PM 2:00 – PM 5:00

また、インターネットのホームページでも受け付けています。

HomePage ➡ <https://www.ratocsystems.com>



個人情報取り扱いについて

ご連絡いただいた氏名、住所、電話番号、メールアドレス、その他の個人情報は、お客様への回答など本件に関わる業務のみに利用し、他の目的では利用致しません。

