

【正誤表】

「パルスコントロール LSI PCL6045BL 取扱説明書」(TA600137-JP0/0) に誤りがありました。

下記のとおり、お詫びして訂正いたします。

－ 記 －

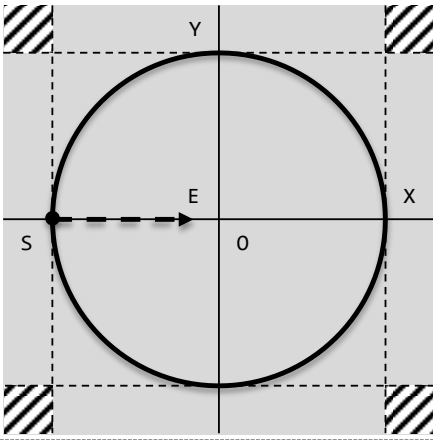
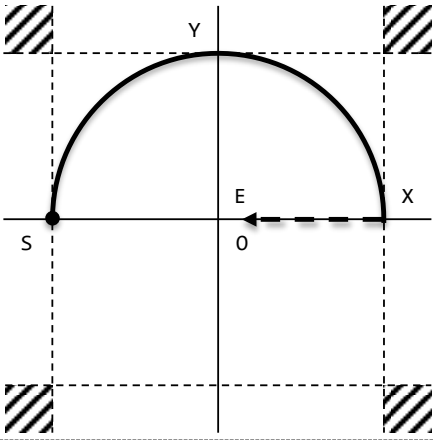
頁	訂正箇所	誤	正								
13	2.1 特長 ◆原点復帰シーケンス	センサー制御では、原点 (ORG) に加えて、エンコーダーZ 相 (EZ)、エンドリミット (+EL、-EL)、スローダウン (SD) の信号を組み合わせ、多様な原点復帰シーケンスを行えます。	原点復帰制御では、原点 (ORG) に加えて、エンコーダーZ 相 (EZ)、エンドリミット (+EL、-EL)、スローダウン (SD) の信号を組み合わせ、多様な原点復帰シーケンスを行えます。								
15	2.2 構成	[U 軸用回路] (X 軸用回路と同等)	[U 軸用回路] (RCI を除き X 軸用回路と同等)								
35	5.1.4 レジスタ書き込み ソフトウェア例 (H8 系) :	WriteIn32bit(Address, Buffata); // PCL6045BL に BufData 書き込み	WriteIn32bit(Address, BufData); // PCL6045BL に BufData 書き込み								
41	5.2.1 メインステータス (MSTS) <table border="1" style="margin-left: 20px;"> <tr> <td colspan="2" style="text-align: center;">MSTSW</td> </tr> <tr> <td style="width: 50px;">MSTSB1</td> <td></td> </tr> </table>	MSTSW		MSTSB1		<table border="1" style="margin-left: 20px;"> <tr> <td style="width: 50px; text-align: center;">8</td> </tr> <tr> <td style="text-align: center;">SPC1</td> </tr> </table>	8	SPC1	<table border="1" style="margin-left: 20px;"> <tr> <td style="width: 50px; text-align: center;">8</td> </tr> <tr> <td style="text-align: center;">SCP1</td> </tr> </table>	8	SCP1
MSTSW											
MSTSB1											
8											
SPC1											
8											
SCP1											
41	5.2.1 メインステータス (MSTS) <table border="1" style="margin-left: 20px;"> <tr> <td style="width: 30px; text-align: center;">3</td> <td style="width: 30px; text-align: center;">SEND</td> <td>動作モードの停止状態です。</td> </tr> </table>	3	SEND	動作モードの停止状態です。	1 : 動作停止。MTSTS.SRUN=1 から MTSTS.SRUN=0 に変化しました。	1 : 動作停止。MSTS.SRUN=1 から MSTS.SRUN=0 に変化しました。					
3	SEND	動作モードの停止状態です。									
46	5.2.2 サブステータス (SSTS) & 汎用入出力ポート (IOP) <table border="1" style="margin-left: 20px;"> <tr> <td style="width: 30px; text-align: center;">15</td> <td style="width: 30px; text-align: center;">SSD</td> <td>SD 信号のラッチ状態です。</td> </tr> </table>	15	SSD	SD 信号のラッチ状態です。	SD 信号をラッチしない (RENV1.SDLT=0) 場合は、常に OFF です。	SD 信号をラッチしない (RENV1.SDLT=0) 場合は、RSTS.SDIN ビットと同じ値になります。					
15	SSD	SD 信号のラッチ状態です。									
		<補足> RENV1.SDLT=0 (SD 信号のラッチ機能が OFF) の場合、SSTS.SSD ビット (SD 信号のラッチ状態) は、RSTS.SDIN ビット (SD 信号の入力状態) の値を反映します。									

頁	訂正箇所	誤	正																									
66	5.4.2.7 RPLS : 残量パルス数	<p>相対移動の場合は、RPLS=RMV です。</p> <p><補足> 例えば、動作モードが相対移動で RMV=-134,217,728=F800000h の場合は、RPLS=134,217,728=0800000h が更新後の値です。</p>	<p>相対移動の場合は、RPLS= RMV です。</p>																									
89	5.4.3.7 RENV6 : 環境設定 6	<table border="1" style="width: 100%; text-align: center;"> <tr> <td>15</td><td>14</td><td>13</td><td>12</td> </tr> <tr> <td></td><td>0</td><td>ADJ</td><td></td> </tr> </table>	15	14	13	12		0	ADJ		<table border="1" style="width: 100%; text-align: center;"> <tr> <td>15</td><td>14</td><td>13</td><td>12</td> </tr> <tr> <td>PSTS</td><td>0</td><td>ADJ</td><td></td> </tr> </table>	15	14	13	12	PSTS	0	ADJ		<table border="1" style="width: 100%; text-align: center;"> <tr> <td>15</td><td>14</td><td>13</td><td>12</td> </tr> <tr> <td>PSTP</td><td>0</td><td>ADJ</td><td></td> </tr> </table>	15	14	13	12	PSTP	0	ADJ	
15	14	13	12																									
	0	ADJ																										
15	14	13	12																									
PSTS	0	ADJ																										
15	14	13	12																									
PSTP	0	ADJ																										
89	5.4.3.7 RENV6 : 環境設定 6	<table border="1" style="width: 100%; text-align: center;"> <tr> <td>15</td><td>PSTP</td><td></td> </tr> </table> <p>パルサー制御 で停止コマンドを書き込み時の処理を設定します。</p>	15	PSTP		<p>パルサー制御による連続移動の動作モード (RMD.MOD=01h) で、停止コマンドを書き込み時の処理を設定します。</p>	<p><補足> 補間制御以外でも、パルサー制御による連続移動の動作モード以外ならば、入力済みの PA, PB 信号を無視して停止します。</p>																					
15	PSTP																											
89	5.4.3.7 RENV6 : 環境設定 6	<table border="1" style="width: 100%; text-align: center;"> <tr> <td>15</td><td>PSTP</td><td></td> </tr> </table> <p>補間制御 (68h, 69h, 6Ah, 6Bh, 6Ch, 6Dh) の場合は、RENV6.PSTP=1 を無視して停止します。</p>	15	PSTP		<p>他の動作モード (RMD.MOD=51h~55h, 68h~6Dh) の場合は、RENV6.PSTP=1 を無視して停止します。</p>	<p><補足> 補間制御以外でも、パルサー制御による連続移動の動作モード以外ならば、入力済みの PA, PB 信号を無視して停止します。</p>																					
15	PSTP																											
97	5.4.7.1 RIRQ : イベント割り込み要求	<table border="1" style="width: 100%; text-align: center;"> <tr> <td>1</td><td>IRN</td><td></td> </tr> </table> <p>1 : 動作停止時にプリレジスタが確定 (RSTS.PFM>1) していた時、割り込みを発生します。</p>	1	IRN		<p>1 : 1st プリレジスタの確定データをカレントレジスタにシフトしたとき、割り込みを発生します。</p>	<p><補足> 動作停止時に加えて、PRESHF (2Bh) コマンド書き込みと、コンパレータ処理方法が一括オーバーライドの場合にも、シフト時のイベント割り込みが発生します。</p>																					
1	IRN																											

頁	訂正箇所	誤	正
101	5.4.7.3 RIST : イベント割り込み要因 1 ISN	1 : 動作停止時にプリレジスタが確定 (RSTS.PFM>0) していたので、プリレジスタがシフトしました。	1 : 1st プリレジスタの確定データをカレントレジスタにシフトしました。
103	5.4.8.1 RSTS : 拡張ステータス 5 SSTA	STA 信号の入力論理は、は RENV1.PCSL ビットで選択します。	STA 信号の入力論理は、RENV1.PCSL ビットで選択します。
108	5.5.2 位置決め制御	RMV レジスタの設定値を変更した時に、RPLS レジスタを RMV レジスタの絶対値で更新します。 <補足> 動作モードが相対移動の場合は、 RMV を計算します。 絶対位置指定の場合は、 RMV-RCUN1 または RMV-RCUN2 を計算します。	RMV レジスタの値を変更するとき、RPLS レジスタの値を計算して更新します。
118	5.5.4 スイッチ制御	RIST レジスタに割り込みは、+DR 信号が変化した時に RIST.ISPD=1、-DR 信号が変化した時に RIST.ISMD=1 です。	RIST レジスタ割り込みは、+DR 信号が変化した時に RIST.ISPD=1、-DR 信号が変化した時に RIST.ISMD=1 です。
119	5.5.4.1 連続移動 (02h)	+DR 信号 ON の間は、-DR 信号 の入力を無視します。	+DR 信号 ON の間は、-DR 信号 ON の入力を無視します。
119	5.5.4.1 連続移動 (02h)	-DR 信号 ON の間は、+DR 信号 の入力を無視します。	-DR 信号 ON の間は、+DR 信号 ON の入力を無視します。
119	5.5.4.2 相対移動 (56h)	RMV レジスタは、1~134,217,727 を設定してください。	RMV レジスタは、1~134,217,727 を設定してください。
140	5.5.6 センサー制御	+EL 信号と -EL 信号の入力処理は、RENV1.ELM ビットで、を設定できます。	+EL 信号と -EL 信号の入力処理は、RENV1.ELM ビットで、設定できます。

頁	訂正箇所	誤	正
141	5.5.6.1 +EL または+SL まで移動 (20h)	+EL 信号 ON および-EL 信号 ON による停止で、エラー割り込みは発生しません。 +SL 位置 ON および-SL 位置 ON による停止でも、エラー割り込みは発生しません。	+EL 信号 ON による停止で、エラー割り込みは発生しません。 +SL 位置 ON による停止でも、エラー割り込みは発生しません。
143	5.5.7 直線補間 1 制御	加速や減速、合成速度一定制御が使用できます。	加速や減速、合成速度一定制御が使用できます。 加減速付きの直線補間の動作中に、以下の要因により減速停止させると、減速せずに即停止する軸が発生したり、全補間動作軸が即停止してもステータスが停止状態にならない現象が発生したりします。 ①ALM 信号 ON ②ソフトリミット ③コンパレータ1~5 このため、①~③による停止方法は「即停止」に設定してください。 なお、停止方法が「減速停止」でも、定速スタートで使われる場合は問題ありません。
145	5.5.7.2 相対移動 (61h)	BSYx	BSYy
148	5.5.8.2 相対移動 (63h) RMD.MOD	62h 62h 62h 62h	63h 63h 63h 63h
149	5.5.9 円弧補間制御	加速や減速、合成速度一定制御が使用できます。	加速や減速、合成速度一定制御が使用できます。 加減速付きの直線補間の動作中に、以下の要因により減速停止させると、減速せずに即停止する軸が発生したり、全補間動作軸が即停止してもステータスが停止状態にならない現象が発生したりします。 ①ALM 信号 ON

頁	訂正箇所	誤	正
			②ソフトリミット ③コンパレータ-1~5 このため、①~③による停止方法は「即停止」に設定してください。 なお、停止方法が「減速停止」でも、定速スタートで使われる場合は問題ありません。
162	6.2.2 継続比較 <継続比較用プリレジスタの確定状態>	RSTS.PFC(21,20)	RSTS.PFC(19,18)
165	6.3.3 目標速度の手動補正計算	対象は、RMD.MOD=41h, 42h, 43h, 44h, 45h, 51h, 52h, 53h, 54h, 55h, 56h, 61h, 64h, 65h, 66h, 67h, 69h, 6Ch, 6Dh, 6Fh です。	対象は、RMD.MOD=41h, 42h, 43h, 44h, 45h, 56h, 61h, 64h, 65h, 66h, 67h, 6Fh です。
165	6.3.3 目標速度の手動補正計算	この場合、加速曲線と減速曲線が非対称な場合は、誤差が生じます。	この場合、加速曲線と減速曲線が非対称な場合は、スローダウンポイント計算値 (RSDC) に誤差が生じます。
169	6.3.4 目標速度オーバーライド	対象は、RMD.MOD=41h, 42h, 43h, 44h, 45h, 51h, 52h, 53h, 54h, 55h, 56h, 61h, 64h, 65h, 66h, 67h, 69h, 6Ch, 6Dh です。	対象は、RMD.MOD=41h, 42h, 43h, 44h, 45h, 56h, 61h, 64h, 65h, 66h, 67h です。
172	6.3.6 合成速度一定制御 動作モード 説明	MRD.MIPF = 1	RMD.MIPF = 1
176	6.4.2 目標位置オーバーライド 2 (PCS)	PCS 信号は、動作モードのスタート後、CLK 信号に同期してサンプリングします。 目標位置オーバーライド 2 は、以下の 2 つを同時に設定することで動作します。 1. PCSn 端子の入力は PCS 信号 (RENV1.PCSM=0) 2. 目標位置オーバーライド 2 機能の有効 (RMD.MPCS=1)	PCS 信号は、動作モードのスタート後、CLK 信号に同期してサンプリングします。

頁	訂正箇所	誤	正
		<p><補足></p> <p>目標位置オーバーライド 2 機能は、RMD.MPCS=1 であれば、RENV1.PCSM=1 であっても機能します。</p>	
176	6.4.2 目標位置オーバーライド 2 (PCS)	<p>ON</p> <p>OFF</p>	<p>OFF</p> <p>ON</p>
177	6.4.2 目標位置オーバーライド 2 (PCS) <PCS 信号の入力代行>	<p>PCS_n 端子に PCS 信号を入力する代わりに、位置決め制御をスタートできません。</p>	<p>目標位置オーバーライド 2 (RMD.MPCS=1) の場合、位置決め制御をスタートします。</p>
178	6.4.3 終点引き込み動作		 <p><補足></p> <p>誤りは、中心 100,0、目標 80,0 を設定した場合の軌跡ミス。 (45 度単位で完了条件の終点座標を判断する他製品の場合になります)</p> <p>正しくは、中心 100,0、目標 120,0 を設定した場合の軌跡。 (90 度単位で完了条件の終点座標を判断する本製品の場合になります)</p>
191	6.7.3 原点 (ORG)、エンコーダー Z 相 (EZ) <ORG 信号と EZ 信号を使用する動作モード>	<p>24h : 原点復帰制御による＋方向に EZ カウント分だけ移動の動作モード。</p> <p>2Ch : 原点復帰制御による－方向に EZ カウント分だけ移動の動作モード。</p>	<p>24h : センサー制御による＋方向に EZ カウント分だけ移動の動作モード。</p> <p>2Ch : センサー制御による－方向に EZ カウント分だけ移動の動作モード。</p>
196	6.9.1 同時スタート (CSTA)	<p>CMSTA(06h) コマンドを書き込むと、CSTA 信号 (ワンショットパルスまたはレベル信号) を出力できます。</p>	<p>CMSTA(06h) コマンドを書き込むと、CSTA 信号 (ワンショットパルス) を出力できます。</p>

頁	訂正箇所	誤	正
211	6.12.2 カウンターのクリア	CLR 信号の入力割り込みは、イベント割り込み要求 (RIRQ.IRCL) で設定できません。	CLR 信号 ON によるカウント値のクリア割り込みは、イベント割り込み要求 (RIRQ.IRCL) で設定できます。
		<p><補足> 全てのカウンターが CLR 信号 ON でカウント値をクリアしない設定である場合、CLR 信号 ON が入力されてもイベント割り込み要求は発生しません。</p>	
230	6.12.4 カウンターのカウント停止と入力停止	カウンター1 は、次の 3 つの方法で停止します。 ・ RMD.MOD=47h を設定すると、カウントしません	いずれのカウンターも RMD.MOD=47h を設定すると、指令パルスのカウントしません。 カウンター1 は、次の 2 つの方法で停止します。
228	6.13.3 ステッピングモーターの脱調検出 <div style="border: 1px solid black; padding: 2px; display: inline-block;"> <コンパレータ4 の比較条件> </div>	<div style="border: 1px solid black; padding: 2px; display: inline-block;"> RENV4.C4S(29:16) </div>	<div style="border: 1px solid black; padding: 2px; display: inline-block;"> RENV4.C4S(29:26) </div>
275	7.5.5 スタートコマンド	STAx	MSTS. SSCM

誤字の類につきましては、改版の際に対応させていただきますこと、ご容赦願います。

以上。