

【正誤表】

「パルスコントロール LSI PCL6046 取扱説明書」(TA600091-JP0/1) 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 | | | | | | | | |
|-------------------|--|--|---|--------|--|---|-------------------|--|---|---|------|
| 14 | 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) | | | | | | | | |
| 49 | 5.2.1 メインステータス (MSTS) <table border="1" style="margin-left: 20px;"> <tr> <td colspan="2">MSTSW</td> </tr> <tr> <td>MSTSB1</td> <td></td> </tr> </table> | MSTSW | | MSTSB1 | | <table border="1" style="margin-left: 20px;"> <tr> <td>8</td> </tr> <tr> <td>SPC1</td> </tr> </table> | 8 | SPC1 | <table border="1" style="margin-left: 20px;"> <tr> <td>8</td> </tr> <tr> <td>SCP1</td> </tr> </table> | 8 | SCP1 |
| MSTSW | | | | | | | | | | | |
| MSTSB1 | | | | | | | | | | | |
| 8 | | | | | | | | | | | |
| SPC1 | | | | | | | | | | | |
| 8 | | | | | | | | | | | |
| SCP1 | | | | | | | | | | | |
| 60 | 5.4 レジスタ <table border="1" style="margin-left: 20px;"> <tr> <td>37</td> <td>残量パルス数</td> <td>RPLS</td> <td></td> </tr> </table> | 37 | 残量パルス数 | RPLS | | <table border="1" style="margin-left: 20px;"> <tr> <td>0 ~ 2,147,483,647</td> </tr> </table> <p><補足> 例えば、位置決め制御によるカウンター1 で絶対位置指定の動作モードの場合、RCUN1=-2,147,483,648(80000000h)かつ RMV=2,147,483,647(7FFFFFFFh) のとき、RPLS=4,294,967,295(FFFFFFFFh)になる。</p> | 0 ~ 2,147,483,647 | <table border="1" style="margin-left: 20px;"> <tr> <td>0 ~ 4,294,967,295</td> </tr> </table> | 0 ~ 4,294,967,295 | | |
| 37 | 残量パルス数 | RPLS | | | | | | | | | |
| 0 ~ 2,147,483,647 | | | | | | | | | | | |
| 0 ~ 4,294,967,295 | | | | | | | | | | | |
| 71 | 5.4.2.7 RPLS : 残量パルス数 | 位置決め制御以外をスタートする時は、RPLS レジスタ値は RMV レジスタ値に更新します。 | 位置決め制御以外をスタートする時は、RPLS レジスタ値は RMV レジスタ値で更新します。 相対移動の場合は、RPLS= RMV です。 絶対位置指定の場合は、RPLS= RMV-RCUN1 、または RPLS= RMV-RCUN2 です。 | | | | | | | | |

| 頁 | 訂正箇所 | 誤 | 正 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|------|--|---|---|----|--|---|---|-----|--|--|----|----|----|----|------|---|-----|--|--|----|----|----|----|------|---|-----|--|
| | | <p><補足></p> <p>例えば、動作モードが相対移動で $RMV=-2,147,483,648=80000000h$ の場合は、$RPLS=2,147,483,648=80000000h$ が更新後の値です。</p> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 91 | 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 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 91 | 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> | 15 | PSTP | | <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> | <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> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 15 | PSTP | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 91 | 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> | 15 | PSTP | | <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> | <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> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 15 | PSTP | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | <p><補足></p> <p>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> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 98 | 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> | 1 | IRN | | <p>1 : 動作停止時にプリレジスタが確定 (RSTS.PFM>0) だったとき、割り込みを発生します。</p> | <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> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | IRN | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | <p><補足></p> <p>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> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 102 | 5.4.7.3 RIST : イベント割り込み要因 <table border="1" style="width:100%; text-align:center;"> <tr> <td>1</td> <td>ISN</td> <td></td> </tr> </table> | 1 | ISN | | <p>1 : 動作停止でプリレジスタがシフトしました。</p> | <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ました。</p> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | ISN | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 108 | 5.5.2 位置決め制御 | <p>RMV レジスタ値を変更した時に、RPLS レジスタ値を RMV レジスタ絶対値に更新します。</p> | <p>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。</p> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

| 頁 | 訂正箇所 | 誤 | 正 |
|-----|-------------------------------|---|--|
| | | <p><補足></p> <p>動作モードが相対移動の場合は、 RMV を計算します。</p> <p>絶対位置指定の場合は、 RMV-RCUN1 または RMV-RCUN2 を計算します。</p> | |
| 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。 |
| 142 | 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。 |
| 144 | 5.5.7 直線補間 1 制御 | <p>加速や減速、合成速度一定制御が使用できます。</p> <p> </p> | <p>加速や減速、合成速度一定制御が使用できます。</p> <p>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。</p> <p>①ALM 信号 ON ②ソフトリミット ③コンパレータ1~5</p> <p>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。</p> <p>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。</p> |
| 145 | 5.5.7.2 相対移動 (61h) | BSYx | BSYy |

| 頁 | 訂正箇所 | 誤 | 正 |
|-----|---------------------------|--|---|
| 148 | 5.5.9 円弧補間制御 | <p>加速や減速、合成速度一定制御が使用できません。</p> | <p>加速や減速、合成速度一定制御が使用できません。</p> <p>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。</p> <p>①ALM 信号 ON ②ソフトリミット ③コンパレータ1~5</p> <p>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。</p> <p>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。</p> |
| 161 | 6.3.3 目標速度の手動補正計算 | <p>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。</p> | <p>対象は、RMD.MOD=41h, 42h, 43h, 44h, 45h, 56h, 61h, 64h, 65h, 66h, 67h です。</p> |
| 161 | 6.3.3 目標速度の手動補正計算 | <p>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。</p> | <p>この場合、加速曲線と減速曲線が非対称であると、スローダウンポイント計算値 (RSDC) に誤差が生じます。</p> |
| 165 | 6.3.4 目標速度オーバーライド | <p>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。</p> | <p>対象は、RMD.MOD=41h, 42h, 43h, 44h, 45h, 56h, 61h, 64h, 65h, 66h, 67h です。</p> |
| 172 | 6.4.2 目標位置オーバーライド 2 (PCS) | <p>ON OFF</p> | <p>OFF ON</p> |

| 頁 | 訂正箇所 | 誤 | 正 |
|-----|---|--|---|
| 173 | 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 RMD.MIPM=1 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 RMD.MIPM=0 の場合になります)</p> <p>本文には終点チェックに関する条件が無いため、初期値の軌跡を図示します。</p> | |
| 184 | 6.7.3 原点 (ORG)、エンコーダー Z 相 (EZ) <ORG 信号や 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> |
| 200 | 6.12.2 カウンターのクリア | <p>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。</p> <p><補足></p> <p>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> | <p>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> |
| 215 | 6.12.4 カウンターのカウント停止と入力停止 | <p>カウンター1 は、次の 3 つの方法で停止します。</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ RMD.MOD=47h を設定すると、カウントしません | <p>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。</p> <p>カウンター1 は、次の 2 つの方法で停止します。</p> |

| 頁 | 訂正箇所 | 誤 | 正 |
|-----|--|------------------|------------------|
| 228 | 6.13.3 ステッピングモーターの脱調検出 <コンパレータ-4 の比較条件> | RENV4.C4S(29:16) | RENV4.C4S(29:26) |

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。