

【正誤表】

「パルスコントロール LSI PCL6115/6125/6145 ユーザーズマニュアル」(DA70152-1/0) 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
82	4-4-4-1.RMD(PRMD):動作モード 設定レジスタ	1: S字加減速を選択します。	1: S字加減速を選択します。 *1
10	MSMD	加減速動作を選択します。 0: 直線加減速を選択します。	<p>～以下を表外に追加いたします～</p> <p>*1 S字減速時のS字区間 (<math>RDS &gt; 0</math>) を設定し、S字加減速 (<math>RMD.MSMD = 1</math>) を選択した場合、ALM信号ONなどで減速停止を試みても、出力パルスを停止しなくなるタイミングがあります。</p> <p>このタイミングで減速停止を指示すると、動作状態が減速中 (<math>RSTS.CND = 1101b</math>) のまま、FL速度を維持 (<math>RSPD.AS = RFL</math>) します。</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>・停止しない状態の発生方法：           <ul style="list-style-type: none"> <li>S字減速時のS字区間 (<math>RDS &gt; 0</math>) を設定する。</li> <li>S字加減速 (<math>RMD.MSMD = 1</math>) を選択する。</li> <li>加速直後 (<math>RSPD.AS = RFL</math>の間) に、ALM信号などを入力するか、SDSTP (4Ah) コマンドを使用して、減速停止を試みる。</li> </ul> </li> <li>・停止しない場合の対処方法：           <ul style="list-style-type: none"> <li>動作状態が減速中 (<math>RSTS.CND = 1101b</math>) のまま、FL速度を維持 (<math>RSPD.AS = RFL</math>) しているときは、STOP (49h) コマンドを使用して即停止する。</li> </ul> </li> <li>・停止させるための対策方法：           <ul style="list-style-type: none"> <li>以下のいずれか1つで対策してください。</li> <li>1. 直線減速部分がない完全S字減速 (<math>RDS = 0</math>) を使用する。               <ul style="list-style-type: none"> <li>S字減速時のS字区間 (<math>RDS &gt; 0</math>) を設定しないでください。</li> </ul> </li> <li>2. 直線加減速 (<math>RMD.MSMD = 0</math>) を選択する。               <ul style="list-style-type: none"> <li>S字加減速 (<math>RMD.MSMD = 1</math>) を選択しないでください。</li> </ul> </li> <li>3. ALM信号などの入力処理に減速停止を使用しない。               <ul style="list-style-type: none"> <li>S字減速時のS字区間 (<math>RDS &gt; 0</math>) を設定できます。</li> <li>S字加減速 (<math>RMD.MSMD = 1</math>) も選択できます。</li> <li>また、この場合は、加速直後 (<math>RSPD.AS = RFL</math>の間) に、SDSTP (4Ah) コマンドを使用しないでください。</li> <li>加速直後 (<math>RSPD.AS = RFL</math>) である時間 <math>Ta</math> は、次式で計算できます。</li> </ul> </li> </ul> </li> </ul> $RUS > 0 \text{ の場合 : } Ta[s] = \frac{((RUR + 1) \times 4 \times \sqrt{RUS})}{f_{CLK}}$ $RUS = 0 \text{ の場合 : } Ta[s] = \frac{((RUR + 1) \times 4 \times \sqrt{\frac{RFH - RFL}{2}})}{f_{CLK}}$

頁	訂正箇所	誤	正
104	4-4-7-1. RSTS: 拡張ステータス取得レジスタ 8    SPCS    1 :	"RMD.PCSL = 0" "RMD.PCSL = 1"	"RENV1.PCSL = 0" "RENV1.PCSL = 1"
104	4-4-7-1. RSTS: 拡張ステータス取得レジスタ 9    SERC    1 :	"RMD.ERCL = 0" "RMD.ERCL = 1"	"RENV1.ERCL = 0" "RENV1.ERCL = 1"
104	4-4-7-1. RSTS: 拡張ステータス取得レジスタ 11   SPDR    1 :	"RMD.DRL = 0" "RMD.DRL = 1"	"RENV1.DRL = 0" "RENV1.DRL = 1"
105	4-4-7-1. RSTS: 拡張ステータス取得レジスタ 12   SMDR    1 :	"RMD.DRL = 0" "RMD.DRL = 1"	"RENV1.DRL = 0" "RENV1.DRL = 1"
105	4-4-7-1. RSTS: 拡張ステータス取得レジスタ 14   SDIN    1 :	"RMD.SDL = 0" "RMD.SDL = 1"	"RENV1.SDL = 0" "RENV1.SDL = 1"
105	4-4-7-1. RSTS: 拡張ステータス取得レジスタ 15   SINP    1 :	"RMD.INPL = 0" "RMD.INPL = 1"	"RENV1.INPL = 0" "RENV1.INPL = 1"
186	7-14. ID モニター	他の LSI 製品と判別するため、ID コードを搭載しています。	ID モニターは、パラレルバスインターフェースのみを持つ以前の製品と区別するための機能です。 シリアルバスインターフェースを使用する場合、ID コードは読み出せません。

以上