

〔シャシ電子制御装置〕

変更頁	変更行又は図	変更内容（ゴシック体変更部分）【 】内は削除部分
24 頁	上から 8～10 行目 下から 16～15 行目	ある場合には、【12V 電源⇒インジケータ・コントロール⇒ボデー・アース、】12V 電源～ 【12V 電源⇒インジケータ・コントロール⇒ボデー・アース、】
58 頁	図 1-145	<p>図中の○部が変更箇所</p> <p>(正) 12V 電源 上限値 異常検知可能範囲 異常検知不可範囲 下限値 0V IG・ON時 駆動停止時 駆動時</p> <p>(誤) 12V 電源 上限値 異常検知可能範囲 異常検知不可範囲 下限値 0V IG・ON時 駆動停止時 駆動時</p>
98 頁	上から 18～19 行目 下から 22 行目	センサ内の重め(+)側回路は正常である。 センサ内の軽め(-)側回路は正常である。
109 頁	下から 2 行目	いれば ECU 本体の異常【、ECU アース線及びボデー・アースの異常(断線、接触抵抗などの増大)】が推測～
114 頁	下から 3～1 行目	が発生していれば ECU の異常【、ECU アース線及びボデー・アースの異常(断線、接触抵抗などの増大)】が推測できる。
117 頁	上から 4 行目	が行われ、マイコンは、図(2)に示す【下限値の】閾値をダウン・エッジしたときに～
124 頁	上から 22～24 行目 下から 3～1 行目	れかに短絡が発生すると、マイコンは、 <b>下限値の閾値をダウン・エッジする</b> ECU の入出力回路の出力信号を検出して異常検知を行う。 ンは、 <b>下限値の閾値をダウン・エッジする</b> ECU の入出力回路の出力信号を検出して異常検知を行う。
125 頁	上から 16 行目	【この回路は、ECU の入出力回路に信号電圧を引き込んで駆動アンプ側の駆動 Tr を ON するものである。】
133 頁	上から 4 行目	の信号線のいずれか【、又は信号アース線】に断線が発生すると、～
134 頁	下から 1 行目	れば、ECU 本体【及び駆動アンプ】の異常が推測できる。
136 頁	下から 2 行目	電圧に差が発生していないこと。電圧差が発生していれば、その差が発生している <b>信号線</b> の～
161 頁	下から 1 行目	常【、ECU アース線及びボデー・アースの異常(断線、接触抵抗などの増大)】が推測できる。
174 頁	下から 4 行目	図 1-71 の(1)に示す FSR 駆動停止時【(イニシャル・チェック)】～
176 頁	上から 17 行目 下から 17 行目	異常の判断ができず、異常検知は <b>行えないが PMR 回路側で異常検知を行っている</b> 。 別ができず、異常検知は <b>行えないが PMR 回路側で異常検知を行っている</b> 。
187 頁	下から 2～1 行目	ないときは、駆動信号線の異常(断線)【、V4 に発生しているときは、ECU アース線及びボデー・アースの異常(断線)】が【それぞれ】推測できる。
215 頁	図 1-33	図の題名「 <b>駆動信号電圧特性</b> 」に変更
219 頁	図 1-44(3)	図の題名「 <b>光導電セル(CdS)</b> 」に変更
226 頁	上から 2～3 行目の間	「 <b>① 各モード停止時</b> 」を追加
228 頁	下から 18～17 行目	とも電圧が発生するときは、【ECU 本体及び】アクチュエータの異常が推測できる。
229 頁	上から 6～7 行目	図 1-70 の状態のとき、V1、V2 には、12V の電圧が発生していること。V1 <b>又は</b> V2 に電圧が発生していない場合は、【ECU 本体の異常及び】アクチュエータの異常が推測できる。
	上から 8～9 行目	図の状態のとき、 <b>V1、V2</b> の電圧はモータが作動する程度で 12V よりも電圧が低いときには、ECU 本体の異常、アクチュエータ電源線、REC 駆動信号線【、ECU アース線、ボデー・アース】のいずれかに異常～
	下から 9 行目	ECU 本体の異常【、ECU アース線及びボデー・アースの異常(接触抵抗などの増大)】が推測できる。
	下から 6 行目	V1 <b>又は</b> V2 に電圧が発生していない場合は、【ECU 本体の異常及び】アクチュエータの異常が推測できる。
	下から 5 行目	図の状態のとき、V1、 <b>V2</b> の電圧はモータが～
	下から 4 行目	アクチュエータ電源線、FRESH 駆動信号線【、ECU アース線、ボデー・アース】のいずれかに～
234 頁	下から 1 行目	ECU 本体の異常【、ECU アース線及びボデー・アースの異常(接触抵抗などの増大)】が～
	上から 3 行目 下から 20 行目	モータのコイル、モータ駆動【信号】線のいずれか～ ④ 図 1-84 の■■■■の部分の回路において、モータのコイル、モータ駆動【信号】線の～
235 頁	下から 18 行目	線の <b>いずれかの異常(断線、短絡)</b> 、FRESH 信号線の【いずれかの】異常(【断線、】短絡)、ECU アース線及び～

235 頁	下から 5～4 行目	電源線、COM 線の <b>いずれかの異常(断線、短絡)</b> 、REC 信号線の【 <b>いずれかの</b> 】異常(【断線、】短絡)、ECU アース線及び～				
238 頁	上から 10～11 行目	ておき、A 相、B 相、C 相、D 相の 4 相を駆動回路の Tr で順次入力することで、励磁電流の <b>流れる相を変えることにより</b> 、モータのステータの極性が変化する。				
239 頁	下から 3 行目	図 1-95 に示す異常検知は、F/B センサの信号【線の断線・短絡】に関する異常検知で、～				
242 頁	上から 7～9 行目	付近の電圧が発生すること。【V1 の電圧が、モータが作動する程度で 6V 付近よりも低いときには、駆動回路及びアクチュエータの異常、アンブ電源線、駆動電源線、駆動信号線のいずれかに異常(接触抵抗などの増大)が推測できる。】				
	下から 7～6 行目	図 1-100 の状態のとき、V3～V10 の信号電圧は、それぞれ安定化電源電圧の約半分の 2.5V 付近の【PWM 制御】電圧値(平均値)が発生すること。～				
247 頁	上から 4 行目	コイル、モータ駆動【信号】線～				
	下から 10 行目	③ 図 1-113 の■■■■の部分の回路において、モータのコイル、モータ駆動【信号】線のいずれかに～				
249 頁	下から 2 行目	ECU 本体【、ECU アース線、ボデー・アースのいずれか】に異常【断線、接触抵抗などの増大】が推測できる。				
257 頁	上から 7 行目	常【、ECU アース線及びボデー・アースの異常(断線)】が推測できる。				
260 頁	図 1-148	<p>図中の縦軸及び横軸を変更</p> <div style="display: flex; justify-content: space-around;"> <div style="text-align: center;"> <p>(正)</p> </div> <div style="text-align: center;"> <p>(誤)</p> </div> </div>				
261 頁	下から 14～13 行目	また、アクチュエータの F/B 信号は、 <b>12V 電源⇒FET 電子スイッチ⇒駆動線⇒F/B 信号線⇒入力回路</b> に信号を～				
271 頁	上から 8 行目	体の異常などバス回路の装置に通信が行えないこと【や駆動アース線の異常(断線など)】が推測できる。				
306 頁	上から 16 行目	また、5000min <sup>-1</sup> 全負荷時のエンジン騒音の <b>音圧レベル</b> は、～				
307 頁	図 1-55	図中の「反射音」を「 <b>放射音</b> 」に変更				
360 頁	下から 1 行目	中心が一致しているか <b>点検する</b> 。一致していない場合は、調整する。				
	<参考>	<p>&lt;参考&gt;位置調整用ワッシャ</p> <table border="1" style="display: inline-table; vertical-align: middle;"> <tr> <td>厚さ</td> <td>4.5mm</td> <td>6.5mm</td> <td>9.0mm</td> <td>11.0mm</td> </tr> </table> <p style="font-size: 2em; vertical-align: middle; margin-left: 10px;">}</p> <p style="margin-left: 15px;">削除</p>	厚さ	4.5mm	6.5mm	9.0mm
厚さ	4.5mm	6.5mm	9.0mm	11.0mm		