

PPMC-2104 (Ver.A)
エラッタ・シート

Rev.1.1

株式会社アンペール

現在、以下のようなエラッタがあります。

エラッタ 1	加減速動作命令での高速リミット入力
条件	動作ステップ数が"2"（設定する動作パルス数データが"1"）の時
内容	動作ステップ数が"2"の加減速動作で、動作中に回転方向の高速リミットが入力された時、出力パルス数が不確定になります。（起動時に入力されている場合エラーとなります）
回避方法	動作ステップ数が"2"の動作で高速リミット入力の可能性がある場合、定速動作又はシングルステップ動作を使用してください。

エラッタ 2	両軸動作中に#2 軸の即停止命令
条件	両軸動作中に#2 軸に即停止命令を発行する
内容	両軸動作中に#2 軸に即停止命令を発行すると、PPMC 内部の動作パルス数を破壊する可能性があります。動作パルス数が破壊されると、#2 軸停止後の残りパルス数が不正報告され、#1 軸の動作パルス数が設定値と異なります。
回避方法	#2 軸に即停止命令を発行する場合#1 軸の BUSY が"0"であることを確認してください。

エラッタ 3	#1 軸減速停止命令でエラー発生
条件	#1 軸の減速停止命令発行時にエラー(08h)が発生するとき
内容	#1 軸に減速命令を発行しエラーが発生した場合、PPMC 内部の動作パルス数を破壊する可能性があります。この時#2 軸が動作中であれば#2 軸側の動作パルス数も破壊されます。
回避方法	#1 軸では以下に示す条件にて減速停止命令を使用しないでください。（#2 軸ではこのような条件はありません） 定速動作中に減速停止命令を発行する。 減速停止命令を 2 回以上発行する。 加減速動作命令による減速中に減速停止命令を発行する。 高速リミット入力による減速中に減速停止命令を発行する。

エラー 4	#1 軸高速リミット入力
条件	#1 軸高速リミット入力時
内容	#1 軸に高速リミットが入力された場合、PPMC 内部の動作パルス数を破壊する可能性があります。この時#2 軸動作中であれば#2 軸の動作パルス数も破壊されます。
回避方法	回避方法はありません。#1 軸の高速リミットが入力された場合、残りパルスを使用しないでください。

エラー 5	残りパルス数不正報告 1
条件	台形駆動で加減速階段最終段での強制減速中に強制停止されたとき
内容	台形駆動でパルス出力が開始され、加速の最終段で強制減速（減速停止命令または FHL,BHL）その後減速中に強制停止（即停止命令または FL,BL,ORG,ALM）が行われた場合に、動作のあった軸の残りパルス数は不正報告されます。
回避方法	PPMC によって加速の最終段を知る方法はありません。高速リミットとリミットを両方使用する場合、減速中にリミット入力が入らない位置にリミットを配置してください。減速停止命令を使用する場合には加速の終了付近（加減速動作命令発行後の時間で概算）での減速停止命令の発行を行なった場合、即停止命令の発行やリミットの入力が起こらないようにしてください。 例) 起動パルスレート 200(c8h)、高速パルスレート 100(64h)、加減速パルス数 2000(7d0h)、内部クロック 500kHz の場合加速時間 t は $t = (2 \times \text{加速パルス数}) / (\text{起動速度} + \text{高速速度}) = (2 \times 2000) / (2500 + 5000) = 0.533(\text{sec})$ よって加減速動作発行後加速の最終段となるおおよその時間は 500~550msec。

エラー 6	残りパルス数不正報告 2
条件	三角駆動での強制減速で減速停止直前に強制停止されたとき
内容	三角駆動でパルス出力が開始され、加速中に強制減速（減速停止命令または FHL,BHL）その後減速停止直前（停止の 1 パルスまたは 2 パルス前）に強制停止（即停止命令または FL,BL,ORG,ALM）が行われた場合に、動作のあった軸の残りパルス数が不正報告されます。
回避方法	PPMC によって加速中、停止直前を知ることはできません。減速リミットとリミットを両方使用する場合、減速中にリミット入力が入らない位置にリミットを配置してください。三角駆動でパルス出力を開始し、加速中に強制減速が行われた場合には、強制停止を行わないでください。

以上