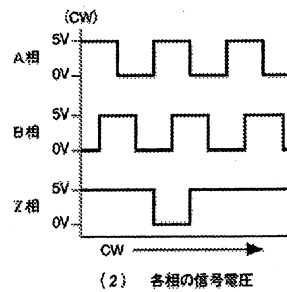
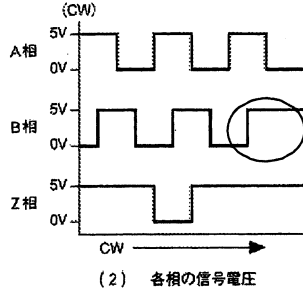
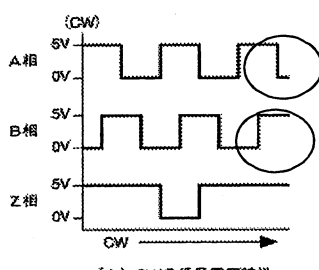
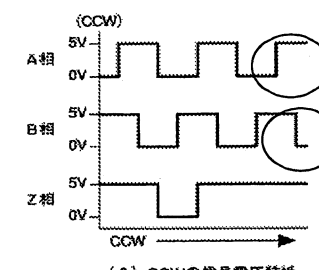
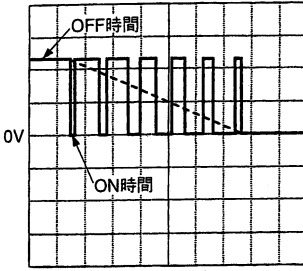
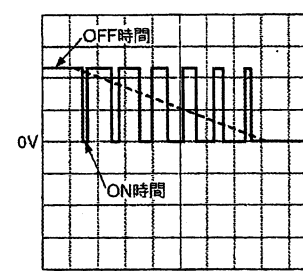
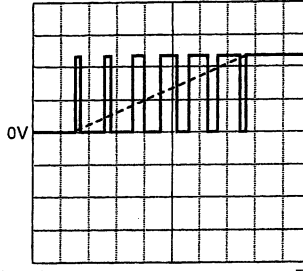
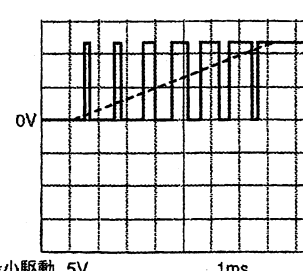


[シャシ電子制御装置]

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
17頁	下から7行目	ECU電源線の異常 (断線、短絡など) 【信号線及び】電
19頁	図1-24	図の題名「常閉接点スイッチの回路構成」に変更
32頁	図1-61-(2)	B相の信号電圧の波形を訂正 (○部) (正)  (誤)  (2) 各相の信号電圧
	下から9~6行目	~上限値の閾値をアップ・エッジ及び下限値の閾値をダウン・エッジで固定したときに異常検知を行う。また、作動中ではセンサの機能低下~
33頁	上から1~2行目	【また、】高精度の異常検知を必要とするものは、図1-63のように作動中においてソフ
35頁	図1-69-(1)、(2)	電圧特性図の波形を訂正 (○部) (正)  (1) CWの信号電圧特性 (2) CCWの信号電圧特性 (誤)  (1) CWの信号電圧特性 (2) CCWの信号電圧特性 図1-69 各相の信号電圧
		図1-69 各相の信号電圧
38頁	図1-76	図の題名「磁気抵抗素子式センサの回路構成」に変更
51, 54, 55頁	図1-121, 132, 134	破線を訂正 (正)  最小駆動 5V 1ms 最大駆動 (誤)  最小駆動 5V 1ms 最大駆動
	図1-122, 131, 135	破線を訂正 (正)  最小駆動 5V 1ms 最大駆動 (誤)  最小駆動 5V 1ms 最大駆動

	上から 5 行目	～、IG・ON、駆動停止時【、駆動時】のとき、マイコンは、信号電圧が～
	上から 6 行目	～したときに異常検知を行い、駆動時は、閾値をアップ・エッジ、ダウン・エッジしたときに異常検知を行う。また、高精度の異常検知～
57 頁	図 1-141	<p>異常検知可能範囲の変更</p> <p>(正)</p> <p>(誤)</p> <p>図 1-141 異常検知範囲</p>
	図 1-142	<p>閾値の変更</p> <p>(正)</p> <p>(誤)</p> <p>図 1-142 閾値</p>
116 頁	上から 1 行目	(ハ)差動トランス式トルク・センサ
	下から 7 行目	N (中立) 位置で、図(2)のN位置の信号電圧を出力する。ステアリング・～
	図 1-66-(2)	コイル a 及びコイル b の「[アース]」を削除
121 頁	上から 4 行目	～駆動素子 ((注) : FET) による駆動効率化が向上し、放熱対策に～
124 頁	上から 2 行目	における駆動定格電圧を上回った場合にセイ
	図 1-87	<p>定格電圧の異常検知範囲の変更</p> <p>(正)</p> <p>(誤)</p> <p>図 1-87 定格電圧の異常検知範囲 (4)</p>
132 頁	図 1-110	横軸の「駆動時」と「駆動停止時」の文字を入れ替える。
	上から 11 行目	図 1-111【の破線】で示す最大定格電流を超えた
	上から 16 行目	～における駆動定格電圧を上回った場合にセイフティ・リレーを
	図 1-111	<p>定格電流の異常検知範囲の変更</p> <p>(正)</p> <p>(誤)</p> <p>図 1-111 定格電流の異常検知範囲</p>
図 1-112	<p>定格電圧の異常検知範囲の変更</p> <p>(正)</p> <p>(誤)</p> <p>図 1-112 定格電圧の異常検知範囲</p>	
	図 1-113	横軸の「規定回転速度」を「規定回転速度 (t)」に変更
174 頁	上から 6 行目	(iii)MCK (ポンプ・モータ駆動チェック) 回路
	上から 7 行目	図 1-64 に示す MCK 【(モータ・チェック信号)】のフィードバックは、駆動停止時の～
175 頁	上から 1 行目	図 1-69 に示す PMR 駆動回路でのマイコンが～
176 頁	上から 4 行目	において、駆動回路のリレー接点などに固着が～

177 頁	下から 2 行目	～診断信号電圧が入力され【 るが 】、マイコンは、駆動時のポンプ・モータ～
	下から 1 行目	異常検知の回路構成が ない場合は 、異常検知は行わない。
194 頁	表 2-1 「診断名/症状」の車輪速センサ診断(信号異常)の「検出条件」の欄の上から 1~2 行目	<ul style="list-style-type: none"> ・リヤの最速車輪が 10 k m/h 以上のとき、他の車輪速センサ信号がない。 ・最速車輪が 30 k m/h 以上のとき、70 秒以上信号がない。
225 頁	上から 19 行目	アクチュエータの駆動 信号 電圧特性である。
	図 1-61	<p>駆動信号電圧特性の波形を変更 (正) (誤)</p> <p>図 1-61 駆動信号電圧特性 (正)</p> <p>図 1-61 駆動信号電圧特性 (誤)</p>
267 頁	図 1-166	図の題名「異常検知【 不可 】範囲」に変更