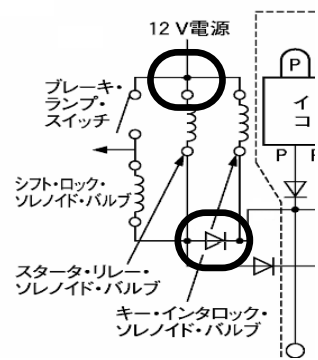
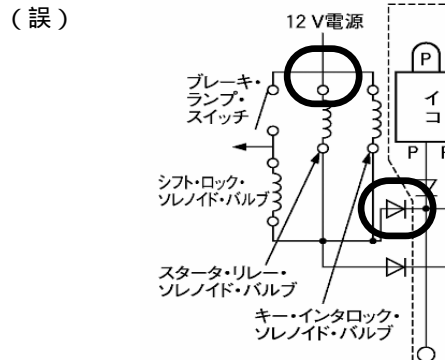
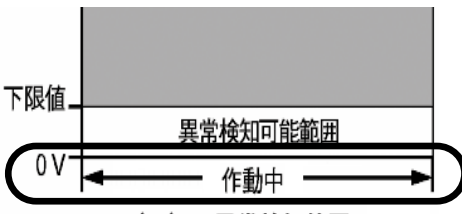
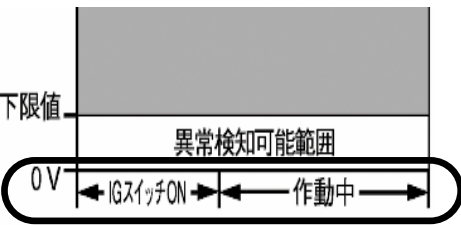
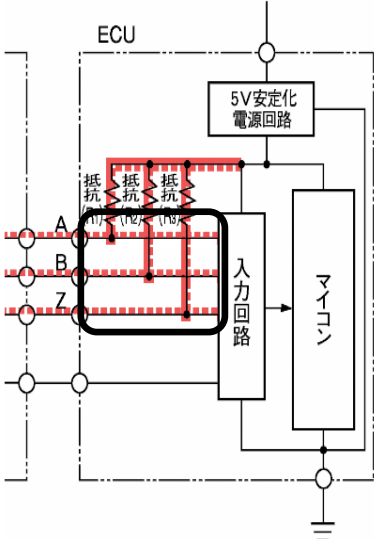
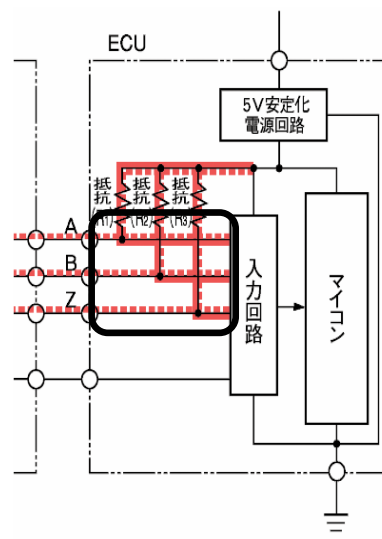
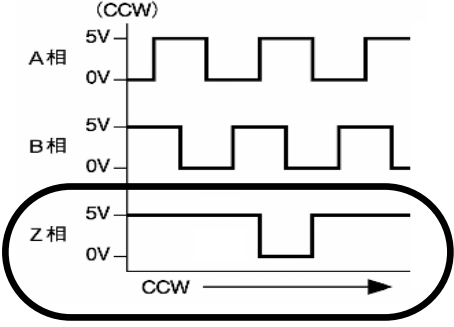
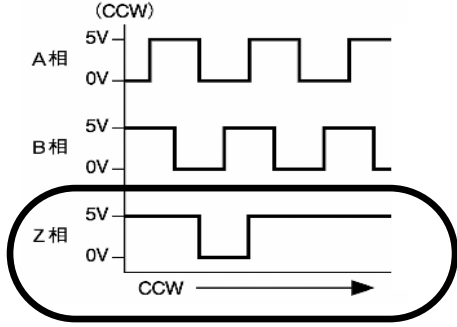
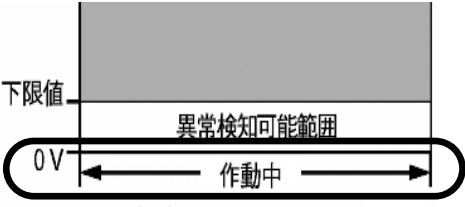
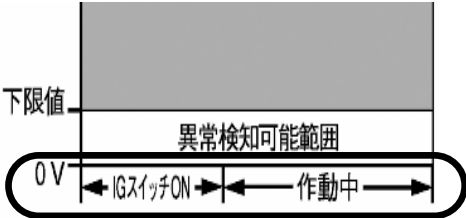
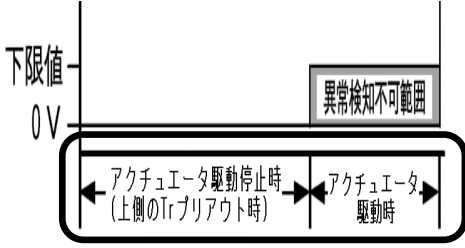
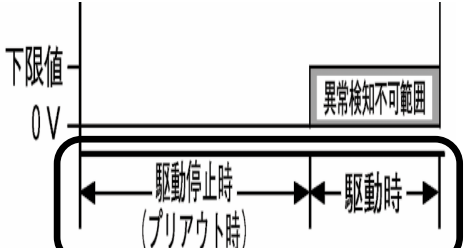
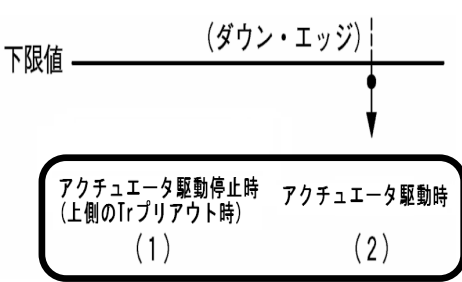
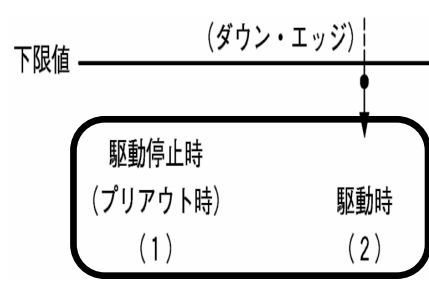
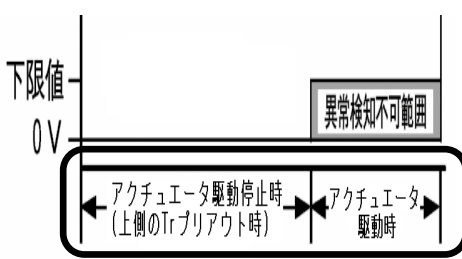
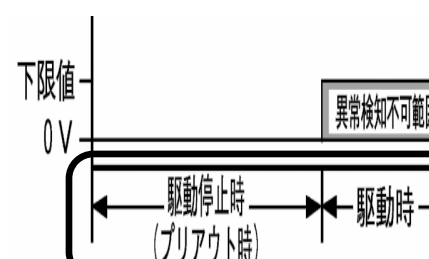
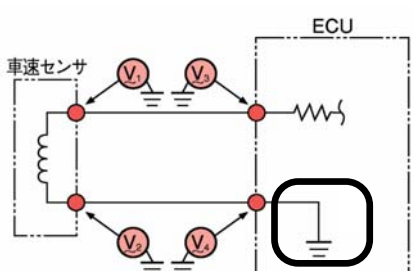
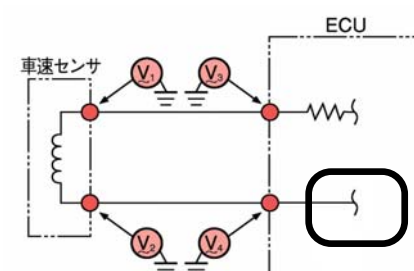
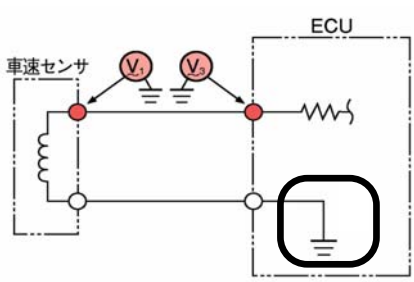
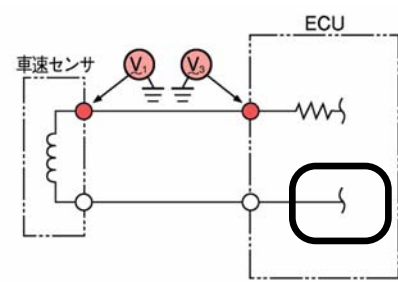
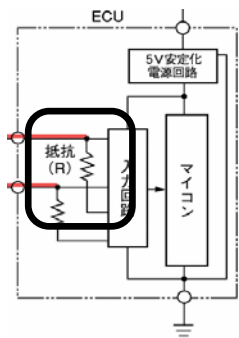
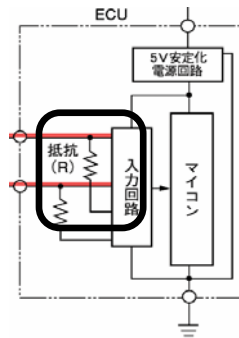
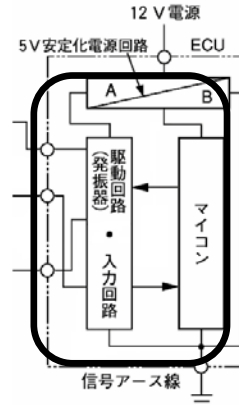
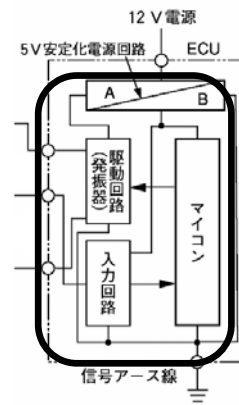


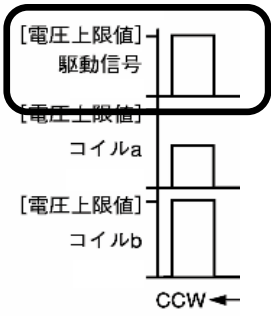
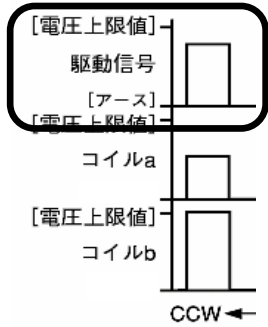
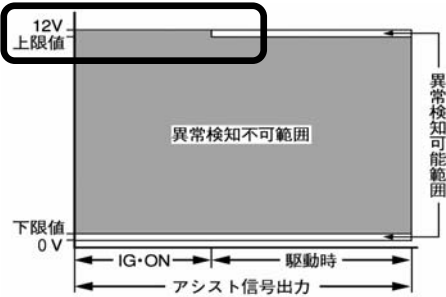

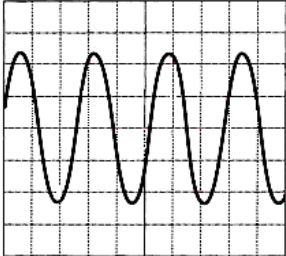
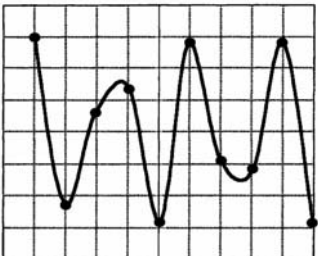
〔シャシ電子制御装置〕

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
22, 24, 25, 26 頁	図 1 - 35, 39, 40, 41, 42, 43, 45	<p>図中の 部を変更(変更部分を表示)</p> <p>(正) </p> <p>(誤) </p>
32 頁	図 1 - 62 - (1)	<p>図中の 部を変更(変更部分を表示)</p> <p>(正) </p> <p>(1) 異常検知範囲</p> <p>(誤) </p> <p>(1) 異常検知範囲</p>
33 頁	図 1 - 65	<p>図中の 部を変更(変更部分を表示)</p> <p>ECU 内の A, B, Z 各黒丸から入力回路までの赤色実線を削除</p> <p>(正) </p> <p>(誤) </p>

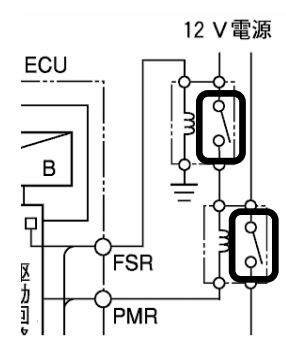
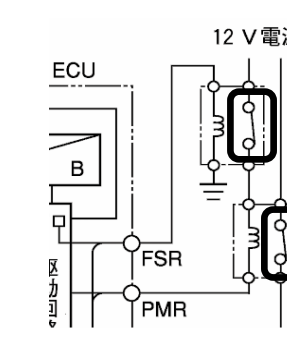
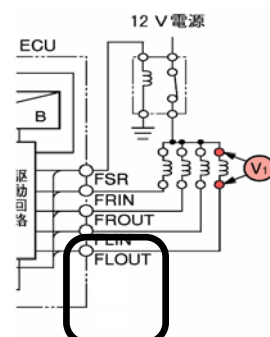
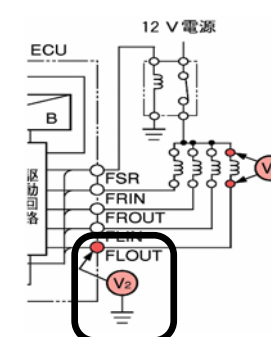
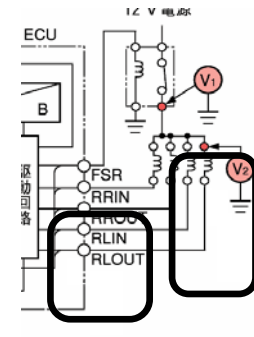
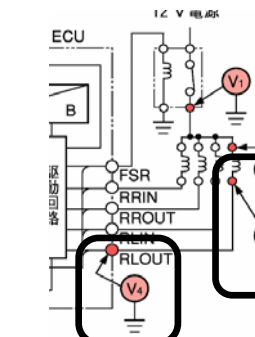
35 頁	図 1 - 69 - (2)	<p>図中の 部を変更(変更部分を表示)</p> <p>(正) </p> <p>(誤) </p>
35 頁	上から 7 行目 下から 6 行目 下から 4~3 行目 下から 3~2 行目	<p>の異常(断線,短絡など),信号線【(電源線の共用)】の異常(断 の異常(断線,短絡など),信号線【(電源線の共用)】の異常(短絡), ~信号線【(電源線の共用)】及び信号アース線の異常(断線)が推測できる。~ ~信号線【(電源線の共用)】及び信号アース線の異常の切り分けは,~</p>
37 頁	図 1 - 75 - (1)	<p>図中の 部を変更(変更部分を表示)</p> <p>(正) </p> <p>(1) 異常検知範囲</p> <p>(誤) </p> <p>(1) 異常検知範囲</p>
38 頁	上から 1~2 行目	()異常検知の回路【(異常時の入力信号変化)】
39 頁	上から 9~16 行目 を削除して右記に 変更	<p>ロータを,遅く回転させたときと速く回転させたとき,それぞれの状態で,図のV3とV4の電 圧値が等しく,かつ,ECUから信号アース線を外したとき,V3と,外した線のV4に電圧が等しく 発生すれば,信号アース線は正常である。図のV3とV4(配線は接続状態)の電圧値が異なる場 合は,信号アースの異常(断線,接触抵抗などの増大)が推測できる。</p>
40 頁	上から 1 行目	()12V 電源(センサ側)の点検
41 頁	上から 4 行目	信号電圧などの設定値(閾値)と【検出】駆動【信号】電圧などとの~
43 頁	下から 7 行目	チュエータのコイル 駆動アース線に微電流を流す診断回路が遮断され,~
52 頁	上から 7 行目 上から 8 行目 下から 2 行目	<p>~図 1 - 124 のようにアクチュエータ駆動停止時で駆動回 路の上側の Tr が駆動【停止時】(プリアウト)したときには,~ ~図 1 - 126 のように上側の Tr が駆動【停止】時</p>
52 頁	図 1 - 124	<p>図中の 部を変更(変更部分を表示)</p> <p>(正) </p> <p>(誤) </p>

52 頁	<p>図 1 - 125</p>	<p>図中の 部を変更(変更部分を表示)</p> <p>(正)</p>  <p>(誤)</p> 
52 頁	<p>図 1 - 126</p>	<p>図中の 部を変更(変更部分を表示)</p> <p>(正)</p>  <p>(誤)</p> 
53 頁	<p>上から 2 行目</p> <p>上から 6 行目</p> <p>図 1 - 127</p> <p>図 1 - 128</p> <p>下から 8 行目</p> <p>図 1 - 129</p>	<p>図 1 - 127 のアクチュエータ駆動停止時(上側の Tr プリアウト時)に ~</p> <p>図 1 - 128 のアクチュエータ駆動停止時(上側の Tr プリアウト時)に ~</p> <p>図の題名「アクチュエータ駆動停止時(上側の Tr プリアウト時)異常検知の回路(1)」に変更</p> <p>図の題名「アクチュエータ駆動停止時(上側の Tr プリアウト時)異常検知の回路(2)」に変更</p> <p>アクチュエータ駆動停止時(上側の Tr プリアウト時)が正常で、図</p> <p>図の題名「アクチュエータ駆動時異常検知の回路(3)」に変更</p>
54 頁	<p>下から 1 行目</p>	<p>抗などの増大)【、駆動信号線の異常(断線,短絡)】が推測できる。</p>
60 頁	<p>下から 3 行目</p>	<p>測できる。【が、電圧は発生するが出力がない場合は、ECU に異常が発生している可能性がある。】</p>
64 頁	<p>図 1 - 167</p>	<p>図中の「インヒビタ・スイッチ」を「シフト・ポジション・センサ」に変更</p>
65 頁	<p>図 1 - 174</p>	<p>図中の「インヒビタ・スイッチ」を「シフト・ポジション・センサ」に変更</p>
66 頁	<p>図 1 - 176</p>	<p>図中の「インヒビタ・スイッチ」を「シフト・ポジション・センサ」に変更</p>
66 頁	<p>図 1 - 177</p>	<p>図中の「インヒビタ・スイッチ」を「シフト・ポジション・センサ」に変更</p>
76 頁	<p>図 2 - 4</p>	<p>図中の 部を変更(変更部分を表示)</p> <p>(正)</p>  <p>(誤)</p> 

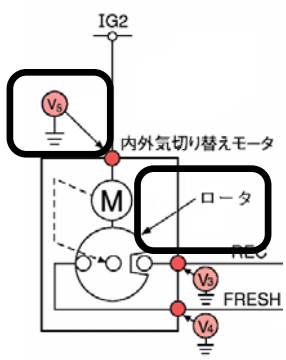
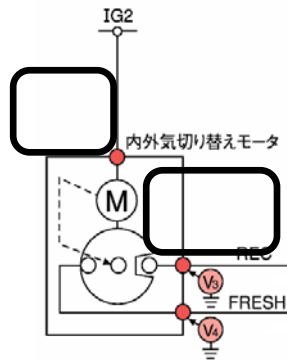
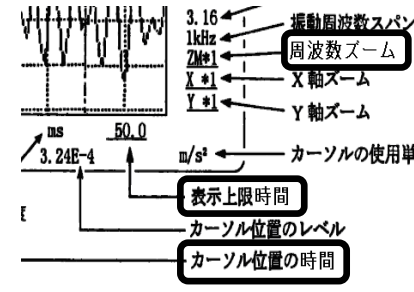
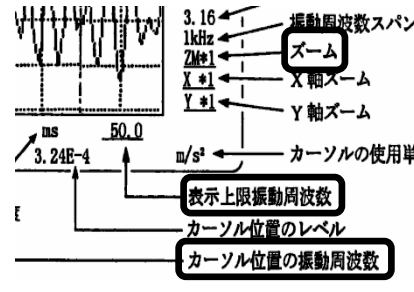
76 頁	図 2 - 5	<p>図中の 部を変更(変更部分を表示)</p> <p>(正)</p>  <p>(誤)</p> 
80 頁	下から 2 行目	V1, V2 及び V3 に 12V の電圧がない場合は ~
	下から 1 行目	から V2 及び ECU 内の短絡。
93 頁	上から 6 行目 ~ 7 行目	~ センサ・アース線, 【ボデー・アース,】 ECU アース線, ボデー・アースのいずれかに ~
96 頁	図 1 - 20	<p>図中の 部を変更(変更部分を表示)</p> <p>(正)</p>  <p>(誤)</p> 
98 頁	下から 22 行目	センサ内の軽め(-)側回路は正常であり, ECU 内の軽め(-)側のアース系統には短絡はない。
106 頁	上から 6 行目	【の角度,】 速度と操舵力の検出を行い, ~
116 頁	上から 5 行目	に示すコイルの a と b に電流を入力(駆動回路で ON・OFF)しておき,
	下から 8 行目	図 1 - 66 - (2) のように直進時などの路面反力のなし ~
116, 117 118, 119 頁	図 1 - 66 - (1), 68, 69 70, 72, 74	<p>図中の 部を変更(変更部分を表示)</p> <p>(正)</p>  <p>(誤)</p> 

116 頁	図 1 - 66 - (2)	<p>図中の 部を変更(変更部分を表示)</p> <p>(正)</p>  <p>(誤)</p> 
118,119 頁	図 1 - 71 , 73 , 75	図中の【中性点(0V)】及び【横軸の破線】を削除
120 頁	下から 3 行目	~ 回転トルク及び拘束トルク ((注 1) : サーボ・ロックともい
121 頁	上から 4 行目 下から 2 行目	また,これらのモータなどでは,駆動素子((注 2) : FET)による ~ + CCWTr 駆動線 モータ ~
123 頁	図 1 - 84	<p>図中の 部を変更(変更部分を表示)</p> <p>(正)</p>  <p>(誤)</p> 
127 頁	上から 16 行目 下から 15 ~ 14 行目 下から 7 行目	常(断線,【短絡,】接触抵抗などの増 ば, -CW 信号線の異常(断線,【短絡,】接触抵抗などの増大)が推測で 常(断線,【短絡,】接触抵抗などの増
128 頁	上から 17 行目 下から 8 行目 下から 7 行目	図 1 - 96 のアクチュエータ(モータ)を駆動停止時 ーマネント・マグネット・ポールをもち, 駆動回路によって三相(U.V.W)の ステータ・コイルに三相交流が入力され, 三相交流の周波数
129 頁	上から 10 行目 図 1 - 101	動線 - UTr・ON, - WTr・ON, - VTr・ON の順番で Tr が作動 ~ 図中の「セーフティ・リレー作動」を「ロード・リミッタ作動」に変更 図中の「セーフティ・リレー・リセット」を「ロード・リミッタ・リセット」に変更
133 頁	上から 5 行目	~ 信号電圧による異常検知は行わないが, F/B センサからの信号で駆動回路が, 位相の ~
137 頁	図 1 - 121	<p>図中の 部を変更(変更部分を表示)</p> <p>(正)</p>  <p>図1-121 相間電圧波形</p> <p>(誤)</p>  <p>図 1 - 121 駆動電圧波形</p>
141 頁	下から 10 行目	の書き込みを行うこと。また, ダイアグノーシス・コードを消去しても, トルク・センサ中点値は消去されない。
144 頁	下から 16 行目	一定の場合は, 車速センサ又はエンジン ECU 不良。
152 頁	下から 8 行目	ストップ・ランプ・スイッチ及びパーキング・ブレーキ・ランプ・スイッチでは, ~

154 頁	上から 7 行目	信号線, 駆動線 (信号線より下流側) の断線, ランプの断線, ランプ・アース線のいずれか ~
155 頁	上から 1 行目 上から 6 行目	~ ランプ, 信号線, 駆動線, センサ, センサ・アース線のいずれ ~ センサ内部の断線, センサ・アース線のいずれかに断線がある場合
158 頁	下から 5 行目	~ 発生すれば, 【 信号線及び ECU 内信号回路にボデー接地がない限り, 】 12V 電源の回
160 頁	上から 4 行目	下限値の閾値を ダウン・エッジ する 0V の信号電圧を検出して異常検知を行う。
161 頁	下から 7~6 行目	~ 信号線【 及び信号アース線 】の異常 (断線, 接触抵抗などの増大) 及び信号アース線の異常 (接触抵抗の増大) が推測できる。
169 頁	図 1 - 54	<p>図中の 部を変更 (変更部分を表示)</p> <p>(正) (誤)</p> <p>(1) 異常検知範囲 (1) 異常検知範囲</p>
173 頁	上から 10 行目 下から 12 行目	PMR モータ ボデー・アース に電流を流す回路が構成されて 線 モータ ボデ【イ】ー・アースに電流を流す回路構
174 頁	図 1 - 70	図中の【 PMR 駆動回路 (マイナス駆動回路) 】を削除
175 頁	上から 1 行目の上の 行に追加	PMR 駆動回路 (マイナス駆動回路) を追加
176 頁	上から 4 行目	<p>において, 駆動回路の Tr 内などに短絡がある場合</p> <p>図中の 部を変更 (変更部分を表示)</p> <p>(正) (誤)</p> <p>図 1 - 78</p>
177 頁	図 1 - 80	<p>図中の 部を変更 (変更部分を表示)</p> <p>(正) (誤)</p> <p>図 1 - 80</p>
179 頁	上から 2 行目 上から 3 行目	ユエータ電源線【 FSR 接点 】の異常 (断線), ~ 異常 (断線, 短絡), V4 に発生して ~

180 頁	図 1 - 89	<p>図中の 部を変更(変更部分を表示)</p> <p>(正)</p>  <p>(誤)</p> 
186,187 188 頁	図 1 - 106 , 108 , 110	<p>図中の「RRIN」を「FRIN」に変更 図中の「RROUT」を「FROUT」に変更 図中の「RLIN」を「FLIN」に変更 図中の「RLOUT」を「FLOUT」に変更</p>
187 頁	下から 3 行目 下から 2 行目	<p>～アクチュエータの異常(断線, 短絡), V3 に電圧が発生して～ ～V4 に発生しているときは, 【ECU 本体の異常,】 ECU アース線及</p>
	上から 8 ~ 12 行目	<p>全て削除</p> <p>図中の 部を変更(変更部分を表示)</p> <p>(正)</p>  <p>(誤)</p> 
188 頁	上から 20 ~ 41 行目	<p>全て削除</p> <p>図中の 部を変更(変更部分を表示)</p> <p>(正)</p>  <p>(誤)</p> 
	図 1 - 111	削除
189 頁	上から 1 ~ 6 行目 図 1 - 112 , 113	<p>全て削除 削除</p>

190 頁	図 1 - 117	<p>図中の 部を変更(変更部分を表示)</p> <p>図中の「車輪速度検出」を「車体速度検出」に変更</p>
215 頁	上から 2 行目	<p>検出情報(検出物理量)と信号電圧【及び信号電圧】の点検は、～</p>
217 頁	図 1 - 36	<p>図中の 部を変更(変更部分を表示)</p> <p>(正)</p> <p>(誤)</p>
220 頁	図 1 - 47	<p>図中の 部を変更(変更部分を表示)</p> <p>(正)</p> <p>(誤)</p>
225 頁	下から 10 行目	～ 停止することで REC 信号回路は、図 1 - 62 のように上限値の閾値をアップ・エッジ
	下から 9～7 行目	【一方、REC 信号回路では、図 1 - 60 のようにモータ ロータ REC の駆動線を経由して、図 1 - 62 のように上限値の閾値をアップ・エッジする F/B 信号をマイコンに入力する。】
	下から 4 行目	ト(絶縁部)に嵌まることで、FRESH 信号回路は、上限値の閾値をアップ・エッジする F/B 信号をマイコンに
	下から 3 行目	入力され、【FRESH 信号回路は、上限値の閾値をアップ・エッジする F/B 信号をマイコンに入力することで】
228 頁	上から 2 行目	のコイル、ロータ、【リード線、】 REC 駆動信号線のいずれかに～
	上から 4 行目	～ 下限値の閾値をダウン・エッジす
	上から 7 行目	タのコイル、ロータ、【リード線、】 FRESH 駆動信号線のいずれかに～
	上から 8 行目	～マイコンは、上限値の閾値をアップ・エッジする以
236 頁	上から 11～12 行目	いときには、ECU 本体の異常、【アクチュエータの異常、】 ECU 電源線、CW 駆動線、【CCW 駆動線、 ECU アース線、ボデー・アース】のいずれかに異常～
	下から 5～4 行目	いときには、ECU 本体の異常、【アクチュエータの異常、】 ECU 電源線、【CW 駆動線、】 CCW 駆動線、 【ECU アース線、ボデー・アース】のいずれかに異常～
237 頁	下から 5 行目	動【の双極性駆動】を行い、～
238 頁	下から 6 行目	(注) 【双極性駆動】 CW、CCW 【】における駆動の信号電圧
	下から 5 行目	は、【単極性駆動のプラス駆動回路の】 駆動信号電圧
	下から 2 行目	から、【双極性駆動が必要な場合は、】これを区別す

242 頁	上から 8~9 行目	~ アンブ電源線, 駆動電源線, 駆動信号線, 【 駆動回路アース線, アンブ・アース線, ボデー・アース 】のいずれかに異常~
243 頁	上から 5 行目 上から 9 行目	~ 図 1 - 101 の V1 の駆動信号電圧が, ~ ~ 図の V2 の駆動【 信号 】電圧が, ~
262 頁	下から 3 行目	アイコンの 駆動情報 が出力されているにもかかわらず
267 頁	図 1 - 166	図の題名「異常検知【 不可 】範囲」に変更
284 頁	図 2 - 11	<p>図中の 部を変更(変更部分を表示)</p> <p>(正)</p>  <p>(誤)</p> 
	下から 14 行目 ~ 1 行目を削除して右記に変更	<p>(イ) 外気導入(FRESH)モードにならない 外気導入モードを選択したとき, V3 と V1 に電圧がないまま, 内気循環モードに戻る場合は, V3 ~ V1 間含む REC ラインの短絡。</p> <p>(ロ) 内気循環(REC)モードにならない 内気循環モードを選択したとき, V4 と V2 に電圧がないまま, 外気導入モードに戻る場合は, V4 ~ V2 間含む FRESH ラインの短絡。</p>
300 頁	図 1 - 32	<p>図中の 部を変更(変更部分を表示)</p> <p>(正)</p>  <p>(誤)</p> 
312 頁	上から 1 行目	支持位置
313 頁	下から 1 行目	車室内に図 1 - 78 のように【 ように 】聞こえてくる。
318 頁	上から 19 行目	発生しない 又は , 音は小さくなる。~