

## お客様各位

### 製品不具合情報

2005.9.21

対象製品: MCX302, MCX312, MCX304, MC8080P

#### 不具合状況:

S字加減速の定量ドライブおよび連続ドライブにおいて、加速されずに初速度のままドライブが行なわれる。

#### 不具合発生の条件:

- ① S字加減速モード(WR3/D2=1)の定量ドライブまたは連続ドライブにおいて、
- ② (ドライブ速度 V - 初速度 SV)の値が、直前に行なったドライブ時の(V-SV) / 2より小さい時、
- ③ かつ、直前に行なったドライブで、ACC カウンタ(IC 内部でS字加減速ドライブ時に使用するカウンタ)がドライブ終了時に0に戻らなかった時に、発生します。

#### 直接原因:

CACC.2 回路において、加速/減速増加時の速度累積カウンタをクリアするタイミングが 1SCLK 分遅く、そのために ACDSND 信号が 1SCLK 残り、CSPD.3 回路内の JK が DR1REQ 信号でクリアされない。

#### 回避方法:

ドライブ開始前に、内部 ACC カウンタをクリアする検査用コマンド (マニュアルには記述されていません) を用いて、次のように回避してください。

S字加減速モード(WR3/D2=1)の定量ドライブまたは連続ドライブにおいて、すべてのドライブ命令を発行する直前に 44h 命令を発行します。

(例)

```
S字加減速用にモード設定  
レンジ (R) 設定  
加加速度 (K) 設定  
加速度 (A) 設定  
初速度 (SV) 設定  
ドライブ速度 (V) 設定  
出力パルス数 (P) 設定  
  
WR0 ← 軸指定+44h ; バグ回避のための命令  
WR0 ← 軸指定+20h ; +方向定量ドライブ  
ドライブ終了待ち  
⋮  
出力パルス数 (P) 設定  
WR0 ← 軸指定+44h ; バグ回避のための命令  
WR0 ← 軸指定+21h ; -方向定量ドライブ  
ドライブ終了待ち  
⋮  
ドライブ速度 (V) 変更  
WR0 ← 軸指定+44h ; バグ回避のための命令  
WR0 ← 軸指定+22h ; +方向連続ドライブ  
ドライブ終了待ち
```

この度の不具合発生により、お客様には大変ご迷惑をお掛けしましたことを、お詫び申し上げます。今後も、より良い製品をご提供できますよう、万全を期する所存です。また何かお気づきの点がございましたら、ご連絡くださいますよう、よろしくご願ひ申し上げます。

株式会社ノヴァ電子