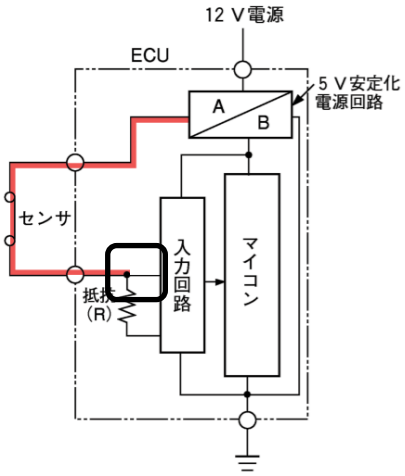
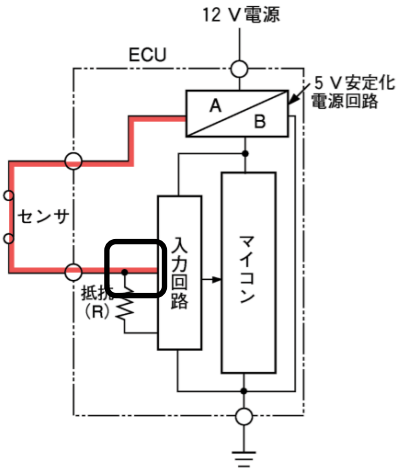
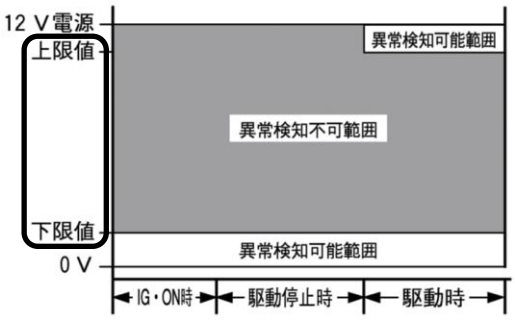
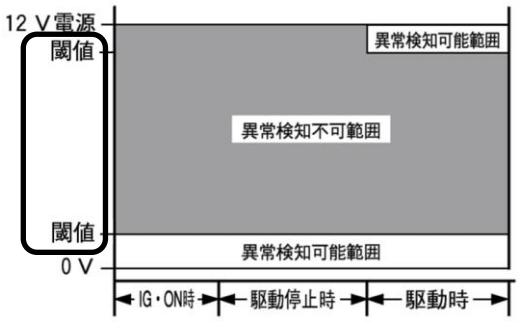
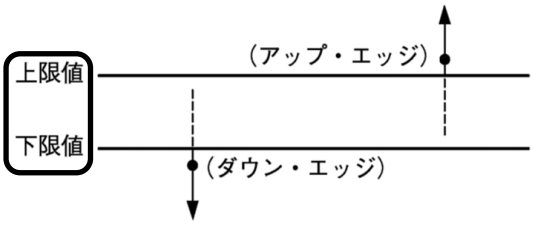
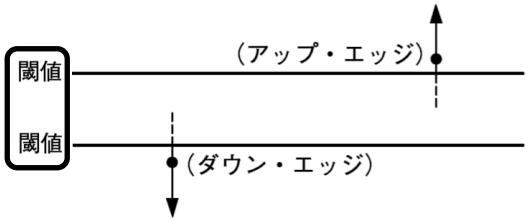
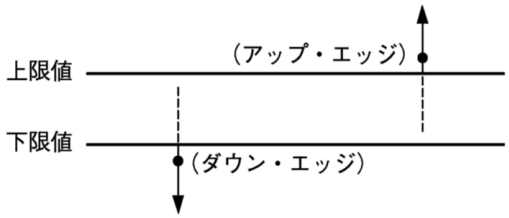
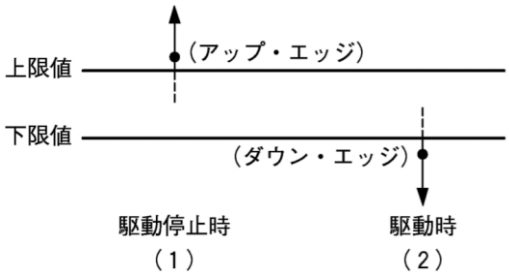
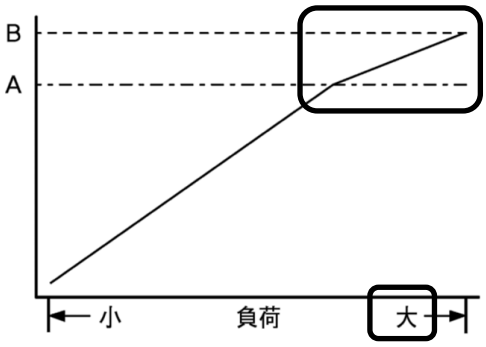
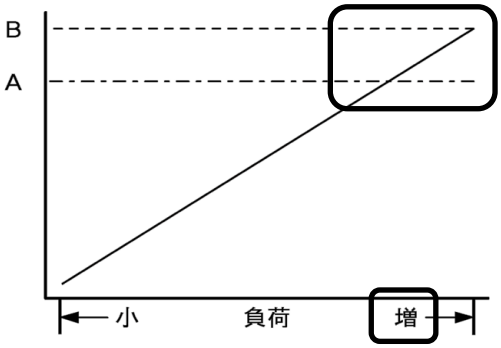
奥付：第四版から第五版で変更した箇所　（平成 26 年 5 月）

頁	箇　所	内　容
15	図 1-10	図中の ▭ 部を変更 （変更後）  （変更前） 
45	下から 10～9 行目 （網掛け部分を追加し，傍線部分を削除）	圧特性に示す 12V から 0V に反転すれば，ECU 本体，ECU 電源線には，断線及び短絡がなく，~~ECU 本体，~~駆動信号線，アク
57	上から 5～6 行目 （網掛け部分を追加）	が行われ，IG・ON，駆動停止時のとき，マイコンは，信号電圧が**図 1-142** に示す下限値の閾値をダウン・エッジしたときに異常検知を行い，駆動時は，上限値の閾値をアップ・エッジ，又は下限値の閾値をダウン・エッジしたときに異常検知を行う。
	図 1-141	図中の ▭ 部を変更 （変更後）  （変更前） 
	図 1-142	図中の ▭ 部を変更 （変更後）  （変更前） 

<table>
<tr><td rowspan="2">58</td><td>図 1-146
差し替え</td><td>（変更後）
 

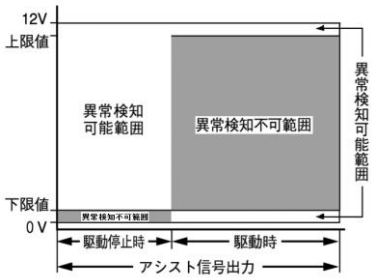
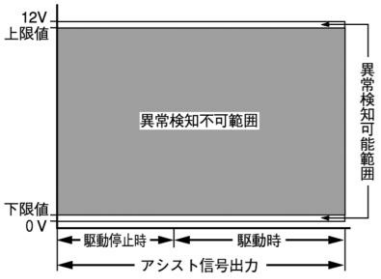
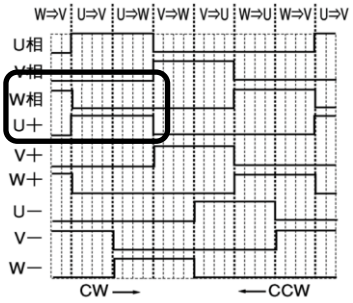
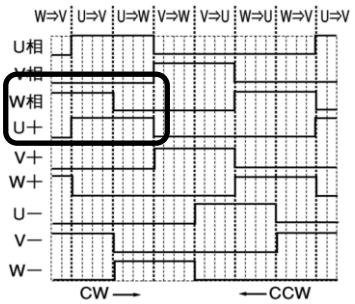
（変更前）
 
</td></tr>
<tr><td>図 1-148</td><td>図中の 部を変更
（変更後）
 

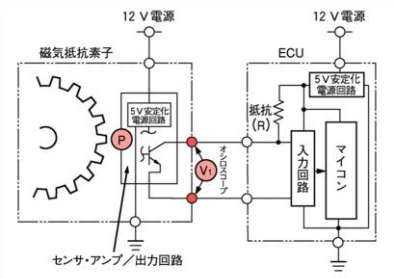
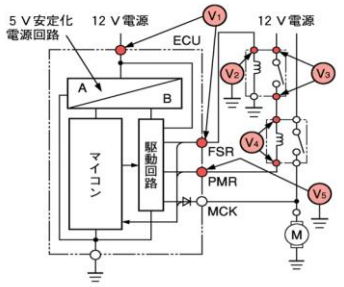
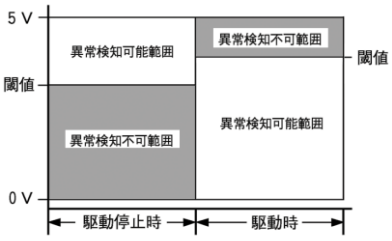
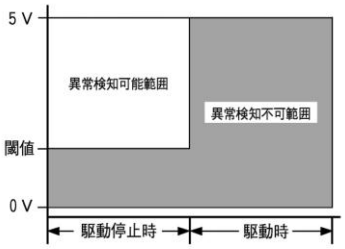
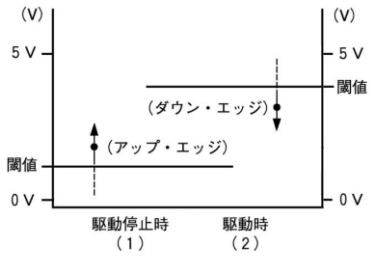
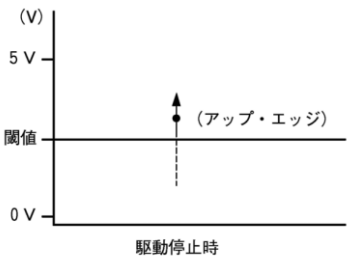
（変更前）
 
</td></tr>
<tr><td>145</td><td>表 2-2
（傍線部分を削除）</td><td><table>
<tr><th>不具合の状況</th><th>不具合の推定原因（注意事項含む）</th></tr>
<tr><td>操舵力が重い</td><td>※使用量過多によるモータの発熱のため，ECU が補助　～
～
系不良，バッテリ電圧の低下（各部端子の接触不良含む），~~トルク・センサの接続コネクタの外れ，~~タイヤ空気圧の低下，トルク・センサ作動不良</td></tr>
<tr><td></td><td></td></tr>
</table></td></tr>
<tr><td>361</td><td>図 2-40</td><td>図中の『横振れ』と『縦振れ』を入れ替え</td></tr>
</table>

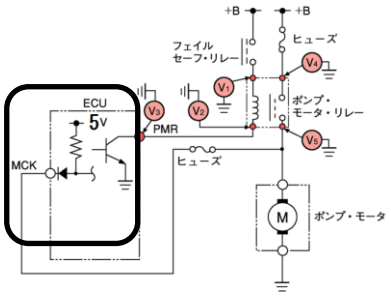
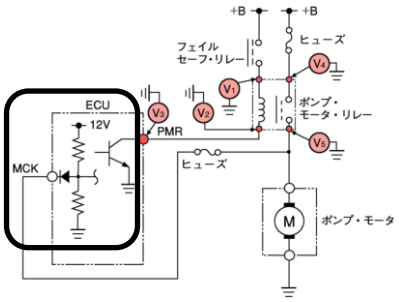
一級自動車整備士教科書の訂正

平成 23 年 9 月 1 日
社団法人日本自動車整備振興会連合会(教育･技術部)

〔シャシ電子制御装置〕(第三版－訂正表 2 号)

変更頁	変更行	変更内容	
106 頁	下から 9 行目	傍線部分を削除	もう一方の外側端子を信号アースとした場合，~~回転シャフトの~~センタ端～
107 頁	下から 19 行目	傍線部分を削除	センサの機能低下(特性異常)や各配線に接触抵抗の増大などが発生し，実際の操舵~~の角度，~~速度と操舵力～
117 頁	上から 5 行目	傍線部分を削除	センサの機能低下(特性異常)や各配線に接触抵抗の増大などが発生し，~~操舵角度，~~操舵速度及び操舵力そ～
123 頁	図 1-85	図の差替え	(正)  図 1 － 85 異常検知範囲（2） (誤)  図 1 － 85 異常検知範囲（2）
127 頁	下から 2 行目	傍線部分を削除	CW 信号線の異常(断線，~~短絡，~~接触～
130 頁	図 1-101	図の一部訂正	図中の○部が訂正箇所(W 相の『U⇒V』の波形を訂正) (正)  図 1 － 101 信号電圧特性 (誤)  図 1 － 101 信号電圧特性
130 頁	上から 12 行目	傍線部分を削除し，網掛け部分のように訂正	て，U 相，V 相，W 相の各相の磁束を検出し，~~マイコン~~駆動アンプにフ～
	下から 10 行目	傍線部分を削除し，網掛け部分のように訂正	置を検出して，~~マイコン~~駆動アンプにフィードバックすることで算定している。

変更頁	変更行	変更内容	
134 頁	上から 5 行目	傍線部分を削除し，網掛け部分のように訂正	場合で，アクチュエータ(モータ)の動作が不良のときは，モータ，~~信号~~駆動アンプ及び ECU 本体の異常が～
167 頁	図 1-58	図の差替え	（正）  図 1 － 58　検出情報と信号電圧の整合確認 （誤）  図 1 － 58　検出情報と信号電圧の整合確認
172 頁	下から 3～1 行目	傍線部分を削除し，網掛け部分のように訂正	図 1-69 の MCK 回路でのマイコンが異常検知する仕組みは，~~モータの電源側端子の監視を行い，図 1-74 に示すモータ駆動停止時に~~マイコンの閾値と MCK の診断回路の信号電圧の比較が行われ，マイコンは，図 1-~~75~~74 に示すマイコンの閾値~~をアップ・エッジする信号電圧を検出したときに~~と信号電圧に論理の不一致があるときに異常検知を行う。 図 1-75-(1)に示すモータ駆動停止時に閾値をアップ・エッジする信号電圧を検出したときに異常検知を行う。また，図(2)に示すモータ駆動時に閾値をダウン・エッジする信号電圧を検出したときに異常検知を行う。
	図 1-74	図の差替え	（正）  図 1 － 74　異常検知範囲 （誤）  図 1 － 74　異常検知範囲
	図 1-75	図の差替え	（正）  図1-75　MCK診断信号電圧の閾値 （誤）  図1-75　MCK診断信号電圧の閾値
174 頁	下から 2～1 行目	傍線部分を削除し，網掛け部分のように訂正	場合には，MCK 駆動診断線から分岐した診断回路(0V が掛かる。)により，マイコン~~には，正常の駆動時と同じ 0V が掛かるため，正常・異常の判断ができず，異常検知は行わない。~~閾値をダウン・エッジする信号電圧を検出して異常検知を行う。
191 頁	表 2-1	傍線部分を削除し，網掛け部分のように訂正	52：・モータ・リレーON 出力時の MCK 端子電圧が ~~2~~4.5V 以下 53：・モータ・リレーOFF 出力時の MCK 端子電圧が ~~6~~3V 以上 略
193 頁	上から 17 行目	傍線部分を削除し，網掛け部分のように訂正	モータ OFF の故障診断をしており，発進時にモータを駆動し，モータ・チェック(MCK)電圧が ~~2~~4.5V 以下～

変更頁	変更行	変更内容	
193 頁 194 頁 195 頁	図 2-5 図 2-6，図 2-7 図 2-8	図の一部訂正	図中の○部が訂正箇所(ECU内の電圧値を12Vから5Vに訂正すると共に抵抗を削除) （正）  図２－５　モータOFF故障診断時の断線の点検 （誤）  図２－５　モータOFF故障診断時の断線の点検
194 頁	下から 21 行目	傍線部分を削除し，網掛け部分のように訂正	モータ ON 故障を診断しており，ポンプ・モータ・リレーOFF 時の MCK 電圧が ~~6~~3V 以上のときに警告灯～
259 頁	上から 16～17 行目	第三版にて追加した部分になりますが、傍線部分を削除	~~モータのコイル，~~駆動信号線，F/B 信号線，FET 電子スイッチ，駆動線~~，アース線~~のいずれかに断線があ～
329 頁	図 7-146	図の番号を変更	（正） 図 1-146 （誤） 図 7-146

一級自動車整備士教科書の訂正

平成 22 年 6 月 1 日
社団法人日本自動車整備振興会連合会(教育部)

〔シャシ電子制御装置〕(第三版－訂正表１号)

変更頁	変更行又は図	変更内容	
106 頁	下から 2 行目	傍線部分を削除し，網掛け部分のように訂正	直進時及び~~路面反力の~~トーション・バーのねじれがなし～
	下から 1 行目		ステアリング･ホイールの操作で~~路面反力~~トーション･バーにねじれが発生すると，~~発生~~ねじれ量に応じて～
	図 1-42-(2)	図中の破線を削除	
107 頁	上から 1 行目中盤～4 行目まで	全て削除	~~図の実線で示す電圧特性は，~~ ～ ~~CW 側では急上昇し，CCW 側では急下降する。~~
108 頁	図 1-46-(2)	図中の破線を削除	
109 頁	図 1-48	図中の破線を削除	
111 頁	下から 6～5 行目	傍線部分を削除し，網掛け部分のように訂正	図 1-52-(2)のように直進時及び~~路面反力の~~トーション・バーのねじれがなし(なしに近い状態)の場合には，中立(N)位置の half 電圧(センタ位置)を出力する。ステアリング・ホイールの操作で~~路面反力~~トーション・バーにねじれが発生すると，~~発生~~ねじれ量に応じて～
	下から 4 行目後半～1 行目まで	全て削除	~~図の実線で示す電圧特性は，~~ ～ ~~信号電圧は，CW 側では急上昇し，CCW 側では急下降する。~~
	図 1-54-(2)	図中の破線を削除	
113 頁	図 1-58-(2)	図中の破線を削除	
114 頁	図 1-60	図中の破線を削除	
116 頁	下から 8 行目	傍線部分を削除し，網掛け部分のように訂正	図 1-66-(2)のように直進時~~などの路面反力の~~及びトーション・バーのねじれがなし(なしに近い状態)の場合には，～
	下から 7～6 行目		ステアリング･ホイールの操作で~~路面反力~~トーション･バーにねじれが発生すると，~~発生~~ねじれ量に応じて～