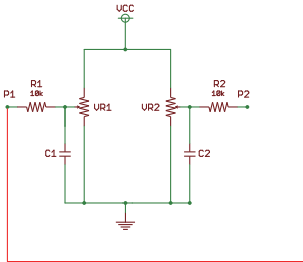
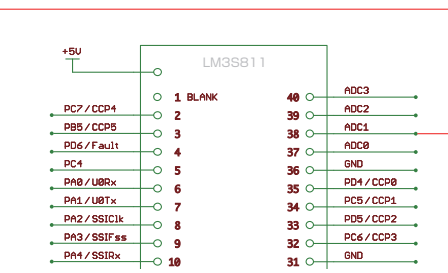
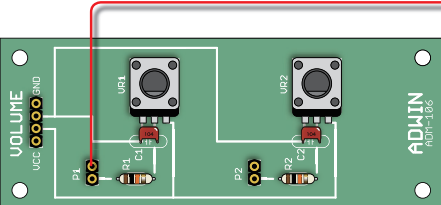
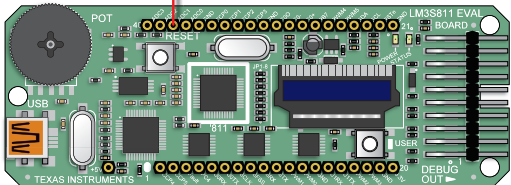






ページ	誤	正
P26	<p>4. driverlib.lib の追加の ②</p> <p>StellarisWare のバージョンによってディレクトリとファイル名が異なる場合があります。</p> <p><u>driverlib.lib</u> は C:\StellarisWare\driverlib\ccs\Debug にあります。 「<u>driverlib.lib</u>」を選択し「開く」をクリックします。</p>	<p>こちらの場合、以後すべての driverlib.lib は driverlib-cm3.lib に読み替えてご対応ください。</p> <p><u>driverlib-cm3.lib</u> は C:\StellarisWare\driverlib\ccs-cm3\Debug にあります。 「<u>driverlib-cm3.lib</u>」を選択し「開く」をクリックします。</p>
P60	<p>割り込み条件を初期化する TimerIntClear() の 設定項目 例 ● <u>TIMER_A</u></p>	<p>● <u>TIMER_TIMA_TIMEOUT</u></p>
P61	<p>説明文 上から3行目</p> <p>6,000,000 個 (6M = 6 × <u>106</u>)</p>	<p>6,000,000 個 (6M = 6 × <u>10⁶</u>)</p>
P66 P88 P123	<p>回路図 ボリュームの P1 は、LM3S811 の ADC1 につなげる</p> 	<p>修正が必要な配線以外は省略しています</p> 
P67 P124	<p>実体配線図 ボリュームの P1 は、LM3S811 の ADC1 につなげる</p> 	<p>修正が必要な配線以外は省略しています</p> 

ページ	正
P68	<p>フローチャート 09-1 「待ち時間ループ」からの戻りは「ADC の開始 (トリガー命令)」へ</p>
P72	<p>ADC のチャンネル指定や諸設定 ADCSequenceStepConfigure() の設定項目 例で「0」の解説抜け</p> <p>● 0 :ADC トリガが発生したときにキャプチャされる順序を決定する。</p>
P73	<p>ADCSequenceEnable() の解説抜け</p> <p>ADC を有効にする ADCSequenceEnable()</p> <p>ADC を有効にする。</p> <pre>ADCSequenceEnable(ADC0_BASE, 3);</pre> <p>設定項目 例</p> <p>● ADC0_BASE : 有効にしたい ADC の指定。 ADCSequenceConfigure で設定したものと同じにすること。</p> <p>● 3 : シーケンサ番号の指定。 ADCSequenceConfigure で設定したものと同じにすること。</p> <p>さらに詳しくは、「C:\StellarisWare\driverLib\adc.h 及び adc.c」を参照してください</p>

正誤表

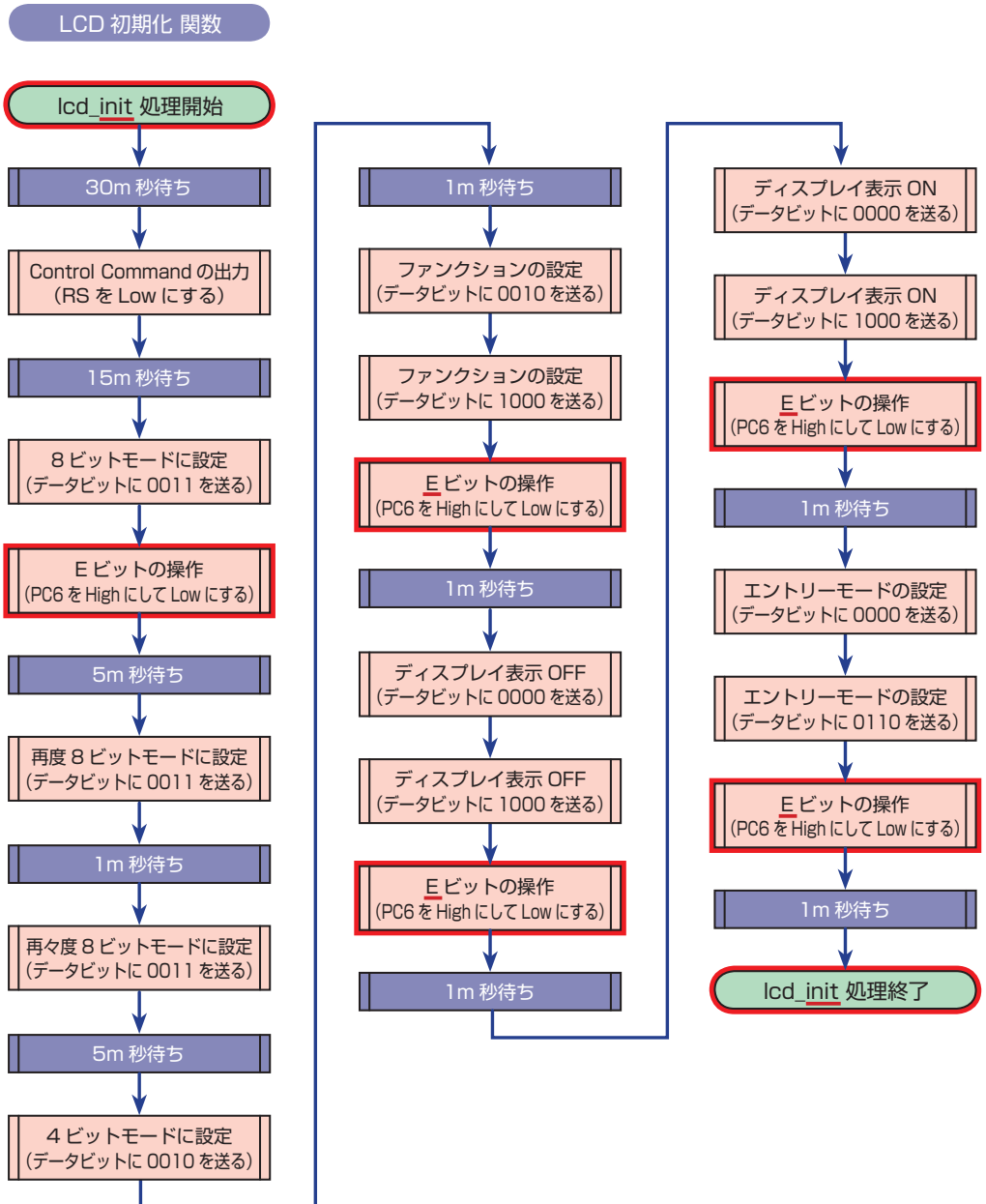
キットで学ぶ! シリーズ No.01 ARM チャレンジャー入門編 Texas Instruments 版

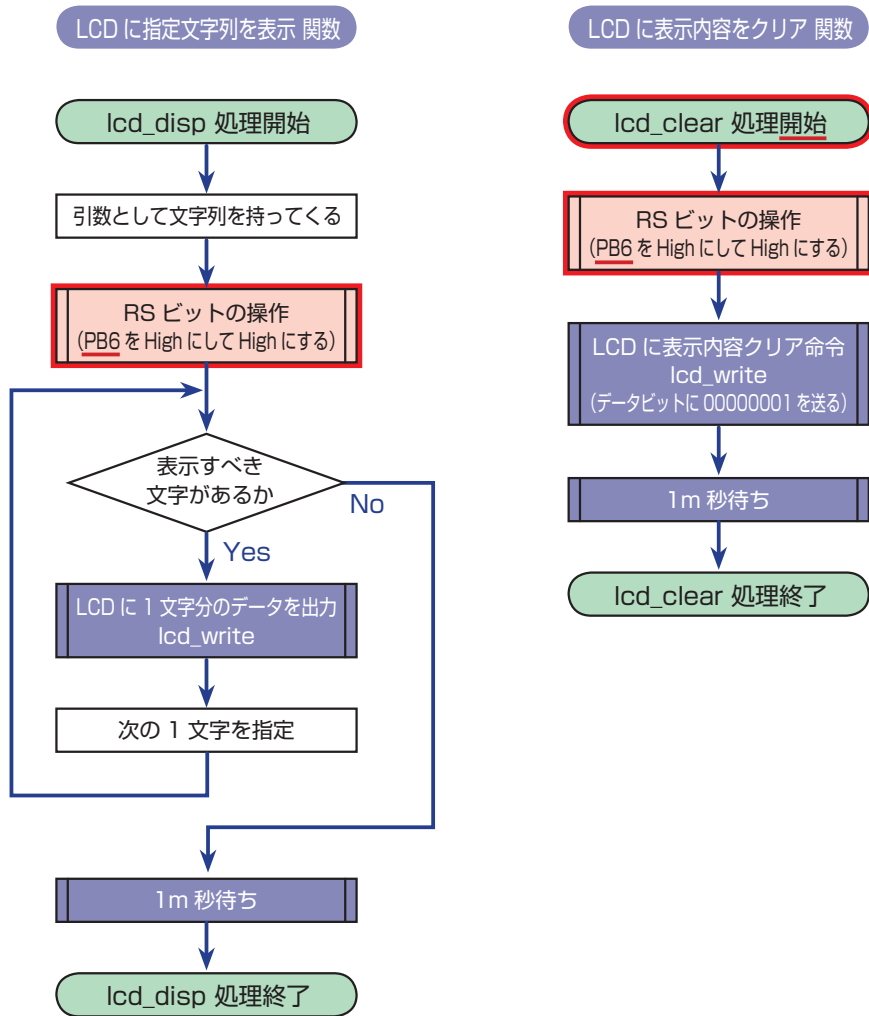
ページ	誤	正
P74	step09-1.c ソース 8 行目 8 <code>int main(void)</code>	8 <code>void main(void)</code>
P77	課題 10-1 LED 1  VR1 を <u>左</u> に回すと、LED1 が <u>だんだん</u> 明るくなる LED 1  VR1 を <u>右</u> に回すと、LED1 が <u>だんだん</u> 暗くなる	LED 1  VR1 を <u>右</u> (時計回り) に回すと、LED1 が <u>だんだん</u> 明るくなる LED 1  VR1 を <u>左</u> (逆時計回り) に回すと、LED1 が <u>だんだん</u> 暗くなる
P81	SysCtlPeripheralEnable() の解説抜け	<div style="border: 1px solid #008080; padding: 10px;"> <p>使用するペリフェラルの宣言 SysCtlPeripheralEnable()</p> <p>使用したいペリフェラルを宣言する。</p> <pre>SysCtlPeripheralEnable(SYSCTL_PERIPH_PWM);</pre> <p>設定項目 例</p> <ul style="list-style-type: none"> ● <code>SYSCTL_PERIPH_PWM</code> : 例は PWM を使用するときの設定値。 <p>P48 と同じ。さらに詳しくは、「C:\StellarisWare\driverlib\sysctl.h」及び「sysctl.c」を参照してください。</p> </div>
P81	PWM 出力ピンの設定 GPIOPinTypePWM() の例文	<pre>GPIOPinTypePWM(GPIO_PORTE_BASE,</pre> <pre>GPIOPinTypePWM(GPIO_PORTD_BASE,</pre>
P81	PWM ジェネレータの指定や諸設定 PWMGenConfigure() の説明文 使用する PWM ジェネレータの指定や、PWM ジェネレータの設定を行う。	使用する PWM ジェネレータの指定や、PWM ジェネレータの設定を行う。

正誤表



キットで学ぶ！シリーズ No.01 ARM チャレンジャー入門編 Texas Instruments 版

ページ	誤	正																												
P81	PWM ジェネレータの周期 PWMGenPeriodSet() の設定項目 例 ● PWM_BASE : <u>開始する ADC の指定。</u>	● PWM_BASE : <u>PWM を使用するときの設定値。</u>																												
P83	PWM 信号の有効 / 無効 PWMOutputState() の設定項目 例 ● PWM_OUT_0	● PWM_OUT_0 <u>_BIT</u>																												
P83	PWM 信号の出力 PWMGenEnable() の設定項目 例 ● PWM_OUT_0	● PWM_GEN_0																												
P86	配線例 10-2 <table border="1" data-bbox="344 913 603 1124"> <thead> <tr> <th colspan="2">マイコンボード</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>38</td> <td>ADC1</td> </tr> <tr> <td>26</td> <td><u>PD0 / PWM0</u></td> </tr> <tr> <td>25</td> <td><u>PD1 / PWM1</u></td> </tr> <tr> <td>20</td> <td>+3.3V</td> </tr> <tr> <td>19</td> <td>GND</td> </tr> <tr> <td></td> <td>+5V</td> </tr> </tbody> </table>	マイコンボード		38	ADC1	26	<u>PD0 / PWM0</u>	25	<u>PD1 / PWM1</u>	20	+3.3V	19	GND		+5V	<table border="1" data-bbox="887 913 1146 1124"> <thead> <tr> <th colspan="2">マイコンボード</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>38</td> <td>ADC1</td> </tr> <tr> <td>26</td> <td><u>PE0 / PWM4</u></td> </tr> <tr> <td>25</td> <td><u>PE1 / PWM5</u></td> </tr> <tr> <td>20</td> <td>+3.3V</td> </tr> <tr> <td>19</td> <td>GND</td> </tr> <tr> <td></td> <td>+5V</td> </tr> </tbody> </table>	マイコンボード		38	ADC1	26	<u>PE0 / PWM4</u>	25	<u>PE1 / PWM5</u>	20	+3.3V	19	GND		+5V
マイコンボード																														
38	ADC1																													
26	<u>PD0 / PWM0</u>																													
25	<u>PD1 / PWM1</u>																													
20	+3.3V																													
19	GND																													
	+5V																													
マイコンボード																														
38	ADC1																													
26	<u>PE0 / PWM4</u>																													
25	<u>PE1 / PWM5</u>																													
20	+3.3V																													
19	GND																													
	+5V																													





ページ	正
P94	<p>フローチャート 11 赤枠が修正部分</p> <pre> graph TD subgraph lcd_NewLine [改行 関数] direction TB N1([lcd_NewLine 処理開始]) --> N2[RS ビットの操作 (PB6 を High にして Low にする)] N2 --> N3[LCD に表示内容クリア命令 lcd_write (データビットに 11000000 を送る)] N3 --> N4[2m 秒待ち] N4 --> N5([lcd_NewLine 処理終了]) end subgraph lcd_Home [カーソルをホームへ 関数] direction TB H1([lcd_Home 処理開始]) --> H2[RS ビットの操作 (PB6 を High にして Low にする)] H2 --> H3[LCD に表示内容クリア命令 lcd_write (データビットに 10000000 を送る)] H3 --> H4[1m 秒待ち] H4 --> H5([lcd_Home 処理終了]) end subgraph lcd_write [データビットにデータを送る 関数] direction TB W1([lcd_write 処理開始]) --> W2[引数として 1 バイトのデータを持つてくる] W2 --> W3[指定データを上位 4 ビットだけ 送るためにビットシフト処理] W3 --> W4[指定データの上位 4 ビットを送る (PA2 ~ PA4 に出力)] W4 --> W5[指定データを下位 4 ビットだけ 送るためにビットシフト処理] W5 --> W6[指定データの下位 4 ビットを送る (PA2 ~ PA4 に出力)] W6 --> W7[E ビットの操作 (PC6 を High にして Low にする)] W7 --> W8[1m 秒待ち] W8 --> W9([Lcd_write 処理終了]) end </pre> <p>改行 関数</p> <p>lcd_NewLine 処理開始</p> <p>RS ビットの操作 (PB6 を High にして Low にする)</p> <p>LCD に表示内容クリア命令 lcd_write (データビットに 11000000 を送る)</p> <p>2m 秒待ち</p> <p>lcd_NewLine 処理終了</p> <p>カーソルをホームへ 関数</p> <p>lcd_Home 処理開始</p> <p>RS ビットの操作 (PB6 を High にして Low にする)</p> <p>LCD に表示内容クリア命令 lcd_write (データビットに 10000000 を送る)</p> <p>1m 秒待ち</p> <p>lcd_Home 処理終了</p> <p>データビットにデータを送る 関数</p> <p>lcd_write 処理開始</p> <p>引数として 1 バイトのデータを持つてくる</p> <p>指定データを上位 4 ビットだけ 送るためにビットシフト処理</p> <p>指定データの上位 4 ビットを送る (PA2 ~ PA4 に出力)</p> <p>指定データを下位 4 ビットだけ 送るためにビットシフト処理</p> <p>指定データの下位 4 ビットを送る (PA2 ~ PA4 に出力)</p> <p>E ビットの操作 (PC6 を High にして Low にする)</p> <p>1m 秒待ち</p> <p>Lcd_write 処理終了</p>

ページ	誤	正
P96	割り込み時に呼び出す関数を指定する SysTickIntRegister() の例文と設定項目 例 <div style="border: 1px solid gray; padding: 5px; margin: 10px 0;"> SysTickIntRegister(SysTickInt<u>Handler</u>); </div> 設定項目 例 ● SysTickInt <u>Handler</u> : 割り込み時に呼び出す関数名を指定。	<div style="border: 1px solid gray; padding: 5px; margin: 10px 0;"> SysTickIntRegister(SysTick<u>Handler</u>); </div> 設定項目 例 ● SysTick <u>Handler</u> : 割り込み時に呼び出す関数名を指定。
P98 } P100	step11-1.c ソース 49, 57, 65, 73, 85, 97, 109, 121, 140, 150 行目 合計 10 カ所 // <u>RS</u> 信号出力	// <u>E</u> 信号出力
P125	フローチャート 右端上から2つめ <div style="text-align: center;">  </div>	<div style="text-align: center;">  </div>
P138	文字表示位置の変更方法 ② ② <u>0x08</u> + 位置データを転送	② <u>0x80</u> + 位置データを転送
P139	変数宣言の使用例 全面修正 <u>int c = 100; // 変数 c に宣言と同時に 100 を代入</u> <u>a = 10; // 変数 a に 10 を代入</u> <u>a = b; // 変数 a に変数 b の値を代入</u>	<u>char State; // 文字型</u> <u>int b, c; // 整数型</u> <u>float d; // 浮動小数点型</u>