2017.10.18 改正

正誤表　キットで学ぶ！シリーズ　No.07　ARM チャレンジャー入門編　Tiva C Series Cortex-M4 版

P20

誤

❸「File system…」をクリックします。

正

CCS6.2 以降は

❸「Browse…」をクリックします。

P43

最下部の注釈部分

TivaWare に含まれる blinky.c について，
テキスト執筆時の ver. 2.1.0.12573 では，ライブラリ関数を使わないソースでしたが，
最新版の ver. 2.1.2.111 では，ライブラリ関数を使う記述に変更されています。
何卒ご了承ください。

P62

タイマ構成表のタイマモジュールのビット数

誤

タイマモジュール
WTimer0 (16/32-Bit)
WTimer1 (16/32-Bit)
WTimer2 (16/32-Bit)
WTimer3 (16/32-Bit)
WTimer4 (16/32-Bit)
WTimer5 (16/32-Bit)

TM4C123GH6PM のタイマ構成

正

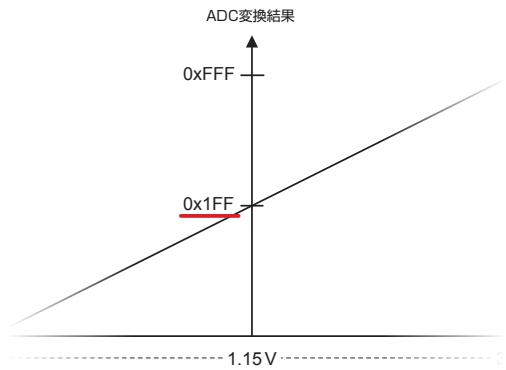
タイマモジュール
WTimer0 (32/64-Bit)
WTimer1 (32/64-Bit)
WTimer2 (32/64-Bit)
WTimer3 (32/64-Bit)
WTimer4 (32/64-Bit)
WTimer5 (32/64-Bit)

TM4C123GH6PM のタイマ構成

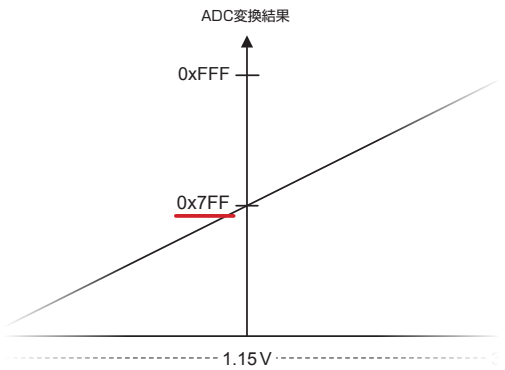
P70

ADC 変換　中央値

誤



正



正誤表

キットで学ぶ！シリーズ　No.07　ARM チャレンジャー入門編　Tiva C Series Cortex-M4 版

ページ	正

P94

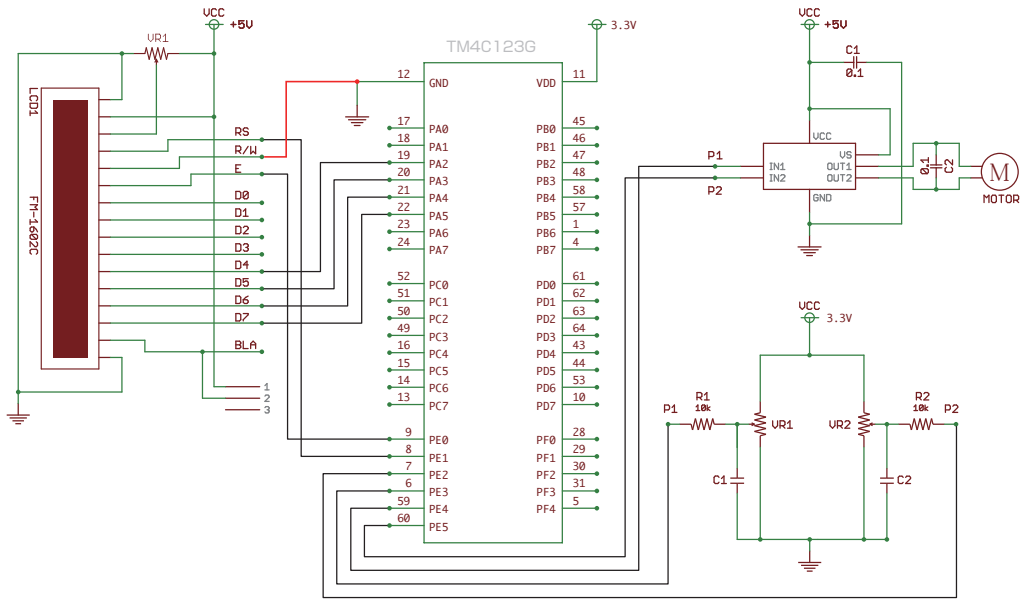
LCD ボードの R/W 端子は GND に接続されています。　下表の赤線追加。

LCD ボード	ボリュームボード	マイコンボード		DC モータボード
RS		3.07	PE1	
R/W				
E		2.03	PE0	
D4		2.10	PA2	
D5		2.09	PA3	
D6		2.08	PA4	
D7		1.08	PA5	
	P1 - VR1	3.09	PE3（AIN0）	
	P2 - VR2	3.08	PE2（AIN1）	
		1.05	PE4（M0PWM4）	P1 - IN1
		1.06	PE5（M0PWM5）	P2 - IN2
	VCC	1.01	+3.3V	
GND	GND	3.02	GND	GND
VCC		3.01	VBUS（+5V）	VCC

P95

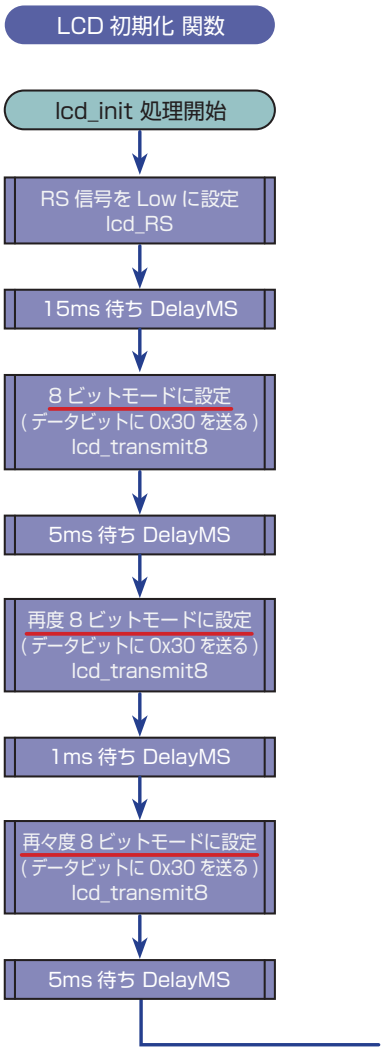
LCD ボードの R/W 端子は GND に接続されています。　下図の赤線追加。

回路図



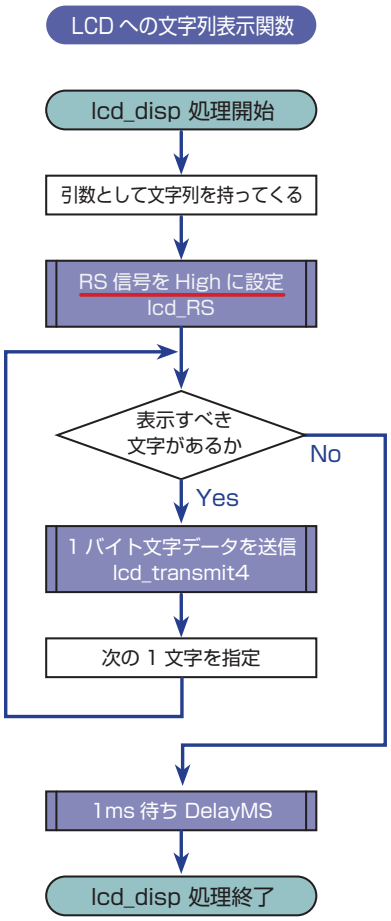
正誤表　キットで学ぶ！シリーズ　No.07　ARM チャレンジャー入門編　Tiva C Series Cortex-M4 版

ページ	正
P98	フローチャート　11-1 0x30 を（ある時間間隔を空けて）3 回設定するのは、LCD を初期化（リセット）するためであり、本テキストで使用する LCD がそのような仕様になっています。 リセット後に LCD は 8 ビット転送モードになりますが、0x30 を送る直接の目的は LCD のリセットのためになります。 テキストにある「8 ビットモードに設定」という言葉は、やや誤解を招きやすいので、単に 0x30 を送るものとご理解ください。



正誤表

キットで学ぶ！シリーズ　No.07　ARM チャレンジャー入門編　Tiva C Series Cortex-M4 版

ページ	正
P98	フローチャート　11-1 LCD への文字列表示関数」内の処理は 「RS 信号を High に設定」が正しい。 
P140	``` 58 // : 使用する ADC シーケンサの指定 59 ADCSequenceConfigure(ADC0_BASE, 3, ADC_TRIGGER_PROCESSOR, 0); 60 // : ADC シーケンサの設定 61 ADCSequenceStepConfigure(ADC0_BASE, 3, 0, ADC_CTL_CH0 | ADC_CTL_IE | ADC_CTL_END); 62 // : ADC シーケンサを有効にする 63 ADCSequenceEnable(ADC0_BASE, 3); ```