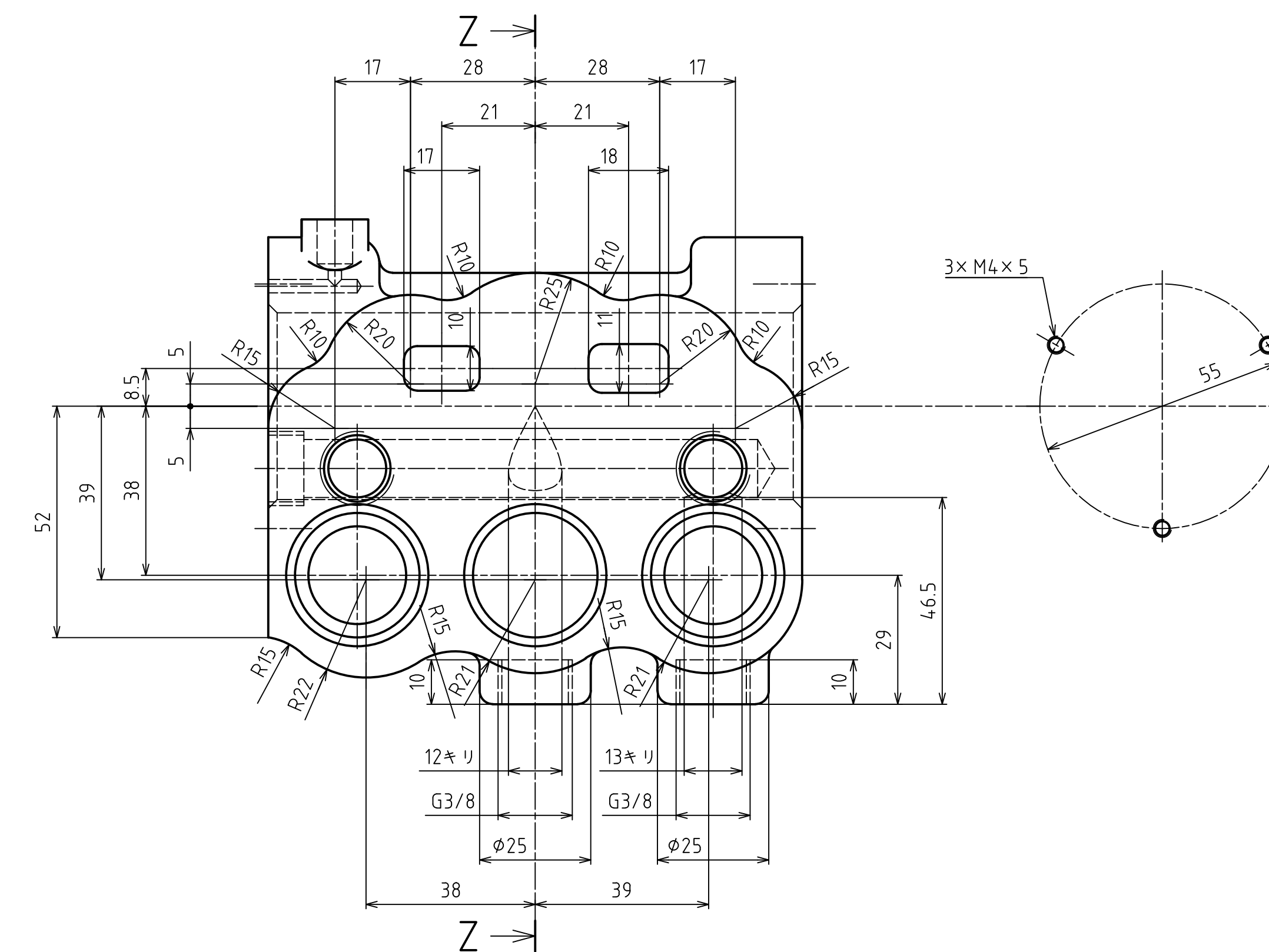
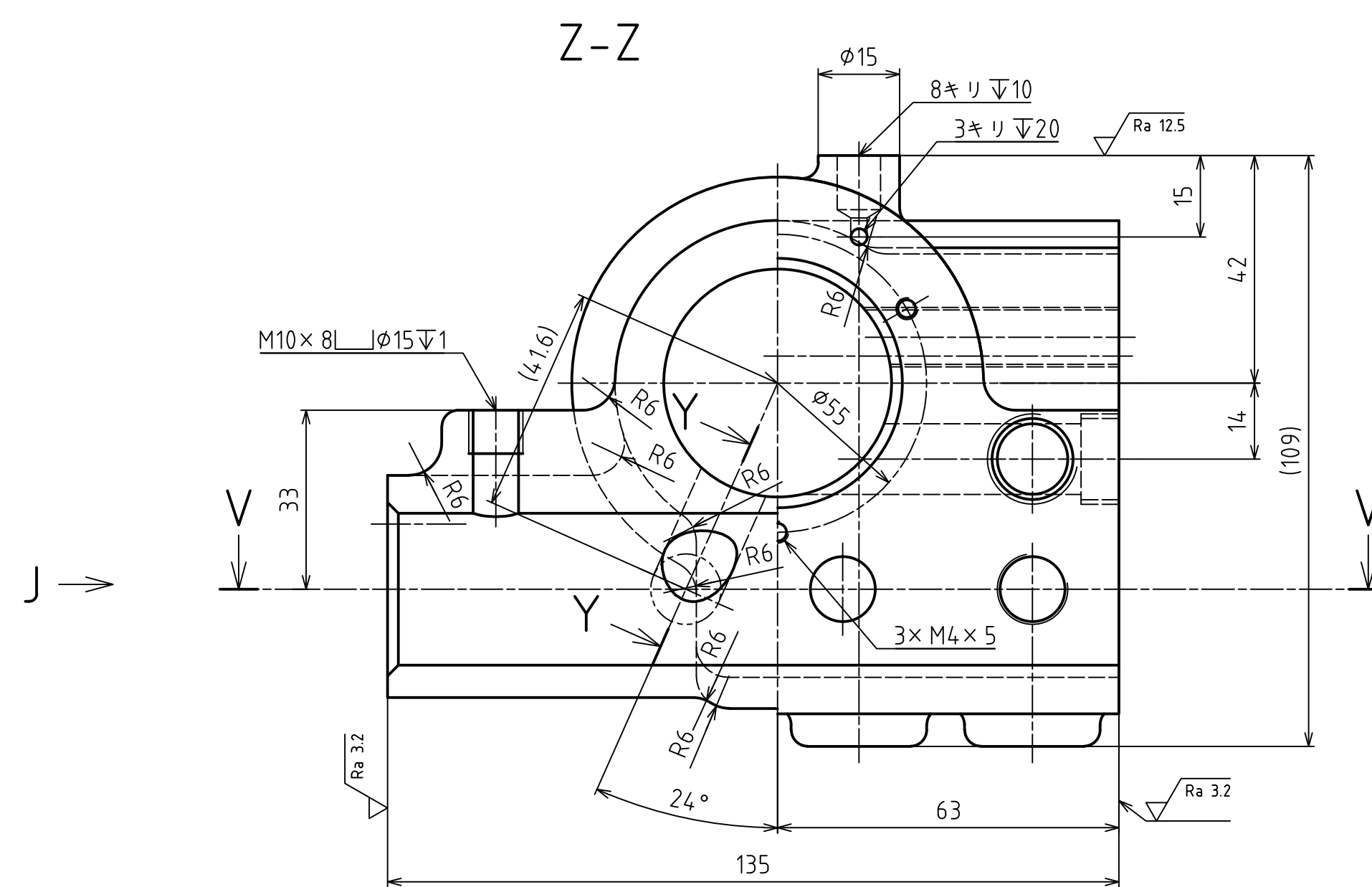
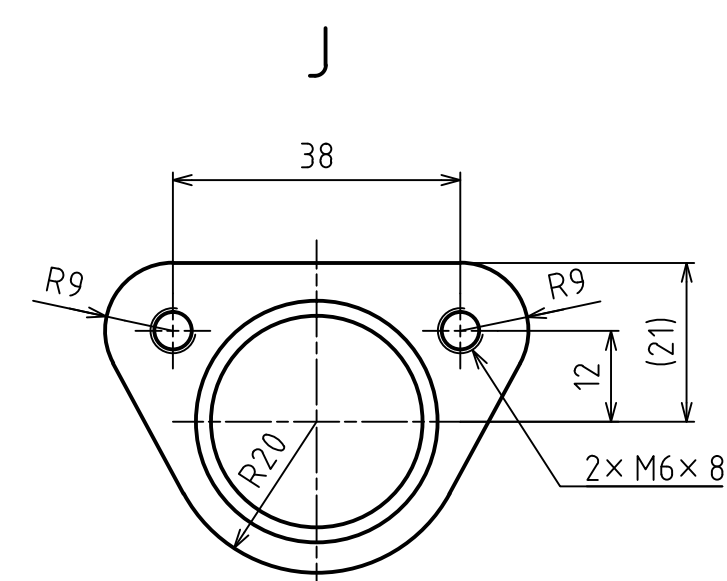
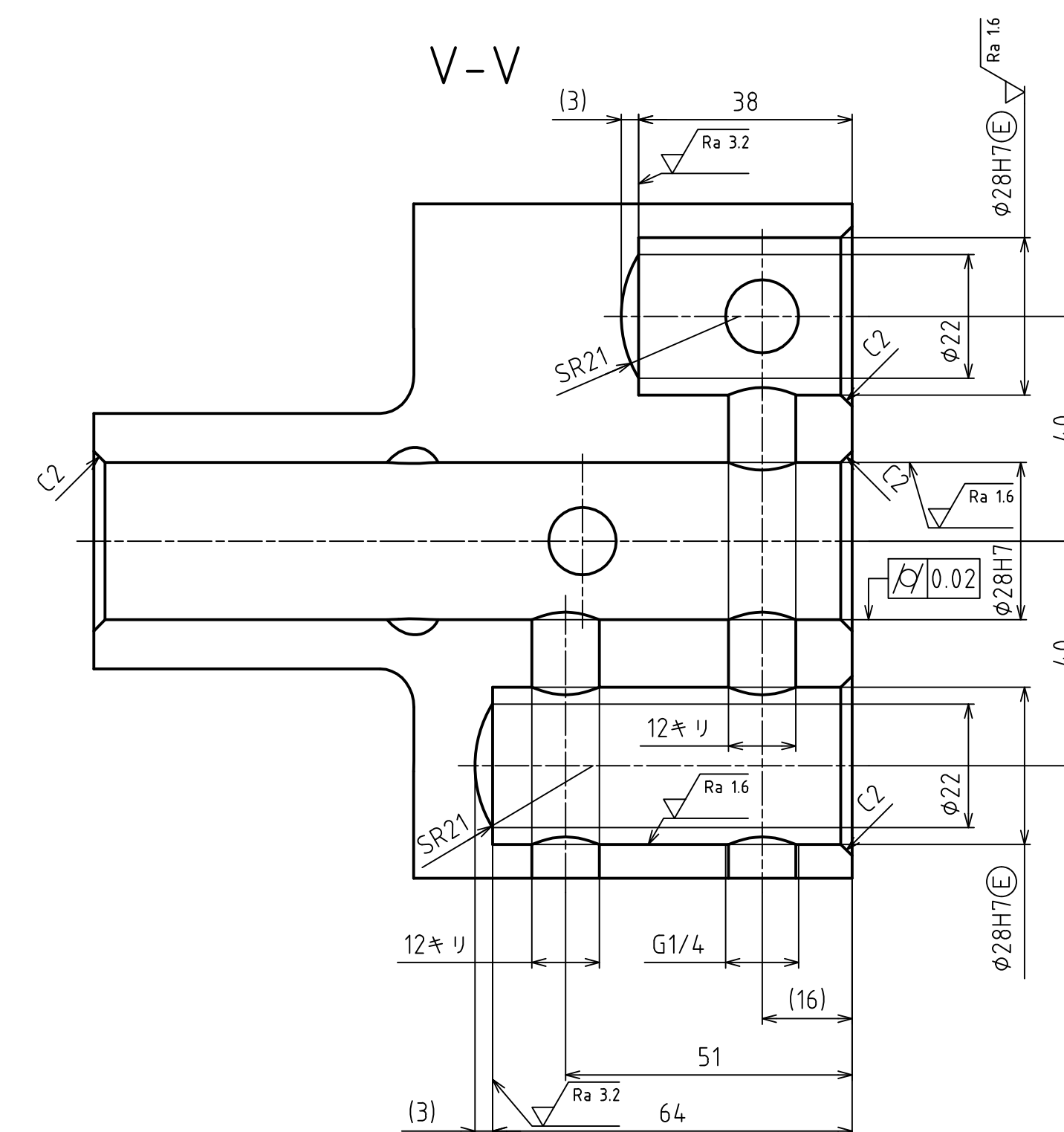
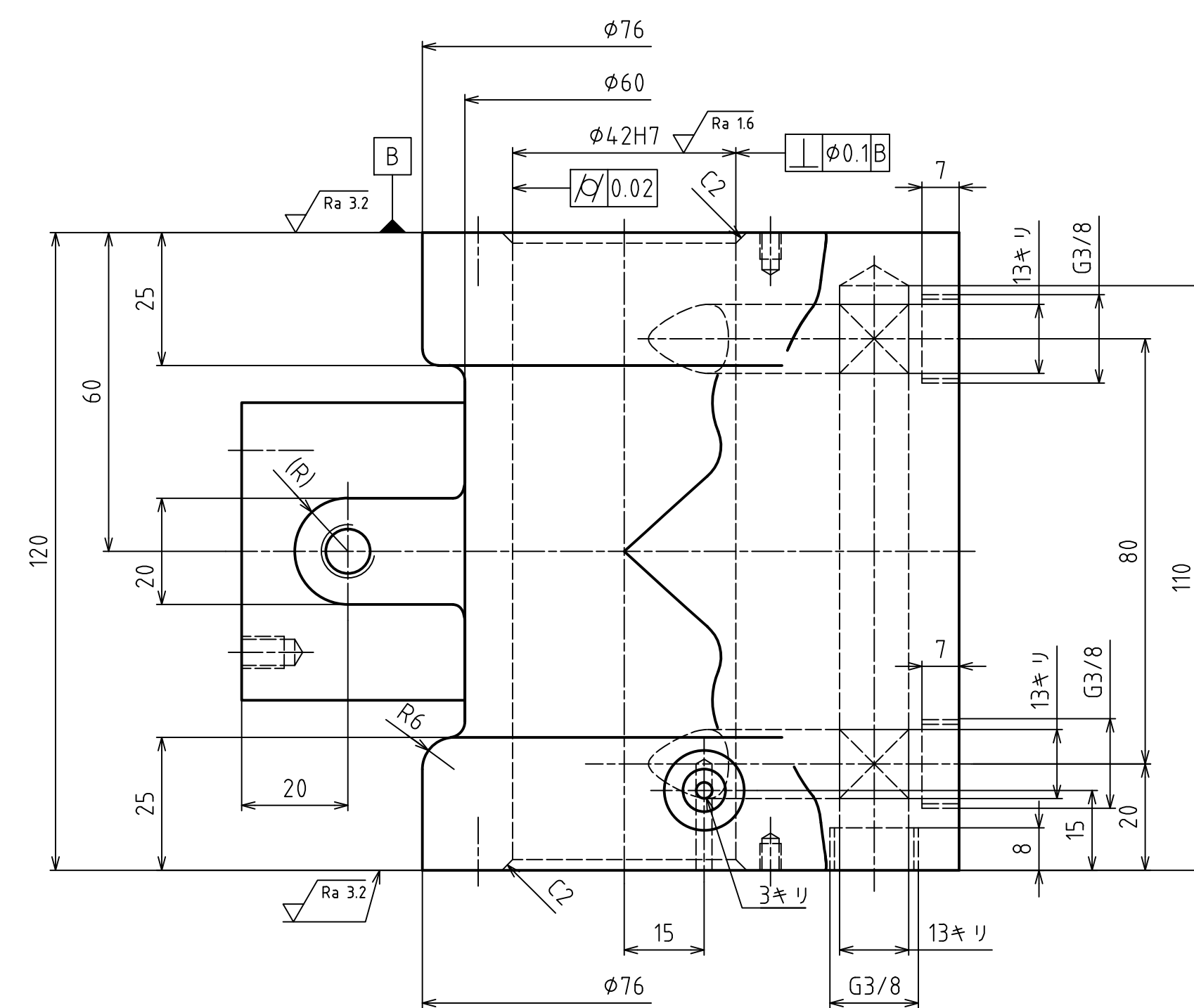
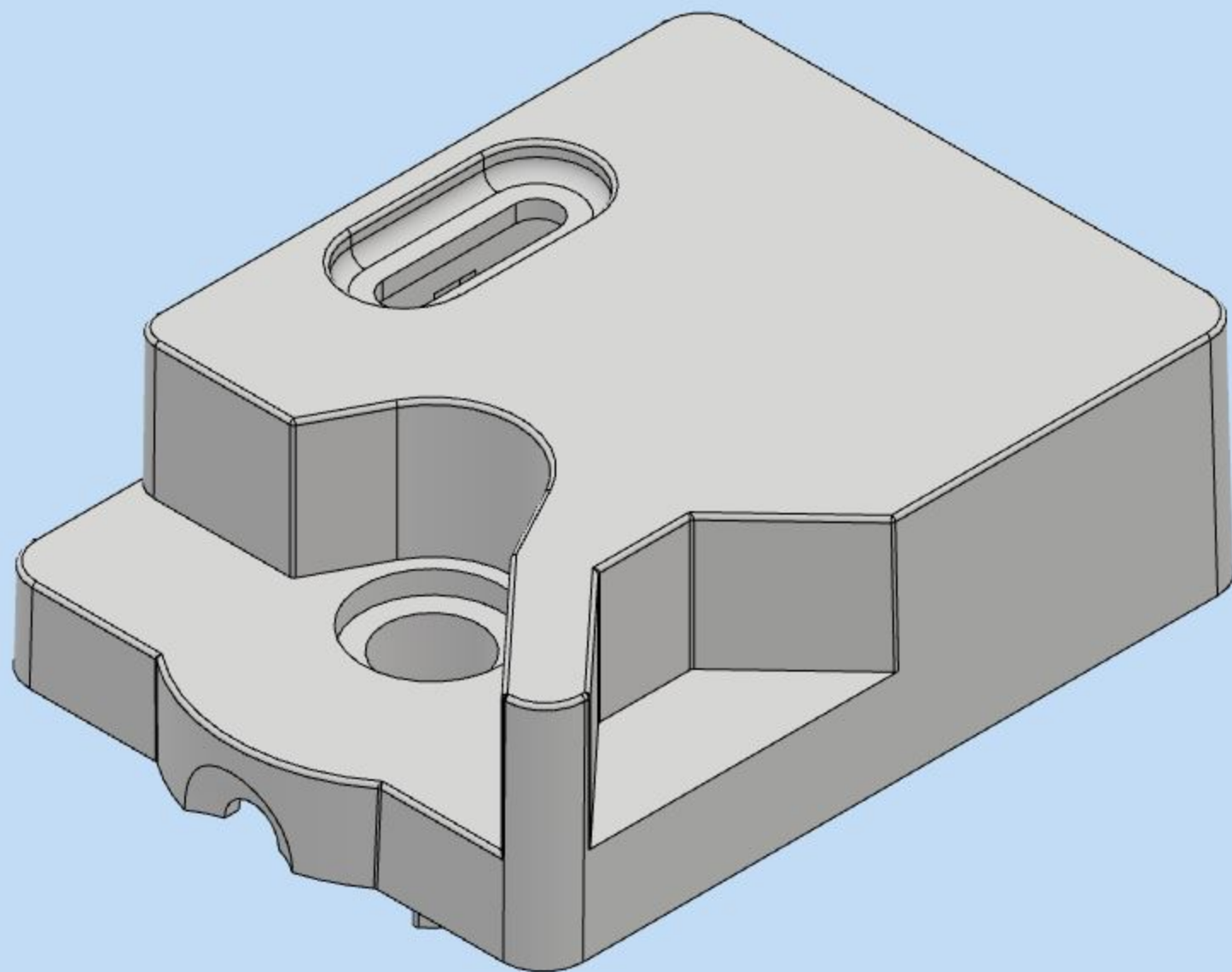




 注記
 1. 鑄造部の指示のない角隅の丸みはR3とする

普通公差	JIS B 0403-CT8 JIS B 0419-mK	受付番号	1		
		部品名称	本体	材質	FC250
		投影法		尺度	1:1



1-hontaiA iProperty

全般 概要 プロジェクト ステータス カスタム 保存 物理情報

ソリッド(S)
パーツ 更新(U)

材料(M) クリップボードにコピー(O)
一般

密度(D) 要求される精度(Y)
1.000 g/cm³ 低

一般的なプロパティ

重心

質量(S)	13.025 g (相対誤差 =	X	0.281 mm (相対誤差 =
面積(R)	11898.293 mm ² (相対誤差 =	Y	-26.666 mm (相対誤差 =
体積(V)	13024.621 mm ³ (相対誤差 =	Z	9.274 mm (相対誤差 =

慣性プロパティ

慣性モーメント(P) グローバル(G) 重心(C)

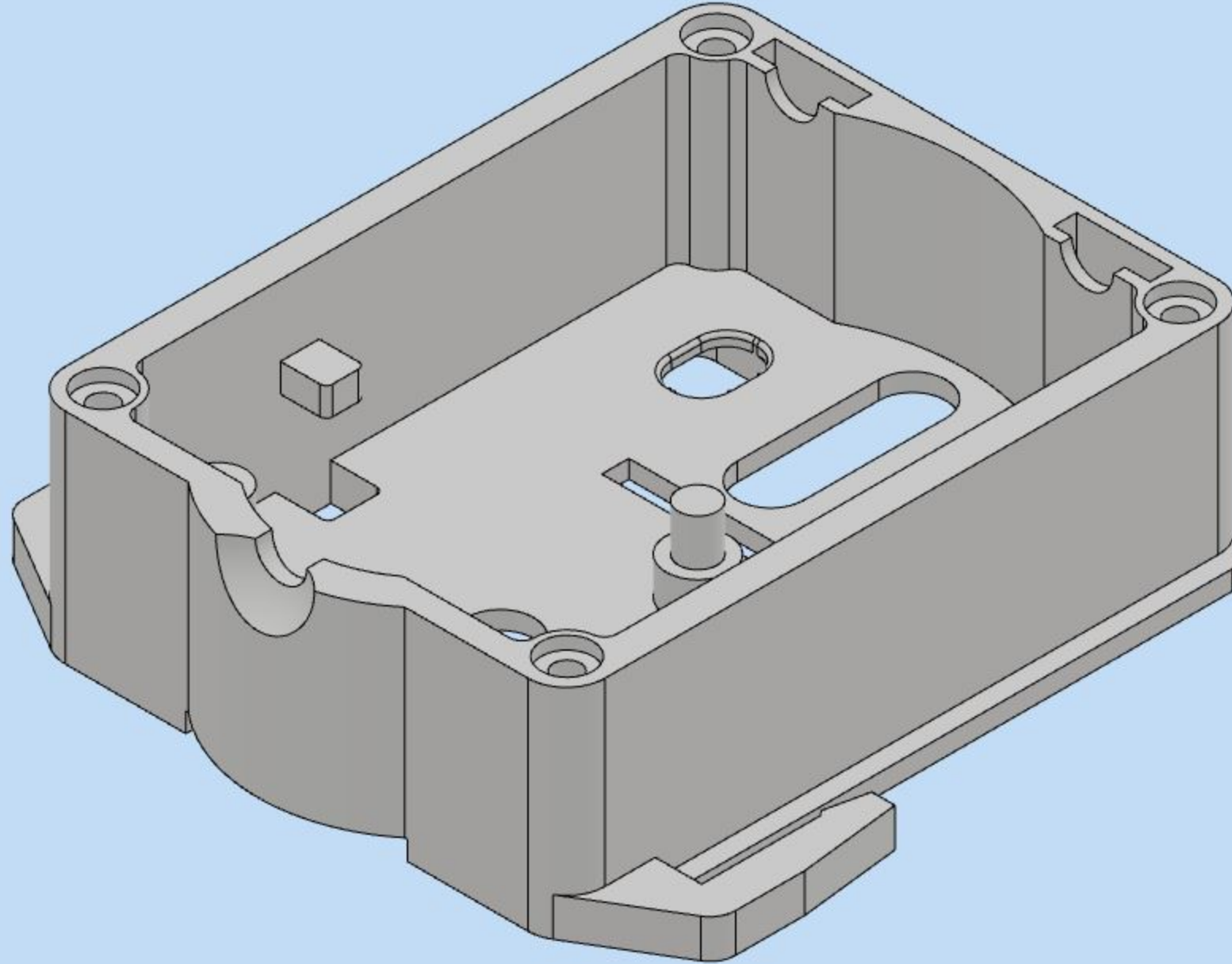
主慣性モーメント

I1	4192.286 g mm ²	I2	2762.089 g mm ²	I3	6170.289 g mm ²
----	----------------------------	----	----------------------------	----	----------------------------

主軸への回転

Rx	-7.15 deg (相対誤差 =	Ry	0.08 deg (相対誤差 =	Rz	-4.40 deg (相対誤差 =
----	-------------------	----	------------------	----	-------------------

閉じる キャンセル 適用(A)



1-hontaiB iProperty

全般 概要 プロジェクト ステータス カスタム 保存 物理情報

ソリッド(S)
パーツ 更新(U)

材料(M)
一般 クリップボードにコピー(O)

密度(D) 要求される精度(Y)
1.000 g/cm³ 低

一般的なプロパティ

重心

質量(S)	10.685 g (相対誤差 =	X	-0.037 mm (相対誤差
面積(R)	12291.088 mm ² (相対誤差 =	Y	6.430 mm (相対誤差 =
体積(V)	10685.017 mm ³ (相対誤差 =	Z	25.136 mm (相対誤差 =

慣性プロパティ

慣性モーメント(P) グローバル(G) 重心(C)

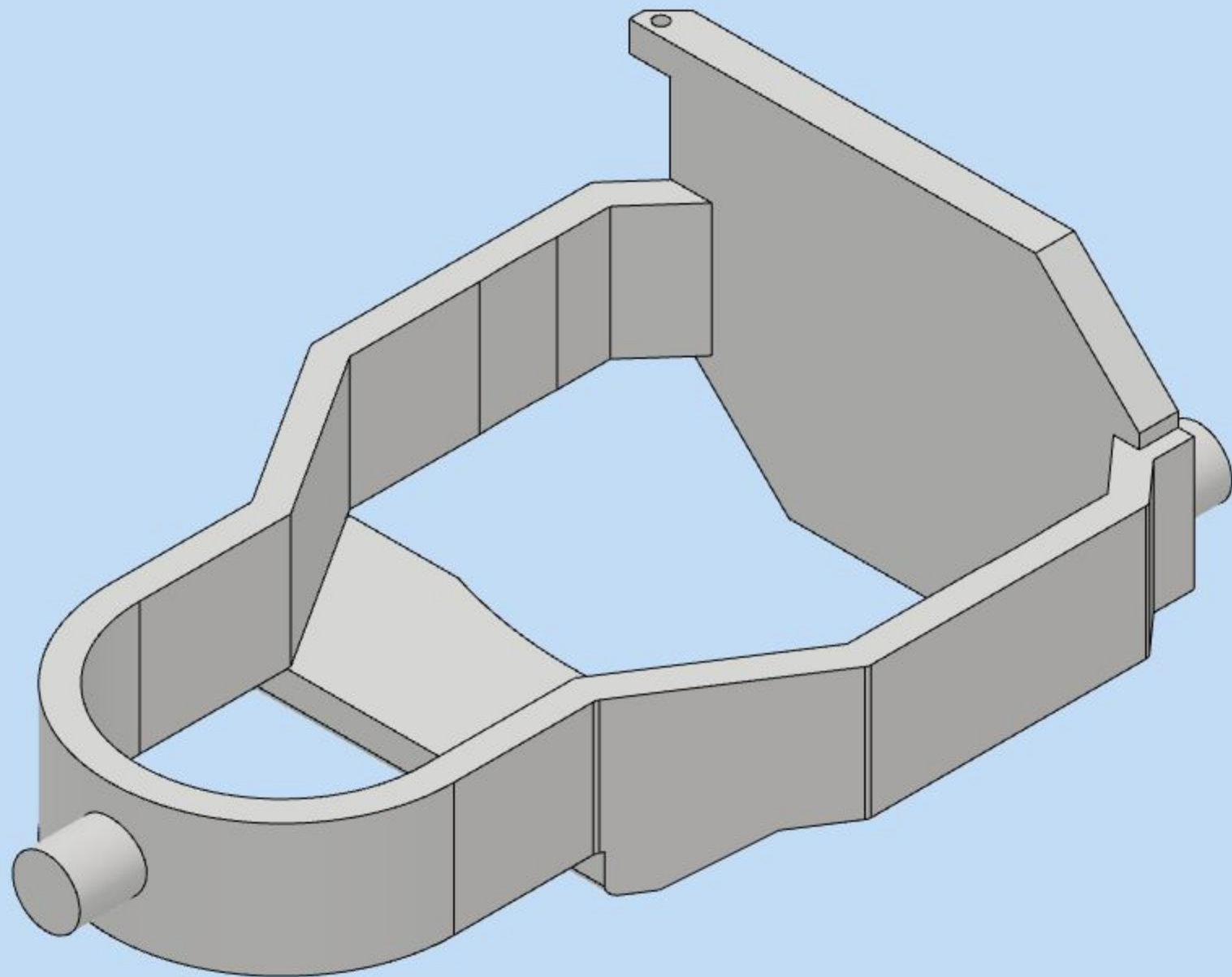
主慣性モーメント

I1	3753.427 g mm ²	I2	6224.578 g mm ²	I3	3021.471 g mm ²
----	----------------------------	----	----------------------------	----	----------------------------

主軸への回転

Rx	0.26 deg (相対誤差 =	Ry	0.05 deg (相対誤差 =	Rz	-0.01 deg (相対誤差 =
----	------------------	----	------------------	----	-------------------

? 閉じる キャンセル 適用(A)



1-testsw iProperty

全般 概要 プロジェクト ステータス カスタム 保存 物理情報

ソリッド(S)
パーツ 更新(U)

材料(M)
一般 クリップボードにコピー(O)

密度(D) 1.000 g/cm³ 要求される精度(Y) 低

一般的なプロパティ

重心

質量(S)	3.006 g (相対誤差 = 0.0%)	X	0.227 mm (相対誤差 = 0.0%)
面積(R)	3736.038 mm ² (相対誤差 = 0.0%)	Y	-21.068 mm (相対誤差 = 0.0%)
体積(V)	3005.618 mm ³ (相対誤差 = 0.0%)	Z	3.200 mm (相対誤差 = 0.0%)

慣性プロパティ

慣性モーメント(P) グローバル(G) 重心(C)

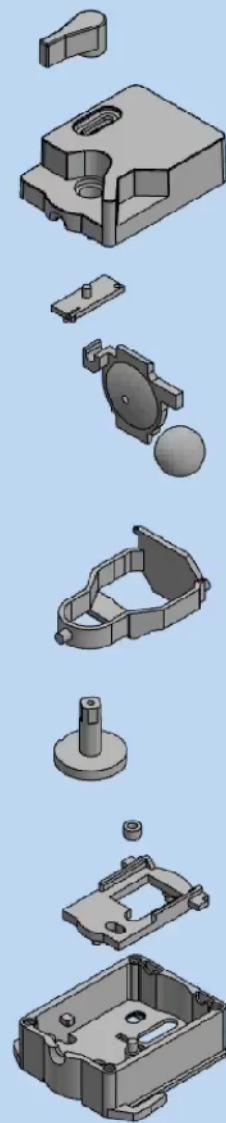
主慣性モーメント

I1	786.795 g mm ² (相対誤差 = 0.0%)	I2	314.524 g mm ² (相対誤差 = 0.0%)	I3	1002.585 g mm ² (相対誤差 = 0.0%)
----	---	----	---	----	--

主軸への回転

Rx	2.84 deg (相対誤差 = 0.0%)	Ry	1.44 deg (相対誤差 = 0.0%)	Rz	-1.34 deg (相対誤差 = 0.0%)
----	------------------------	----	------------------------	----	-------------------------

閉じる キャンセル 適用(A)



(注記) AVIファイルをFLVに変換して表示