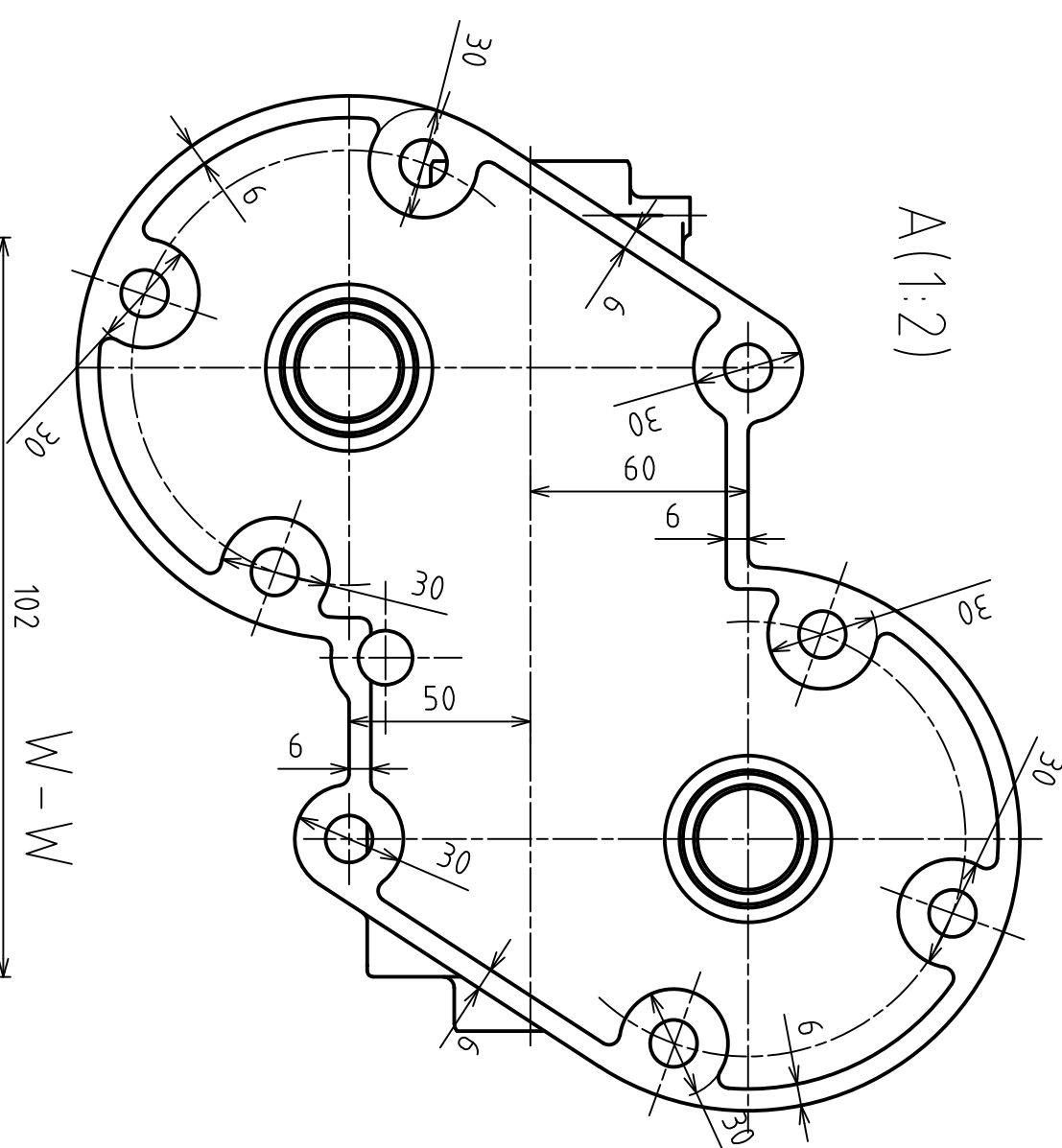
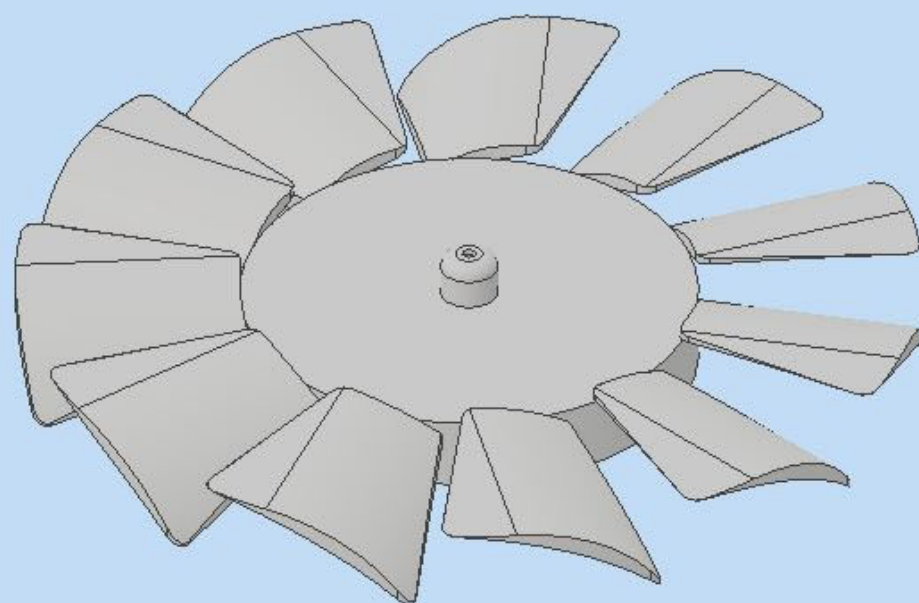






4-fan.ipt iProperty

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)	2.543 g (相対誤差 = 0.000%)	X	-0.000 mm (相対誤差 = 0.000%)
面積(R)	6527.169 mm ² (相対誤差 = 0.000%)	Y	4.248 mm (相対誤差 = 0.000%)
体積(V)	2543.029 mm ³ (相対誤差 = 0.000%)	Z	0.000 mm (相対誤差 = 0.000%)

慣性プロパティ

慣性モーメント(P) グローバル(G) 重心(C)

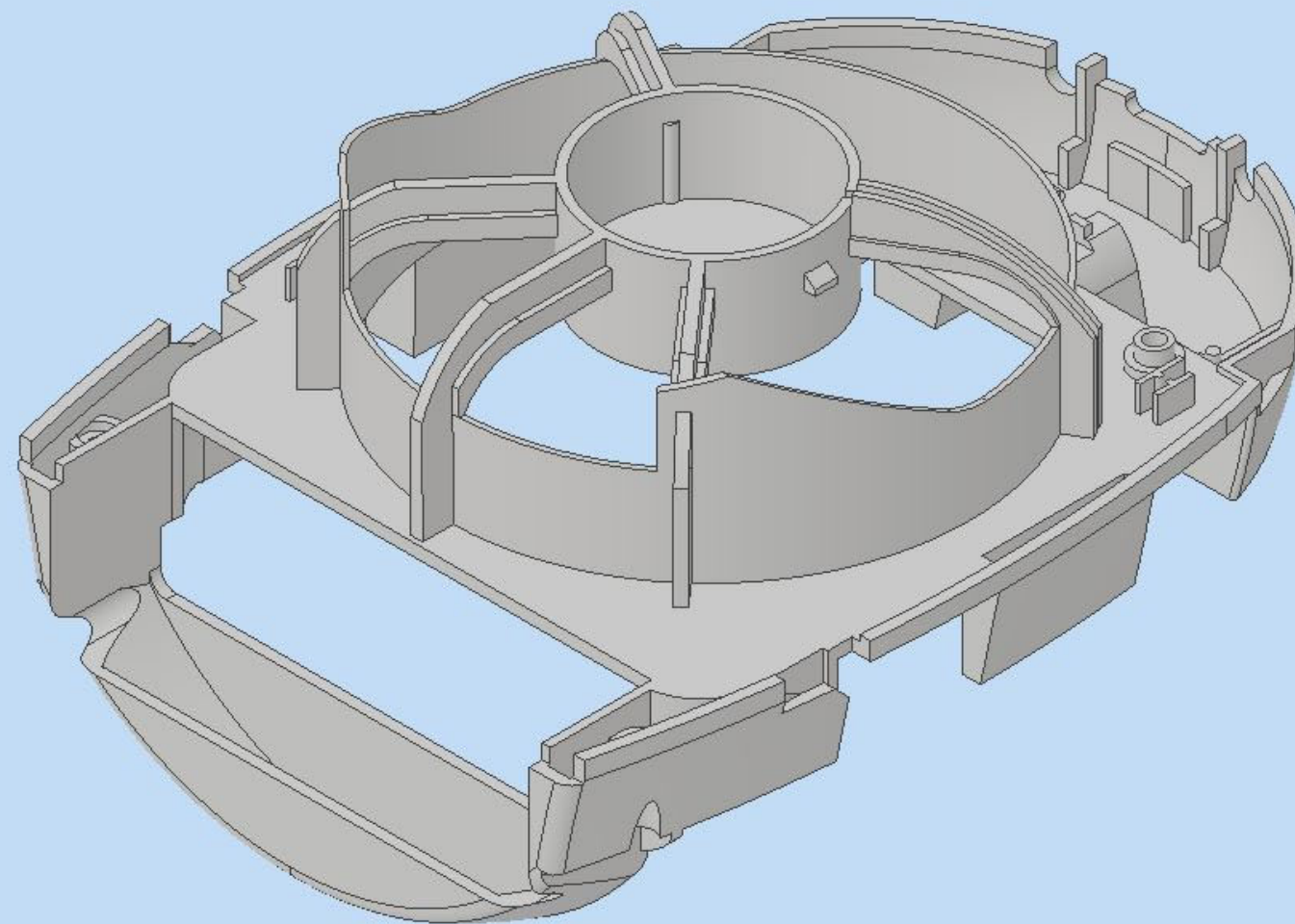
主慣性モーメント

I1	496.542 g mm ² (相対誤差 = 0.000%)	I2	984.706 g mm ² (相対誤差 = 0.000%)	I3	496.542 g mm ² (相対誤差 = 0.000%)
----	---	----	---	----	---

主軸への回転

Rx	-0.00 deg (相対誤差 = 0.000%)	Ry	42.78 deg (相対誤差 = 0.000%)	Rz	-0.00 deg (相対誤差 = 0.000%)
----	---------------------------	----	---------------------------	----	---------------------------

閉じる キャンセル 適用(A)



4-hontaiA.ipt 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)	18.019 g (相対誤差 =)	X -0.068 mm (相対誤差)
面積(R)	32146.539 mm ² (相対誤差 =)	Y -2.263 mm (相対誤差)
体積(V)	18018.519 mm ³ (相対誤差 =)	Z -50.030 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)

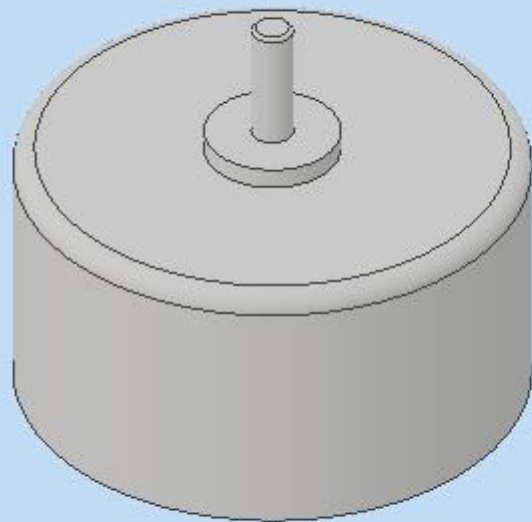
主慣性モーメント

I1	21443.065 g mm ²	I2	29398.965 g mm ²	I3	12813.610 g mm ²
----	-----------------------------	----	-----------------------------	----	-----------------------------

主軸への回転

Rx	-4.61 deg (相対誤差)	Ry	0.98 deg (相対誤差)	Rz	-0.52 deg (相対誤差)
----	------------------	----	-----------------	----	------------------

開じる キャンセル 適用(A)



4-motor.ipt 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)	5.876 g (相対誤差 = 0)	X	0.000 mm (相対誤差 = 0)
面積(R)	1909.002 mm ² (相対誤差 = 0)	Y	6.403 mm (相対誤差 = 0)
体積(V)	5876.139 mm ³ (相対誤差 = 0)	Z	0.000 mm (相対誤差 = 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	294.190 g mm ² (相対誤差 = 0)	I2	425.540 g mm ² (相対誤差 = 0)	I3	294.190 g mm ² (相対誤差 = 0)
----	--------------------------------------	----	--------------------------------------	----	--------------------------------------

主軸への回転

Rx	0.00 deg (相対誤差 = 0)	Ry	0.00 deg (相対誤差 = 0)	Rz	0.00 deg (相対誤差 = 0)
----	---------------------	----	---------------------	----	---------------------

閉じる キャンセル 適用(A)