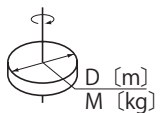
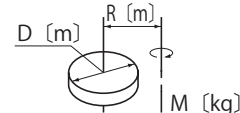
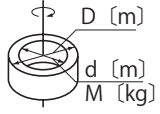
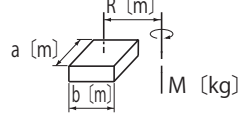
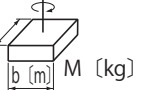
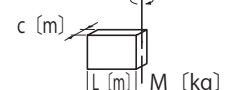
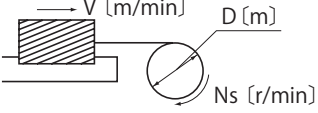
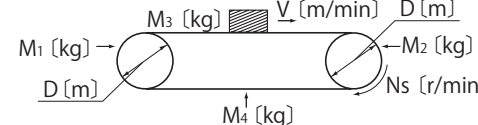
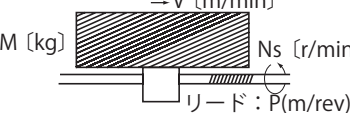
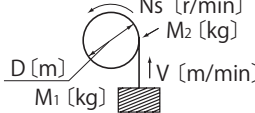


# 慣性モーメント計算方法

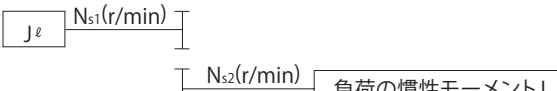
## (1) 回転体の慣性モーメント

	回転軸が重心を通る場合		回転軸が重心を通らない場合	
モータ部		$J = \frac{1}{8}MD^2$ [kg・m <sup>2</sup> ]		$J = \frac{M}{4} \left( \frac{1}{2}D^2 + 4R^2 \right)$ [kg・m <sup>2</sup> ]
共通				
構造図		$J = \frac{1}{8}M(D^2 + d^2)$ [kg・m <sup>2</sup> ]		$J = \frac{M}{4} \left( \frac{a^2 + b^2}{3} + 4R^2 \right)$ [kg・m <sup>2</sup> ]
銘板		$J = \frac{1}{12}M(a^2 + b^2)$ [kg・m <sup>2</sup> ]		$J = \frac{1}{12}M(4L^2 + C^2)$ [kg・m <sup>2</sup> ]
潤滑				

## (2) 直線運動の慣性モーメント

慣性モーメント	一般用途		$J = \frac{M}{4} \left( \frac{V}{\pi \cdot N_s} \right)^2 = \frac{M}{4} D^2$ [kg・m <sup>2</sup> ]
低速軸回転方向	コンベアによる水平運動		$J = \frac{1}{4} \left( \frac{M_1 + M_2}{2} + M_3 + M_4 \right) \times D^2$ [kg・m <sup>2</sup> ]
軸詳細寸法			
取付時のご注意	リードネジによる水平運動		$J = \frac{M}{4} \left( \frac{V}{\pi \cdot N_s} \right)^2 = \frac{M}{4} \left( \frac{P}{\pi} \right)^2$ [kg・m <sup>2</sup> ]
モータ形式			
モータ特性表	巻き上げ機による上下運動		$J = \frac{M_1 D^2}{4} + \frac{1}{8} M_2 D^2$ [kg・m <sup>2</sup> ]

## (3) 回転数が異なる軸への換算

結線		$J^e = \left( \frac{N_{s2}}{N_{s1}} \right)^2 J$
端子箱		

モータ据付寸法

インバータ駆動

保護方式  
冷却方式

海外仕様規格

計算方法

塗装防錆