

JEM-TR 144:2017
配電盤・制御盤の耐震設計指針

正誤票

位置	誤	正				
5.2 計算に用いる記号の説明	<table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr> <td style="width: 15%;">N, n</td> <td style="width: 85%;">ボルトの数</td> </tr> </table>	N, n	ボルトの数	<table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr> <td style="width: 15%;">n</td> <td style="width: 85%;">ボルトの数</td> </tr> </table>	n	ボルトの数
N, n	ボルトの数					
n	ボルトの数					
5.4.3 設計地震力	W_0 : 盤の総重量(kN)	W : 盤の総重量(kN)				
5.4.5 c) 箱体とベースとの締付ボルトの強度	盤の総重量 W_0 (kN)は,	盤の重量 W_0 (kN)は,				
図 5-盤の締付ボルト	W_0 : 盤の総重量(kN)	W_0 : 盤の重量(kN)				
5.4.5 箱体とベースとの締付ボルトの強度 式 (7)	$R_b = \frac{F_H \times h_G - (W - F_V) \times l_G}{l \times n_1}$	$R_b = \frac{F_H \times h_G - (W_0 - F_V) \times l_G}{l \times n_1}$				
5.4.5 箱体とベースとの締付ボルトの強度 式 (9)	$A > \frac{R_b}{f_t} = \frac{F_H \times h_G - (W - F_V) \times l_G}{l \times n_1 \times f_t}$	$A > \frac{R_b}{f_t} = \frac{F_H \times h_G - (W_0 - F_V) \times l_G}{l \times n_1 \times f_t}$				

位置	誤	正
5.4.5 箱体とベースとの締付ボルトの強度式 (10)	$\tau = \frac{F_H}{A \times n_1} \leq f_s$	$\tau = \frac{F_H}{A \times n} \leq f_s$
5.5.1 a) 2) 自立形制御盤※	$\begin{aligned} \tau &= \frac{F_H}{A \times n_b} = \frac{3.40}{0.785 \times 4} = 1.08 < f_s \times 0.75 \\ &= 10.1 \times 0.75 = 7.58(\text{kN/cm}^2) \end{aligned}$	$\begin{aligned} \tau &= \frac{F_H}{A \times n} = \frac{3.40}{0.785 \times 4} = 1.08 < f_s = 10.1(\text{kN/cm}^2) \end{aligned}$
5.5.2 b) 2) 壁掛形制御盤	総本数 $N_b=4$ 本	総本数 $n=4$ 本
5.5.2 b) 壁掛形制御盤	$\begin{aligned} R_b &= \frac{F_H \times l_{3G}}{l_1 \times n_2} + \frac{(W - F_V) \times l_{3G}}{l_2 \times n_1} \\ &= \frac{1.40 \times 18}{60 \times 2} + \frac{(1.40 - 0.70) \times 18}{110 \times 2} = 0.267(\text{kN}) \end{aligned}$	$\begin{aligned} R_b &= \frac{F_H \times l_{3G}}{l_1 \times n_2} + \frac{(W + F_V) \times l_{3G}}{l_2 \times n_1} \\ &= \frac{1.40 \times 18}{60 \times 2} + \frac{(1.40 + 0.70) \times 18}{110 \times 2} = 0.382(\text{kN}) \end{aligned}$
5.5.3 b) 壁つなぎ材付き制御盤	1.2) 総本数 $n=4$ 本($n_1=2$ 本/つなぎ材 1 本当たり) 2.2) 総本数 $N_b=6$ 本	1.2) つなぎ材 1 本当たりのアンカーボルトの本数 $n_0=2$ 2.2) 総本数 $n=6$ 本
5.5.3 b) 壁つなぎ材付き制御盤	$N = \frac{F_H \times h_G}{m \times H_b}$	$N = \frac{F_H \times h_G}{m \times h_0}$
5.5.3 b) 壁つなぎ材付き制御盤	したがって、各材に作用する N を引抜力と考えて、各つなぎ材 1 本当たりのアンカーボルトが n_1 本であれば、 $R_b=n/n_1$ としてボルト径を選定する。 ここでは $n_1=2$ であるので、	したがって、各材に作用する N を引抜力と考えて、各つなぎ材 1 本当たりのアンカーボルトが n_0 本であれば、 $R_b=N/n_0$ としてボルト径を選定する。 ここでは $n_0=2$ であるので、

位置	誤	正
5.5.4 b) 背面支持形 制御盤	1) あと施行金属拡張アンカーボルト(おねじ形)	1) あと施工金属拡張アンカーボルト(おねじ形)

※2018年8月3日作成の正誤票の内容も含んでいる。

以上

2021年11月1日作成