

JIS

機械振動・衝撃用語

JIS B 0153 : 2001
(JSME/JSA)
(2005 確認)

平成 13 年 1 月 20 日 改正

日本工業標準調査会 審議

(日本規格協会 発行)

著作権法により無断での複製、転載等は禁止されております。

まえがき

この規格は、工業標準化第14条によって準用する第12条第1項の規定に基づき、社団法人日本機械学会 (JSME)/財団法人日本規格協会 (JSA) から、工業標準原案を具して日本工業規格を改正すべきとの申出があり、日本工業標準調査会の審議を経て、経済産業大臣が改正した日本工業規格である。

これによってJIS B 0153-1995は改正され、この規格に置き換えられる。

旧JIS B 0153の対応国際規格はISO 2041とともに、ISO 1925 (釣り合わせ用語) 及びISO 5805 (人体関連振動及び衝撃用語) をも含んでいた。今回の改正では、ISO/IEC Guide 21 : 1999に基づき、JIS B 0153をISO 2041-1990の翻訳JISとすることに努めた。その結果、規格本体及び附属書A、附属書B、附属書Cの番号並びに用語は、ISO 2041のそれらに完全に一致しており、定義説明もわずかの例外を除きISO 2041の翻訳となっている。ただし重要な用語で工業的に必要とされるものは、その一部に関連する用語の備考として追加し、備考に入れがたい用語は附属書1とした。

JIS B 0153には、次に示す附属書がある。

附属書A (参考) 数学的用語

附属書B (参考) 補足的用語

附属書C (参考) 振動用語の体系

附属書1 (規定) 機械振動用語 (追加)

附属書2 (参考) JISと対応する国際規格との対比表

主 務 大 臣：経済産業大臣 制定：昭和50.9.1 改正：平成13.1.20

官 報 公 示：平成13.1.22

原案作成者：社団法人 日本機械学会 (〒160-0016 東京都新宿区信濃町35 信濃町煉瓦館5階 TEL 03-5360-3500)

財団法人 日本規格協会 (〒107-8440 東京都港区赤坂4丁目1-24 TEL 03-5770-1573)

審 議 部 会：日本工業標準調査会 機械要素部会 (部会長 大園 成夫)

この規格についての意見又は質問は、上記原案作成者又は工業技術院標準部標準業務課 産業基盤標準化推進室 [〒100-8921 東京都千代田区霞が関1丁目3-1 TEL 03-3501-1511 (代表)] にご連絡ください。

なお、日本工業規格は、工業標準化法第15条の規定によって、少なくとも5年を経過する日までに日本工業標準調査会の審議に付され、速やかに、確認、改正又は廃止されます。

機械振動・衝撃用語

B 0153 : 2001

Glossary of terms used in mechanical vibration and shock

序文 この規格は、1990年に第2版として発行されたISO 2041, Vibration and shock—Vocabularyに対応する日本工業規格である。旧JIS B 0153 : 1985の中で規定されていた用語などで、今後国際規格としてISOで採用すべきと考えられる用語は、その一部を関連する用語の定義の備考に点線の下線を付けて示し、備考に入れがたい用語は**附属書1**に示した。なお、この規格で側線又は点線の下線を施してある箇所は、原国際規格にない事項である。

1. 適用範囲 この規格は、鉋工業において、機械振動及び衝撃に関して用いる主な用語及び定義について規定する。

備考 この規格の対応国際規格を、次に示す。

なお、対応の程度を示す記号は、ISO/IEC Guide 21に基づき、IDT (一致している)、MOD (修正している)、NEQ (同等でない) とする。

ISO 2041 : 1990 Vibration and shock—Vocabulary (MOD)

2. 分類 用語は、次の分類による。

- a) 一般
- b) 振動
- c) 機械衝撃
- d) 衝撃・振動計測用変換器
- e) データ処理

3. 用語及び定義 用語及び定義は、次による。

なお、参考のために対応英語を示す。

備考1. 二つ以上の用語を並べてある場合は、その順位に従って優先的に使用する。

2. 定義に a), b), c) とあるのは、a), b) 及び c) の三とおりの定義があることを示す。

3. 用語の一部に括弧を付けてある場合は、括弧の中の用字を含める用語及び括弧の中の用字を省略する用語の場合又は前の用語を置き換える場合の二とおりである。

a) 一般

番号	用語	定義	対応英語 (参考)
1.1	変位, 相対変位	ある座標系に対して物体又は質点の位置の変化を表すベクトル量。 備考1. 座標系は、普通、平均位置又は静止位置を原点とする複数の座標軸の組合せからなる。一般に、変位は、回転ベクトル、並進ベクトル又はこの両方によって表すことができる。 2. はじめに定義された座標系以外の座標系で測定される変位は、相対変位と呼ばれる。2点間の相対変位は、この2点の変位のベクトル差である。	displacement ; relative displacement