

R.E.M. s.r.l.
Via ferruccia, 16a
03010 - Patrica - FR



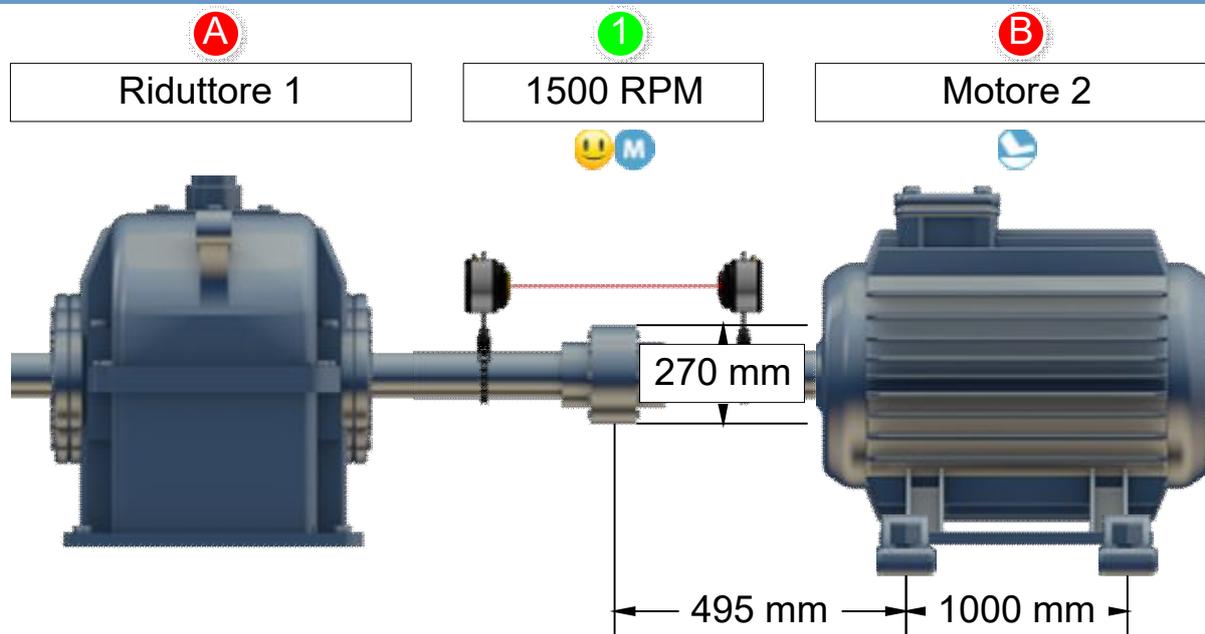
Informazioni file

Nome: Coclea 120
Nome utente: REM s.r.l.

Descrizione

Componente:	Tipo:	Nome:	Montaggio:
Macchina A:	Riduttore	Riduttore 1	Macchina statica
Giunto 1:	Standard		
Macchina B:	Motore	Motore 2	4 Piedi

Dimensioni (grafico)



Dimensioni

Giunto 1:

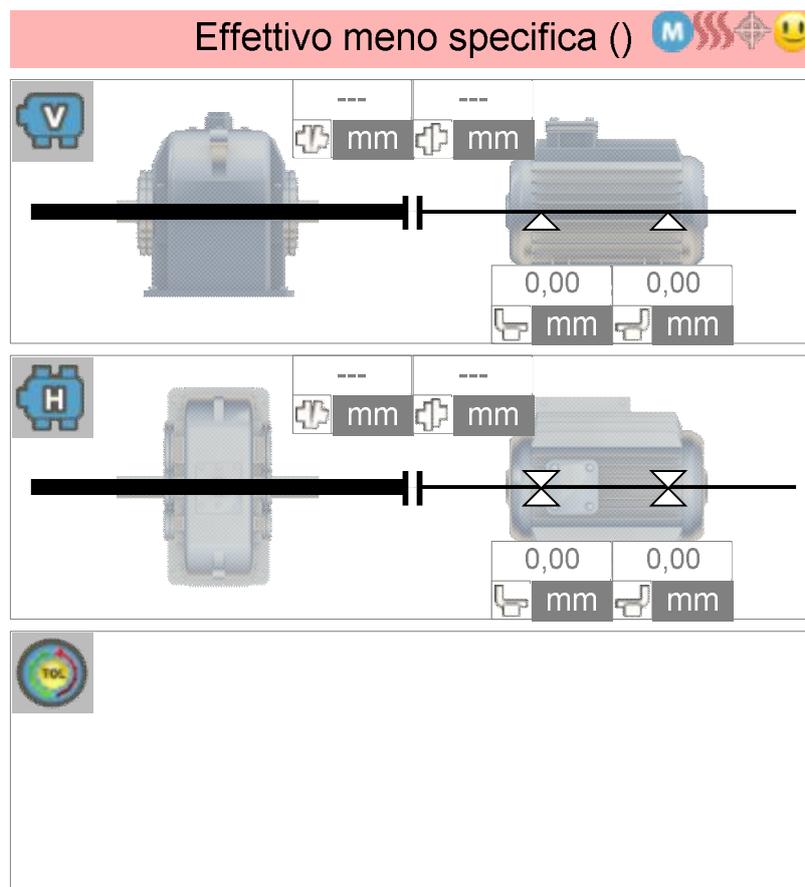
Diametro giunto	270 [mm]
Distanza alla macchina destra	495 [mm]
RPM	1500 [RPM]

Macchina A:

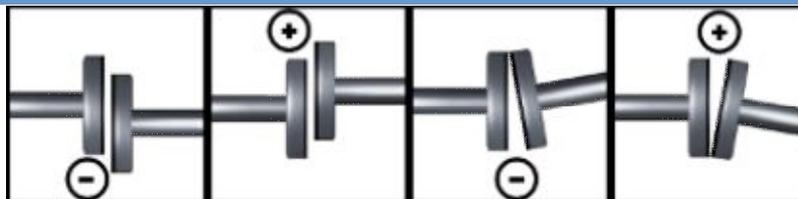
Macchina B:

Lunghezza	1000 [mm]
-----------	-----------

Risultato Grafico



Convenzione dei segni



Correzioni		
	<i>verticale</i>	<i>orizzontale Unità</i>
<i>Macchina A:</i>		
Macchina stazionaria		
<i>Macchina B:</i>		
Piede 1	0,00	0,00 [mm]
Piede 2	0,00	0,00 [mm]

Risultati Giunto		
	<i>verticale</i>	<i>orizzontale Unità</i>
<i>Giunto 1:</i>		
<i>Effettivo meno specifica</i>		
Apertura	---	--- [mm]
Spostamento	---	--- [mm]
<i>Attuale</i>		
Apertura	---	--- [mm]
Spostamento	---	--- [mm]

Misurazioni			
Tipo	verticale	orizzontale	SD Data / Ora
Giunto 1:			
 <i>intelliSWEEP</i>		<i>Iniziale</i>	<i>0,039 mm 15/12/2021 13:13:44</i>
Distanza sensore - riferimento giunto: 125 mm			
Apertura	-0,46 mm	-1,78 mm	
Spostamento	-0,84 mm	-2,12 mm	
 <i>intelliSWEEP</i>		<i>Iniziale</i>	<i>0,097 mm 15/12/2021 13:16:56</i>
Distanza sensore - riferimento giunto: 125 mm			
Apertura	-0,48 mm	-1,63 mm	
Spostamento	-0,82 mm	-2,00 mm	
<i>Muovi</i>		<i>Dopo movimento</i>	<i>--- 15/12/2021 13:32:19</i>
Distanza sensore - riferimento giunto: 125 mm			
Apertura	-1,55 mm	0,24 mm	
Spostamento	-0,11 mm	1,64 mm	
<i>Muovi</i>		<i>Dopo movimento</i>	<i>--- 15/12/2021 13:33:49</i>
Distanza sensore - riferimento giunto: 125 mm			
Apertura	-1,61 mm	0,10 mm	
Spostamento	-0,11 mm	0,09 mm	
 <i>intelliSWEEP</i>		<i>Dopo movimento</i>	<i>0,010 mm 15/12/2021 13:39:59</i>
Distanza sensore - riferimento giunto: 125 mm			
Apertura	-0,40 mm	0,13 mm	
Spostamento	-0,67 mm	-0,12 mm	
<i>Muovi</i>		<i>Dopo movimento</i>	<i>--- 15/12/2021 13:50:02</i>
Distanza sensore - riferimento giunto: 125 mm			
Apertura	-0,41 mm	0,03 mm	
Spostamento	-0,17 mm	0,07 mm	
<i>Muovi</i>		<i>Dopo movimento</i>	<i>--- 15/12/2021 14:01:56</i>
Distanza sensore - riferimento giunto: 125 mm			
Apertura	-0,42 mm	-0,02 mm	
Spostamento	0,20 mm	-0,18 mm	
<i>Muovi</i>		<i>Dopo movimento</i>	<i>--- 15/12/2021 15:34:46</i>
Distanza sensore - riferimento giunto: 125 mm			

<i>Tipo</i>	<i>verticale</i>	<i>orizzontale</i>	<i>SD Data / Ora</i>
Apertura	-0,02 mm	0,01 mm	
Spostamento	0,06 mm	0,02 mm	
 <i>intelliSWEEP</i>		<i>Finale</i>	<i>0,017 mm 15/12/2021 15:35:35</i>
Distanza sensore - riferimento giunto: 125 mm			
Apertura	0,10 mm	-0,01 mm	
Spostamento	-0,89 mm	1,24 mm	
 <i>intelliSWEEP</i>		<i>Finale</i>	<i>0,022 mm 15/12/2021 15:36:46</i>
Distanza sensore - riferimento giunto: 125 mm			
Apertura	-0,56 mm	0,27 mm	
Spostamento	-0,54 mm	1,06 mm	
 <i>intelliSWEEP</i>		<i>Finale</i>	<i>0,031 mm 15/12/2021 15:37:20</i>
Distanza sensore - riferimento giunto: 125 mm			
Apertura	0,10 mm	0,01 mm	
Spostamento	-0,95 mm	1,21 mm	

Piede Zoppo

Macchina A:

Nessun piede zoppo disponibile!

Macchina B:

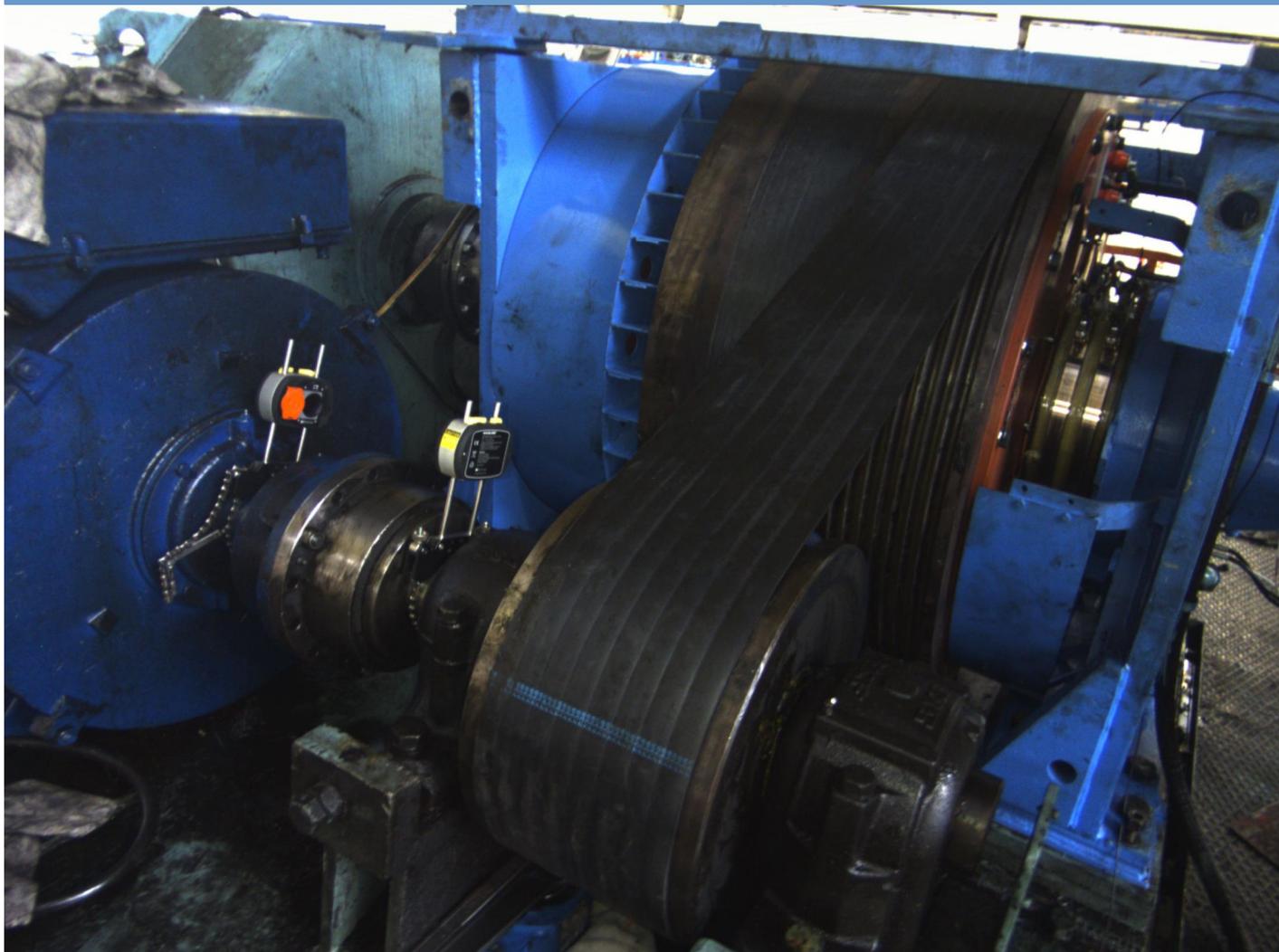
Sinistra dietro	0,01 [mm]
Destra dietro	0,06 [mm]
Destra davanti	0,03 [mm]
Sinistra davanti	0,03 [mm]

Targets

	<i>verticale</i>	<i>orizzontale</i>	<i>Unità</i>
<i>Giunto 1:</i>			
Nessun targets definito!			

Tolleranze			
	<i>Mediocre</i>	<i>OK</i>	<i>Eccellente Unità</i>
<i>Giunto 1:</i>			
Diametro giunto: 270 mm			
Utente definito			
Visualizzazione: Tolleranze standard			
Apertura	0,27	0,27	0,27 [mm]
Spostamento	0,10	0,10	0,10 [mm]

Immagine



Piede zoppo (grafico)

Macchina B:

