

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



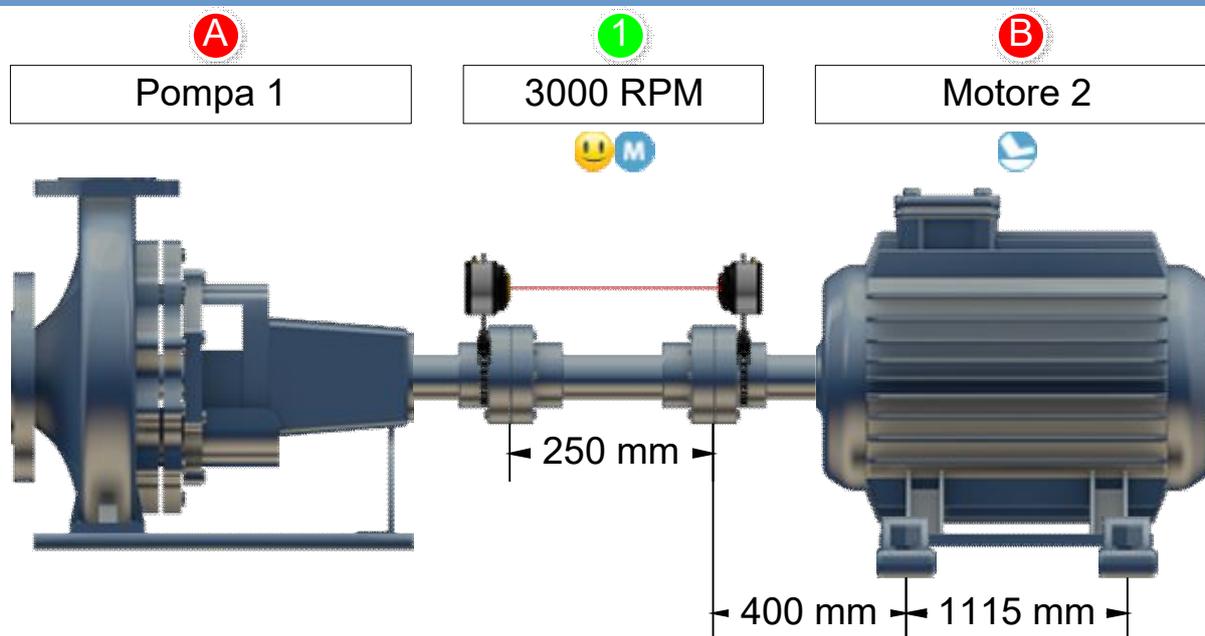
### Informazioni file

Nome: Motore turbosoffiante D4  
Nome utente: REM s.r.l.

### Descrizione

Componente:	Tipo:	Nome:	Montaggio:
Macchina A:	Pompa	Pompa 1	Macchina statica
Giunto 1:	Giunto lungo		
Macchina B:	Motore	Motore 2	4 Piedi

### Dimensioni (grafico)



**Dimensioni**

*Giunto 1:*

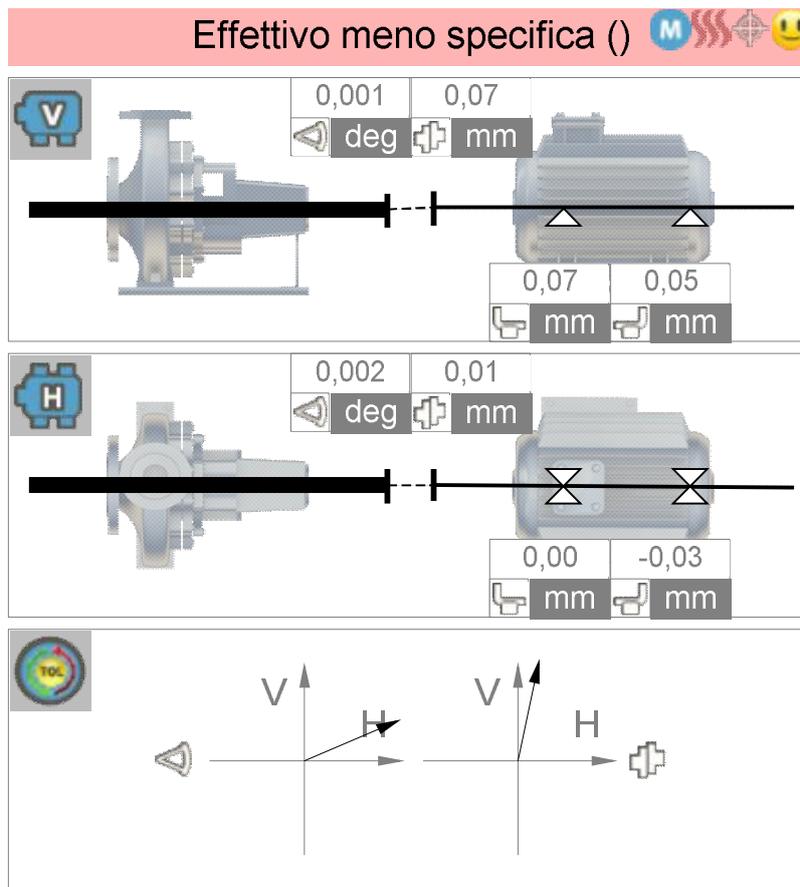
Lunghezza giunto	250 [mm]
Distanza alla macchina destra	400 [mm]
RPM	3000 [RPM]

*Macchina A:*

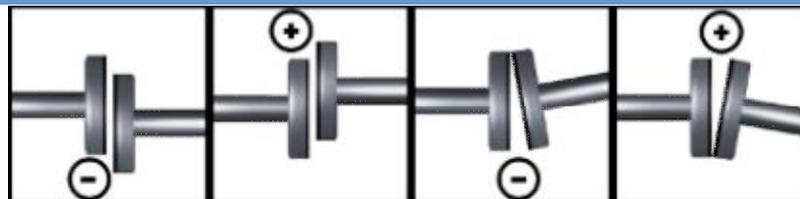
*Macchina B:*

Lunghezza	1115 [mm]
-----------	-----------

**Risultato Grafico**



**Convenzione dei segni**

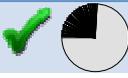


<b>Correzioni</b>		
	<i>verticale</i>	<i>orizzontale Unità</i>
<i>Macchina A:</i>		
Macchina stazionaria		
<i>Macchina B:</i>		
Piede 1	-0,07	0,00 [mm]
Piede 2	-0,05	0,03 [mm]

<b>Risultati Giunto</b>		
	<i>verticale</i>	<i>orizzontale Unità</i>
<i>Giunto 1:</i>		
<i>Effettivo meno specifica</i>		
Angolo	0,001	0,002 [deg]
Spostamento	0,07	0,01 [mm]
<i>Attuale</i>		
Angolo	0,001	0,002 [deg]
Spostamento	0,07	0,01 [mm]

Misurazioni			
Tipo	verticale	orizzontale	SD Data / Ora
<b>Giunto 1:</b>			
 <i>intelliSWEEP</i>		<i>Iniziale</i>	<i>0,010 mm 10/11/2021 11:11:11</i>
Distanza sensore - riferimento giunto: 35 mm			
Angolo	-0,001 deg	0,100 deg	
Spostamento	0,11 mm	1,95 mm	
<i>Muovi</i>	<i>Dopo movimento</i>		<i>--- 10/11/2021 11:18:13</i>
Distanza sensore - riferimento giunto: 35 mm			
Angolo	0,002 deg	0,000 deg	
Spostamento	0,13 mm	0,01 mm	
<i>Muovi</i>	<i>Dopo movimento</i>		<i>--- 10/11/2021 11:18:15</i>
Distanza sensore - riferimento giunto: 35 mm			
Angolo	---	---	
Spostamento	---	---	
 <i>intelliSWEEP</i>		<i>Dopo movimento</i>	<i>0,002 mm 10/11/2021 11:20:35</i>
Distanza sensore - riferimento giunto: 35 mm			
Angolo	-0,003 deg	-0,001 deg	
Spostamento	0,12 mm	0,07 mm	
<i>Muovi</i>	<i>Dopo movimento</i>		<i>--- 10/11/2021 11:21:38</i>
Distanza sensore - riferimento giunto: 35 mm			
Angolo	-0,003 deg	-0,001 deg	
Spostamento	0,12 mm	0,08 mm	
<i>Muovi</i>	<i>Dopo movimento</i>		<i>--- 10/11/2021 11:27:16</i>
Distanza sensore - riferimento giunto: 35 mm			
Angolo	-0,001 deg	0,002 deg	
Spostamento	0,08 mm	0,03 mm	
 <i>intelliSWEEP</i>		<i>Dopo movimento</i>	<i>0,001 mm 10/11/2021 11:27:51</i>
Distanza sensore - riferimento giunto: 35 mm			
Angolo	-0,004 deg	0,003 deg	
Spostamento	0,14 mm	0,01 mm	
 <i>intelliSWEEP</i>		<i>Dopo movimento</i>	<i>0,002 mm 10/11/2021 11:28:42</i>
Distanza sensore - riferimento giunto: 35 mm			

<i>Tipo</i>	<i>verticale</i>	<i>orizzontale</i>	<i>SD Data / Ora</i>
Angolo	-0,004 deg	0,003 deg	
Spostamento	0,13 mm	0,02 mm	
 <i>intelliSWEEP</i>	<i>Dopo movimento</i>		<i>0,004 mm 10/11/2021 11:29:51</i>
Distanza sensore - riferimento giunto: 35 mm			
Angolo	-0,002 deg	0,000 deg	
Spostamento	0,11 mm	0,06 mm	
<i>Muovi</i>	<i>Dopo movimento</i>		<i>--- 10/11/2021 11:36:23</i>
Distanza sensore - riferimento giunto: 35 mm			
Angolo	-0,002 deg	-0,001 deg	
Spostamento	0,11 mm	-0,01 mm	
 <i>intelliSWEEP</i>	<i>Dopo movimento</i>		<i>0,009 mm 10/11/2021 11:36:49</i>
Distanza sensore - riferimento giunto: 35 mm			
Angolo	-0,004 deg	0,004 deg	
Spostamento	0,13 mm	-0,08 mm	
 <i>intelliSWEEP</i>	<i>Dopo movimento</i>		<i>0,001 mm 10/11/2021 11:37:17</i>
Distanza sensore - riferimento giunto: 35 mm			
Angolo	-0,004 deg	0,004 deg	
Spostamento	0,12 mm	-0,08 mm	
 <i>intelliSWEEP</i>	<i>Dopo movimento</i>		<i>0,008 mm 10/11/2021 11:41:51</i>
Distanza sensore - riferimento giunto: 35 mm			
Angolo	-0,001 deg	0,001 deg	
Spostamento	0,09 mm	-0,04 mm	
 <i>intelliSWEEP</i>	<i>Dopo movimento</i>		<i>0,002 mm 10/11/2021 11:42:19</i>
Distanza sensore - riferimento giunto: 35 mm			
Angolo	-0,003 deg	0,000 deg	
Spostamento	0,10 mm	-0,03 mm	
<i>Muovi</i>	<i>Dopo movimento</i>		<i>--- 10/11/2021 12:02:06</i>
Distanza sensore - riferimento giunto: 35 mm			
Angolo	-0,002 deg	0,000 deg	
Spostamento	0,09 mm	-0,03 mm	
 <i>intelliSWEEP</i>	<i>Dopo movimento</i>		<i>0,001 mm 10/11/2021 12:02:18</i>
Distanza sensore - riferimento giunto: 35 mm			
Angolo	-0,001 deg	0,006 deg	

<i>Tipo</i>	<i>verticale</i>	<i>orizzontale</i>	<i>SD Data / Ora</i>
Spostamento	0,11 mm	-0,16 mm	
 <i>intelliSWEEP</i>	<i>Dopo movimento</i>		<i>0,002 mm 10/11/2021 12:02:55</i>
Distanza sensore - riferimento giunto: 35 mm			
Angolo	0,002 deg	0,002 deg	
Spostamento	0,08 mm	-0,12 mm	
<i>Muovi</i>	<i>Dopo movimento</i>		<i>--- 10/11/2021 12:08:13</i>
Distanza sensore - riferimento giunto: 35 mm			
Angolo	0,000 deg	0,002 deg	
Spostamento	-0,04 mm	-0,12 mm	
 <i>intelliSWEEP</i>	<i>Finale</i>		<i>0,002 mm 10/11/2021 12:08:30</i>
Distanza sensore - riferimento giunto: 35 mm			
Angolo	0,001 deg	0,002 deg	
Spostamento	0,07 mm	0,01 mm	

### Piede Zoppo

#### Macchina A:

Nessun piede zoppo disponibile!

#### Macchina B:

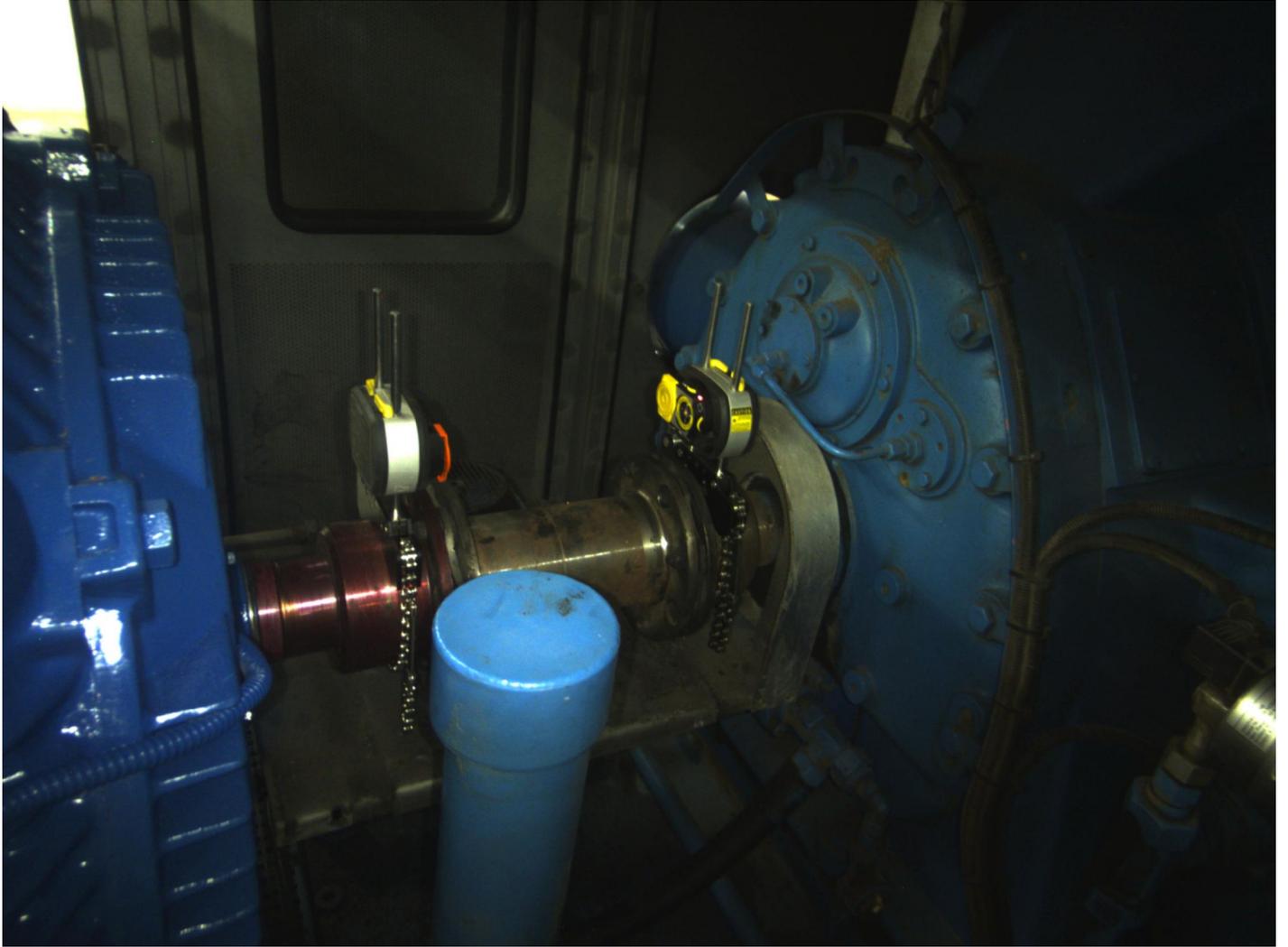
Sinistra dietro	0,02 [mm]
Destra dietro	0,01 [mm]
Destra davanti	0,02 [mm]
Sinistra davanti	0,03 [mm]

### Tolleranze

	<i>Mediocre</i>	<i>OK</i>	<i>Eccellente Unità</i>
<i>Giunto 1:</i>			
Visualizzazione: Tolleranze standard			
Angolo	0,000	---	--- [deg]
Spostamento	0,00	---	--- [mm]



Immagine



**Piede zoppo (grafico)**

Macchina B:

