

MOBIUS INSTITUTE

Manual de Entrenamiento en Análisis de Vibraciones



Categoría III

Este manual está diseñado solo como guía.

En situaciones prácticas, hay muchas variables, así que por favor utilice esta información con cuidado.



Copyright 2019 Mobius Institute – Todos los derechos reservados

learn@mobiusinstitute.com

www.mobiusinstitute.com

Versión 4.0

Rev. 29-10-19

NO COPIAR O REPRODUCIR EN CUALQUIER FORMA

Tabla de contenido

apitulo 1 Programa de Monitoreo de Condición	1-1
Prácticas de mantenimiento	1-2
Diseñando el programa	1-3
Auditoría de equipos	1-6
Criticidad y Modos de Falla	1-9
Criticidad	1-9
El intervalo P-F	1-10
Modos de falla	1-10
¿Qué tecnologías utilizar?	1-11
Problemas físicos	1-11
Frecuencia de prueba	1-12
¿Cuántas máquinas probar?	1-12
Establecermetas	1-13
Conozca su máquina	1-13
Condiciones de prueba estándar	1-14
¿Qué mide usted?	1-14
Configurando la base de datos	1-15
Configurando la ruta	1-15
Estructura de la base de datos de la planta	1-16
Reportes	1-16
Configuración de alarmas	1-17
Haciendo la recomendación	1-17
Puede que usted no tenga apoyo al principio	
No se limite a buscar las fallas.	1-18
Reporte sus éxitos	1-19
Porqué los programas fallan	1-19
El beneficio financiero no se entiende ni se reporta	
No hay credibilidad en la alta gerencia ni en los trabajadores de planta	
Falta de estrategia	
No hay compromiso	1-22
Gente equivocada	1-22
Mala ejecución	1-22
Monitoreo de condición versus resolución de problemas	1-22
Informes deficientes	
Monitoreo de condición, no mejora.	1-23
Plazo corto al fallo: LTTF	
Prevalece el mantenimiento basado en calendario y no basado en condició	n 1-23

Conclusión	
Puntos dave	1-24
Capítulo 2 Tecnologías de Monitoreo de Condición	2-1
Introducción	2-2
Ultrasonido (ultrasonido aerotransportado y estructural)	24
Cómo funciona	2-4
Fugas de aire	2-6
Caldera, intercambiador de calory fugas de condensador	2-7
Detección de trampas de vapor defectuosas	2-8
Ultrasonidos y problemas eléctricos	2-9
Lubricación	2-9
Detección de fallas mecánicas	2-11
Ventajas:	2-11
Puntos dave	2-12
Termografia infranoja	2-12
Comparaciones de temperatura	2-14
Algunas cosas que debe saber	
Aplicaciones eléctricas	2-15
Aplicaciones mecánicas	2-17
Sistemas de vapor	2-18
Planta refractaria	2-18
Puntos dave	2-19
Pruebas de motores eléctricos	2-19
Pruebas dinámicas en línea	2-20
Análisis de firma de comiente del motor (MCSA)	2-20
Análisis de Firma Eléctrica (ESA)	2-21
Pruebas fuera de línea	2-22
Puntos dave	2-22
Análisis de aœite	2-22
Pruebas de análisis de aceite y lo que miden	2-23
Pruebas adicionales que se pueden realizar	
Puntos dave	2-25
Análisis de partículas de desgaste	2-25
Análisis de aceite vs. análisis de partículas de desgaste	
Puntos daxe	2-27
Monitoreo de Condición versus Mejora de la Confiabilidad	2-28
Seleccionarla mejortecnología	2-28
Análisis de riesgos	

Capítulo 3 Procesamiento de señales	3-1
Introducción	3-2
Un repaso general	3-2
Transductores	3-3
Acondicionamiento de señal	3-4
Filtros	3-5
Comprensión de los fitros	
Integración, diferenciación y relación señal-nido	
Puntos dave	3-15
Amplificación y ganancia	3-15
Rango dinámico	
Puntos dave	
El proceso de digitalización	
Muestreo de la señal y frecuencia de muestreo	
Transformada Rápida de Fourier (FF1) Teorema/ Criterio de Nyquist	
Aliasing (solapamiento de señales)	3-24
La conclusión sobre el aliasing	
Delta – Método Sigma	
Puntos dave	
Muestreo y resolución	
Tiempo de muestreo (T)	
Puntos dave	
Ventanas	
El tipo de ventana afecta a la resolución de frecuencia Importancia de la resolución	
Puntos dave	
Promedio	
¿Cuántos promedios usar?	
Promedio de superposición o traslape	
Puntos dave	3-41
Activación (disparo o triggering)	3-41
Fase, seguimiento de orden y TSA	
Disparador impulsado por datos	3-42

Promedio síncrono de tiempo (TSA)	3-43
Autocorrelación	3-45
Seguimiento de órdenes	3-46
Frecuencia de muestreo variable	3-49
Sintetizador de relación de seguimiento	
Codificador de eje	3-53
El enfoque digital	
Puntos dave	3-54
Capítulo 4 Análisis de forma de onda de tiempo	4-1
Análisis de forma de onda de tiempo	4-2
Análisis de espectro frente al análisis de forma de onda de tiempo	
Ajustes de forma de onda de tiempo	4-5
Configuración de medición	
Calculando la configuración correcta	
Unidades de vibración	
Puntos clave	4-17
Técnicos de análisis de forma de onda de tiempo	4-17
Reconociendo patrones de vibración	4-21
Fallas de rodamientos y modulación de amplitud	4-22
Vibración recortada "no lineal"	4-24
Impactos	
Holgura rotativa	4-26
Cavitación	4-28
Direcciones de medición y almacenamiento	4-29
Análisis de fallos en cajas de engranajes	4-30
Puntos dave	4-34
Diagramas circulares	4-34
Puntos clave	4-36
Capítulo 5 Análisis de fase	5-1
Introducción	5-2
¿Qué es la fase?	5-2
Ia fase tiene que ver con el tiempo	
Fundamentos de la fase	5-4
Comparación de dos formas de onda	5-6
Uso de una referencia	5-7
Fase de adelanto y retraso	5-9

Puntos dave	5-11
Tipo y posición del transductor	5-11
Sensores de vibración	5-13
Representación vectorial	5-18
Representando la fase	5-20
Puntos dave	5-22
Midiendo fase	5-22
Uso de un tacómetro	5-22
Fase de dos canales	5-25
Uso de un estroboscopio	5-26
Aplicaciones de análisis de fase	5-28
Diagnóstico de fallas de la máquina	5-29
Precauciones al recopilar datos de fase	5-29
Puntos dave	5-31
Diagnóstico del desbalance	5-31
Desbalance estático	5-32
Desbalance tipo cupla	5-35
Desbalance dinámico	5-39
Desbalance en máquina vertical	5-42
Desbalance de máquinas en voladizo	5-43
Desalineamiento	5-46
Revisión rápida:	5-47
Relaciones de fase:	5-49
Excentricidad	5-52
Eje doblado	5-54
Rodamiento torcido	5-56
Holgura/soltura	5-57
Conclusión	5-58
Puntos dave	5-58
Capítulo 6 Dinámica de sistemas	6-1
Introducción	6-2
Masa, rigidez, amortiguación—lo básico	
Masa	6-5
Rigidez	6-6

Puntos dave	6-6
Amortiguación	6-7
Puntos dave	6-9
Sistemas de grado único de libertad	6-9
Puntos dave	6-12
Relación de amortiguación	6-12
Frecuencia natural sin amortiguación	6-12
Sistema amortiguado críticamente	6-13
Sistemas sobreamortiguados	6-14
Sistemas subamortiguados	6-15
Puntos dave	6-16
Frecuencias naturales forzadas	6-16
Excitando al sistema	6-17
Representación de datos complejos	6-20
Lo que sucede en la resonancia	6-23
Diagrama de Nyquist o Polar	6-25
Magnitud, fase y amortiguación	6-27
Puntos dave	6-29
Respuesta dinámica de un rotor	6-29
"Punto pesado" versus "punto alto"	6-30
Rotor rígido versus flexible	6-31
Puntos clave	6-35
Sistemas de múltiples grados de libertad (MDOF)	6-35
Modos ynodos	
¿Porqué es importante?	6-40
Puntos clave	6-41
Control 7 By and the standards	7.4
Capítulo 7 Precuencias naturales y resonancias	
¿Cómo puede usted sabersi tiene un problema de resonancia?	
Fallas inusuales	
Señales características en el espectro:	
"Jorobas" y "montañas"	7-3
Pruebas especiales para identificar frecuencias naturales	7-4
Cambio de la velocidad de operación	7-5
Prueba de impacto	<i>7-6</i>
Uso de un promedio negativo (de resta)	7-8
Pruebas de arranque y paro	
Diagrama de Campbell	7-11

Seguimiento de órdenes	7-12
Puntos dave	7-14
Caso práctico: Motor de CC en una imprenta	7-14
Análisis visual	7-17
Mediciones a canal cruzado	7-17
Comprendiendo las mediciones a canal cruzado	7-18
Aplicaciones de fase a canal cruzado	7-18
Pruebas de respuesta de fuerza	7-18
Transmisibilidad y FRF	7-19
Linealidad y coherencia	7-21
La medición de coherencia	7-22
Pruebas de no linealidades	7-23
Uso de pruebas de impacto	7-23
Conjunto de datos completo	7-25
Ejemplo de prueba de coherencia	7-28
Puntos dave	7-30
Capítulo 8 Análisis de Forma de Deflexión Operacional (ODS)	8-1
Introducción a las pruebas de Forma de Deflexión Operacional (ODS)	8-2
Introducción a las pruebas de Forma de Deflexión Operacional (ODS) ¿Por qué usar ODS?	8-2 8-2
Introducción a las pruebas de Forma de Deflexión Operacional (ODS) ¿Por qué usar ODS? Resumen rápido	8-2 8-2 8-3
Introducción a las pruebas de Forma de Deflexión Operacional (ODS) ¿Por qué usar ODS? Resumen rápido Primer paso: Planificar el trabajo	8-2 8-2 8-3 8-3
Introducción a las pruebas de Forma de Deflexión Operacional (ODS) ¿Por qué usar ODS? Resumen rápido	
Introducción a las pruebas de Forma de Deflexión Operacional (ODS)	
Introducción a las pruebas de Forma de Deflexión Operacional (ODS) ¿Por qué usar ODS?	
Introducción a las pruebas de Forma de Deflexión Operacional (ODS) ¿Por qué usar ODS? Resumen rápido Primer paso: Planificar el trabajo ¿Cuántos puntos de prueba debería haber? Haga un plan I ecturas de fase	
Introducción a las pruebas de Forma de Deflexión Operacional (ODS)	
Introducción a las pruebas de Forma de Deflexión Operacional (ODS) ¿Por qué usar ODS? Resumen rápido Primer paso: Planificar el trabajo ¿Cuántos puntos de prueba debería haber? Haga un plan Lecturas de fase Pase con un analizador de un solo canal. El valor de los datos de magnitud y fase	
Introducción a las pruebas de Forma de Deflexión Operacional (ODS) ¿Por qué usar ODS? Resumen rápido. Primer paso: Planificar el trabajo. ¿Cuántos puntos de prueba debería haber? Haga un plan. Iecturas de fase. Fase con un analizador de un solo canal. H valor de los datos de magnitud y fase. Documentar las lecturas. Fase con un analizador de dos canales.	8-2 8-3 8-3 8-3 8-3 8-4 8-6 8-6 8-7 8-7
Introducción a las pruebas de Forma de Deflexión Operacional (ODS) ¿Por qué usar ODS? Resumen rápido. Primer paso: Planificar el trabajo. ¿Cuántos puntos de prueba debería haber? Haga un plan Iecturas de fase. Fase con un analizador de un solo canal El valor de los datos de magnitud y fase Documentar las lecturas	8-2 8-3 8-3 8-3 8-3 8-4 8-6 8-6 8-7 8-7
Introducción a las pruebas de Forma de Deflexión Operacional (ODS) ¿Por qué usar ODS? Resumen rápido. Primer paso: Planificar el trabajo. ¿Cuántos puntos de prueba debería haber? Haga un plan. Iecturas de fase. Fase con un analizador de un solo canal. El valor de los datos de magnitud y fase. Documentar las lecturas. Fase con un analizador de dos canales. Nota importante:	8-2 8-3 8-3 8-3 8-4 8-6 8-6 8-7 8-7 8-9 8-9
Introducción a las pruebas de Forma de Deflexión Operacional (ODS) ¿Por qué usar ODS? Resumen rápido. Primer paso: Planificar el trabajo. ¿Cuántos puntos de prueba debería haber? Haga un plan. Iecturas de fase Fase con un analizador de un solo canal. H valor de los datos de magnitud y fase. Documentar las lecturas. Fase con un analizador de dos canales Nota importante: Visualización del movimiento	
Introducción a las pruebas de Forma de Deflexión Operacional (ODS) ¿Por qué usar ODS? Resumen rápido. Primer paso: Planificar el trabajo. ¿Cuántos puntos de prueba debería haber? Haga un plan Lecturas de fase Fase con un analizador de un solo canal. El valor de los datos de magnitud y fase Documentar las lecturas. Fase con un analizador de dos canales Nota importante: Visualización del movimiento Creación del trabajo ODS.	8-2 8-3 8-3 8-3 8-3 8-4 8-6 8-6 8-7 8-7 8-7 8-9 8-9 8-10

Ejemplo 1 ODS — Soltura de soporte de tubería	8-15
Ejemplo 2 — ODS de una sección de prensa de papel de molino de papel	8-18
Puntos clave	8-22
Capítulo 9 Análisis Modal	9-1
Introducción al análisis modal	
Definición de la geometría de la estructura sometida a prueba	
Pruebas modales	
Función de respuesta de frecuencia (FRF)	
Fuentes de excitación en pruebas modales	
Ia secuencia de pruebas modales	
Ia medición del punto de conducción	
Ia regla de la reciprocidad	
Visualización de datos de prueba modales Datos de prueba modal de ajuste de curva	
Consejos de medición modal FRF	
Los beneficios del análisis modal	
Análisis de elementos finitos (FEA)	
Combinación del análisis modal con el análisis de elementos finitos	
Puntos dave	9-20
1 W 400 CAUC	
Capítulo 10 Tratando con resonancias	10-1
Capítulo 10 Tratando con resonancias	
•	10-2
Conigiendo problemas de resonancia	10-2
Conigiendo problemas de resonancia	10-2 10-2 10-2
Conigiendo problemas de resonancia	
Conigiendo problemas de resonancia	
Conigiendo problemas de resonancia	
Comigiendo problemas de resonancia	
Comigiendo problemas de resonancia	
Comigiendo problemas de resonancia Cambiar la velocidad de la máquina Cambiar la rigidez Análisis de elementos finitos (FEA) Análisis modal Estimación de las modificaciones estructurales necesarias Casos de estudio Motor – Bomba sobre base de acero doblada Bombas en voladizo Hexibilidad horizontal	
Comigiendo problemas de resonancia Cambiar la velocidad de la máquina Cambiar la rigidez Análisis de elementos finitos (FEA) Análisis modal Estimación de las modificaciones estructurales necesarias Casos de estudio Motor – Bomba sobre base de acero doblada Bombas en voladizo Hexibilidad horizont al Resonancia de base	
Comigiendo problemas de resonancia Cambiar la velocidad de la máquina Cambiar la rigidez Análisis de elementos finitos (FEA) Análisis modal Estimación de las modificaciones estructurales necesarias Casos de estudio Motor – Bomba sobre base de acero doblada Bombas en voladizo Hexibilidad horizontal	
Comigiendo problemas de resonancia Cambiar la velocidad de la máquina Cambiar la rigidez Análisis de elementos finitos (FEA) Análisis modal Estimación de las modificaciones estructurales necesarias Casos de estudio Motor – Bomba sobre base de acero doblada Bombas en voladizo Hexibilidad horizont al Resonancia de base	
Cambiar la velocidad de la máquina	
Cambiar la velocidad de la máquina Cambiar la velocidad de la máquina Cambiar la rigidez Análisis de elementos finitos (FEA) Análisis modal Estimación de las modificaciones estructurales necesarias. Casos de estudio Motor – Bomba sobre base de acero doblada Bombas en voladizo Hexibilidad horizontal Resonancia de base Vibración de máquinas hermanas Amortiguación	
Cambiar la velocidad de la máquina Cambiar la velocidad de la máquina Cambiar la rigidez Análisis de elementos finitos (FEA) Análisis modal Estimación de las modificaciones estructurales necesarias Casos de estudio Motor – Bomba sobre base de acero doblada Bombas en voladizo Hexibilidad horizontal Resonancia de base Vibración de máquinas hermanas Amortiguación Adición de amortiguación	

Aislamiento	10-17
Conclusión	10-19
Puntos dave	10-20
Capítulo 11 Análisis de Rodamientos	11-1
Introducción	11-2
Confabilidad В enfoque proactivo	
Condiciones de falla del rodamiento	11-5
Rodamientos y lubricación	11-6
Prores de instalación	
Holgura	
Ia causa	
Soltura giratoria	11-10
Rodamiento suelto en la carcasa o resbaladizo en el eje	
Tensión o corriente excesivas	11-11
Puntos dave	11-13
Frecuencias de defectos	11-13
Frecuencia Fundamental del Tren (FTF)	
La frecuencia de giro de la bola (BSF)	11-15
Frecuencia de paso de bolas - Pista Interna (BPFI)	11-16
Frecuencia de paso de bolas - Pista Externa (BPFO)	11-16
Consejos sobre frecuencia de defectos de rodamiento	11-17
Las frecuencias de defectos no son sincrónicas	
Puntos dave	11-21
Vibración – la imagen completa	11-21
Fallas de rodamientos en la primera etapa	11-24
Fallas de rodamientos en la segunda etapa	
Técnicas de análisis de vibración de alta frecuencia	
Ondas de esfuerzos (pulsos de choque)	
	11-31
Soluciones: Cuatro enfoques diferentes	11-32
Demodulación/envolvente	
Paso uno: Filtro paso alto o paso banda	
Paso dos: Rectificar (o Envolvente)	
Paso tres: Filtro de paso bajo	
Configuración de la medición	
Paso cuatro: Analizario	11-36

Configuración del filtro	11-38
Tasa de muestreo	11-39
El método de Pulso de Choque (Shock Pulse)	11-39
Lubricación	11-39
Elsensor SPM	11-41
H método PeakViæ®	11-42
El método Spike Energy	11-44
Resumen	11-45
Rodamientos de baja velocidad	11-45
Puntos dave	11-46
Fallas de rodamientos en la tercera etapa	11-46
Fallo de pista extema (pista intema girando)	11-47
Fallo de pista extema (pista extema girando)	11-47
Fallo de pista interna	
Daño en la bola o en el rodillo	
Visión general de las técnicas	
Análisis del espectro	
Gráficos con escala logarítmica	
Análisis de forma de onda de tiempo	
Caso de estudio	11-52
Fallas de rodamientos en etapa cuatro	
Optimización de los resultados	11-57
Puntos dave	11-58
Caso de estudio: Planta de secado de alimento para animales	11-58
Caso de estudio: Acoplamiento de cuchara conveyor GRS 38	11-63
Caso práctico: SCA Hygiene Australasia PM4 - M05-04 outer wire drive	11-64
Caso práctico: Visypaper 4 secador #32 lado de transmisión	11-65
Caso práctico: Visypaper 4 bomba de ventilador de primera línea BMP470	11-67
Caso de estudio: Visypaper 5 Unipress rodamiento interno de rodillo de succión	11-68
Caso de estudio: 133" Nicholson molino, rodamiento de extremo de transmisión tipo 2	3260 11-70
Caso de estudio: Visypaper3 secador#47 lado tiemo	11-71
Caso de estudio: Lavadora de aire #1	11-73
Capítulo 12 Análisis de cojinetes de deslizamiento	12-1
Diagnóstico de fallas en máquinas con cojinetes de deslizamiento	12-2
Cojinetes esféricos lisos	
Cojinetes elípticos y de tres lóbulos	
Cojinetes de presión estanco	12-6

Cojinete de 5 almohadillas/zapatillas basculantes	12-7
Cojinetes de empuje	12-7
Sensores de proximidad - comientes de eddy	12-8
Señales disponibles en sensores de desplazamiento	
Sensibilidad del sensor (sonda) de desplazamiento	12-10
Polaridad del sensor de desplazamiento	12-11
Convenciones de sensores de desplazamiento	12-13
Keyphasor: referencia una vez por revolución	12-15
Análisis de vibración de máquinas con cojinetes de deslizamiento	12-17
Comprendiendo las lecturas de desplazamiento	12-18
Puntos dave	12-18
Trazados de órbita, o figuras de Lissajous	12-19
Uso de osciloscopios	
Sistemas de monitoreo	
Señales directas y filtradas	
Compensación de imperfecciones	12-24
Uso de recopiladores o analizadores de datos portátiles para realizar análisis de d	
Uso del promedio síncrono de tiempo (TSA)	
Análisis de la línea central del eje mediante el voltaje D.C	
Puntos dave	12-31
Diagnóstico de fallas con órbitas y análisis de línea central	12-31
Diagnóstico de precargas con análisis de órbita	
Resumen de precargas	
Dirección de la órbita y precesión de vibración	
Diagnóstico de condiciones de falla con órbitas	
Diagnóstico del desbalance	
Diagnóstico de la desalineación	12-37
Estudiando lazos y contando puntos en la órbita	12-37
Inestabilidades inducidas por el fluido: Batido de aceite y látigo de aceite	12-38
Rozamiento del eje	12-40
Resumen	12-42
Puntos dave	12-42
Capítulo 13 Análisis de Motores Eléctricos	13-1
Introducción	13-2
Los fundamentos del magnetismo	
Creación de un campo magnético con flujo de comiente	
Bobinas y campos magnéticos	
	13-4

La aplicación a motores eléctricos	<i>13-</i> 6
Motores sinarónicos	13-7
Motores de inducción	13-7
Motores de inducción de jaula de ardilla	13-8
Puntos dave	13-10
Diagnóstico de fallas	
Fuentes de vibración en motores eléctricos	
Variadores de frecuencia	13-12
Problemas en el estator	13-12
Excentricidad estática	13-12
Caso de estudio	
Pata coja	13-14
Problemas con el rotor	13-15
Rotores excéntricos	
Problemas con las barras del rotor	13-16
Banas de rotor agrietadas	13-17
Caso de estudio	
Frecuencia de paso de la barra del rotor	
Pandeo del rotor	
Rotorsuelto	
Bobinas de estatorsueltas	
Problemas de laminado	
Conexiones sueltas	
Análisis de la corriente del motor	
Puntos dave	13-25
Capítulo 14 Bombas, Ventiladores y Compresores	14-1
Bombas, ventiladores y compresores	
Frecuencia de paso de paleta/álabe	
Cavitación	
Turbulencia	
Armónicos	14-6
Puntos dave	
Caso de estudio: Minera Yanacocha- Newmont Gold en Perú	14-8
Introducción	14-8
Capítulo 15 Análisis de cajas de engranajes	15-1
Cajas de engranajes	15-2
Comprendiendo las cajas de engranajes	15-2
Engrane correcto	15-4

Diseño de engranajes	15-5
Engranajes de espuela	15-5
Engranajes helicoidales	
Engranajes biselados helicoidales	15-8
Engranajes helicoidales dobles o de espiga	15-8
Engranajes biselados	15-9
Engranajes de tomillo sin fin (gusano)	15-11
Cremallera y piñón	15-13
Engranajes planetarios	15-14
Cálculo de frecuencias forzadas	
Frecuencias forzadas en tomillos sin fin	
Desgaste del equipo y factores comunes	15-18
Frecuencia de repetición de diente	
Frecuencia fantasma	
Puntos dave	15-24
Análisis de vibración	
Formas de onda y análisis de engranajes	15-25
Promedio sincrónico de tiempo	15-26
Desgaste de dientes	15-26
Dientes cargados	15-27
Engranajes excéntricos	15-28
Juego de engranajes (backlash)	15-29
Engranajes desalineados	15-29
Engranajes con radios	15-32
Diente agrietado o roto	15-32
La importancia de las formas de onda del tiempo	
Análisis de partículas de desgaste	
Puntos dave	15-35
Cajas de engranajes planetarias (epicíclicas)	
Portador estacionario	
Portador giratorio	
Diferentes configuraciones	
Puntos dave	
Monitoreo de cajas de engranajes	15-39
Capítulo 16 Balanceo de maquinaria rotativa	16-1
Balanceo de maquinaria rotativa	
Los objetivos de este capítulo	

¿Qué es el balanœo?	16-2
A balanceo es un procedimiento	16-3
Preparación para el trabajo de balanceo-una palabra de advertencia	
¡La seguridad es primero!	16-4
¿La máquina está realmente desbalanceada?	
¿Se puede balancear la máquina?	16-5
Puntos dave	16-6
Vectores y diagramas polares	16-6
Suma de vectores	16-10
Resta de vectores	16-13
Puntos clave	16-14
Balanceo a un plano	
Resumen del método de un plano	
Uso de vectores	
Configuración de medición	
Corrida inicial de balanceo	
Añadir el peso de prueba	
Selección de la posición para el peso de prueba	
Comida de prueba	
Si se elimina el peso de prueba	
Dejando el peso de prueba	
Desbalance residual	
Recorte de balanceo	16-25
Puntos dave	16-28
Dividiendo pesos	16-28
Combinando pesos	
Otros desafíos	
Puntos dave	16-34
Balanceo de cuatro corridas sin fase	16-34
Balanceo con el método de cuatro comidas	
Puntos clave	16-41
Balanceo a dos planos	16-41
Normas ISO	
Regla general	
Ia conida original (inicial).	
Corrida de prueba uno	
Corrida de prueba dos	
Cálculo del balanceo	

Carrera de recorte	16-45
Balanceo de rotores en voladizo	16-45
Método de un plano	16-47
Método de dos planos	16-47
Puntos dave	16-48
Máquinas de balanceo con rotores flexibles	16-48
Puntos dave	16-50
Normas de balanceo	16-50
Límite de balanceo "luz apagada"	16-50
Especificación genérica de desbalance	16-50
Normas de balanceo	16-51
Límites de amplitud	16-51
ISO 7919	16-51
ISO 10816	16-52
ISO 14694: 2003	16-53
Desbalance residual	16-55
Revisión rápida:	16-56
Desbalance residual: ISO 1940	16-57
Asignación de U _{per}	16-62
Simétrico	16-63
No simétrico	16-64
"Ia campana"	
Voladizo	
Ejemplo	
Puntos dave	16-68
Capítulo 17 Alineación de ejes	17-1
¿Porqué es tan importante la desalineación?	
Tareas de pre-alineación	
Tolerancia de alineación	
Tolerancias yvelocidad	
Recopilar lecturas "tal como se encuentra"	
Crear un área de trabajo limpia	
Prepare sus calzas (shims)	
Revise los pernos	
Prepare los cimientos de la máquina	
Compruebe el estado físico de la máquina	
Compruebe y conija la pata coja	
Comience el proceso de alineación	17-10

Determinación del estado de alineación	17-10
Uso de un filo recto o galgas (calibre fijo)	17-11
Utilizando indicadores de carátula	17-12
Limitaciones del indicador de carátula	17-13
Flexión de las barras	17-13
Precisión de la lectura	17-14
Problemas adicionales	17-14
H método de borde y cara	17-14
El método de indicadores invertidos	17-16
Sistemas de alineación láser	17-17
Movimiento dinámico	17-20
Moviendo la máquina	17-21
Moviendo la máquina verticalmente – calzas (shim)	17-22
Moviendo la máquina lateralmente	17-23
Conclusión	17-24
Puntos dave	17-25
Capítulo 18 Generación de Alarmas Estadísticas	18-1
Generación de alarmas con estadísticas:	18-2
La necesidad de alarmas	18-2
El problema de las alarmas	18-3
Configuración de límites de alarma	18-3
Alarmas de banda	18-3
Alarmas de máscara o envolvente	18-6
Repaso de estadística	18-8
Variación	18-11
Desviación estándar	
Uso de estadísticas para establecer límites de alarma	
Calidad de los datos	
Normalización: Tratando con la variación de velocidad	
Condusión	18-17