

# INY 5 M04J

500L1 position cara 500 en Z	1,788	2,000	0,500	-0,200	-0,212		-0,012
---------------------------------	-------	-------	-------	--------	--------	--	--------

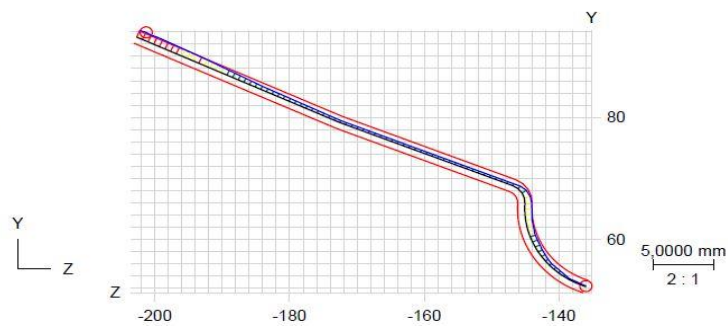
3072L1 loc 3072 / ZY (7,58)	1,250	0,000	1,200	0,000	1,250		0,050
--------------------------------	-------	-------	-------	-------	-------	--	-------

6069L2 loc fond 6069 / Y	200,382	201,300	0,900	-0,900	-0,918		-0,018
-----------------------------	---------	---------	-------	--------	--------	--	--------

6071L2 loc fond 6071 / Y	200,337	201,300	0,900	-0,900	-0,963		-0,063
-----------------------------	---------	---------	-------	--------	--------	--	--------

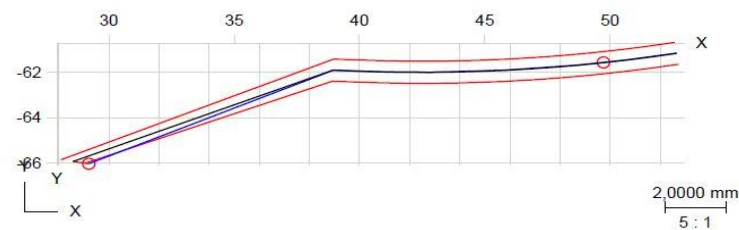
V1102BDSQ4 forma perfil int C300 lado derecho abajo/ ZYX	1,441	0,000	1,200	0,000	1,441		0,241
---	-------	-------	-------	-------	-------	--	-------

Puntos 90  
 Tipo filtro Paso bajo Gauss  
 Lc 0,8  
 Vmed[mm/seg] 5,00  
 Radio palpador 1,251  
 Método Evaluación Dirección de vector nom.  
 Adaptación  
 Traslación Rotación  
 X 0,000 0,000  
 Y 0,000 0,000  
 Z 0,000 0,000



V1302ESQ4 forma perfil vaciado / ZYX	1,045	0,000	0,800	0,000	1,045		0,245
---	-------	-------	-------	-------	-------	--	-------

Puntos 17  
 Tipo filtro Paso bajo Gauss  
 Lc 1  
 Vmed[mm/seg] 5,00  
 Radio palpador 1,251  
 Método Evaluación Real -> Nom  
 Adaptación  
 Traslación Rotación  
 X 0,000 0,000  
 Y 0,000 0,000  
 Z 0,000 0,000



V1303C3SQ1	1,413	0,000	1,200	0,000	1,413		0,213
------------	-------	-------	-------	-------	-------	--	-------

Puntos 999  
 Tipo filtro Sin filtro  
 Lc  
 Vmed[mm/seg] 2,00  
 Radio palpador 1,499  
 Método Evaluación Dirección de vector nom.  
 Adaptación  
 Traslación Rotación  
 X 0,000 0,000  
 Y 0,000 0,000  
 Z 0,000 0,000

