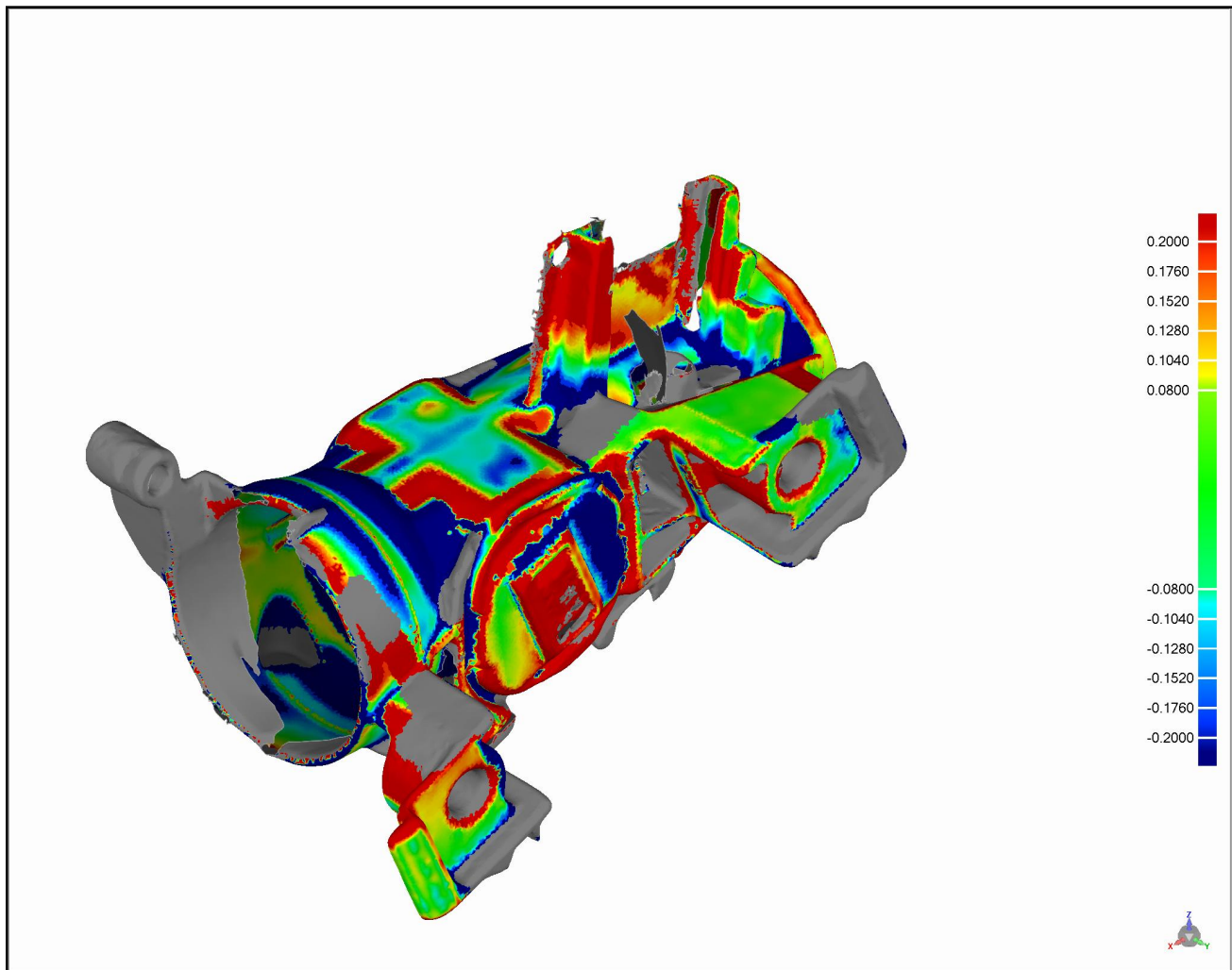


Geomagic Control 报告

检测日期: 5/31/2019
生成日期: 5/31/2019, 2:54 am



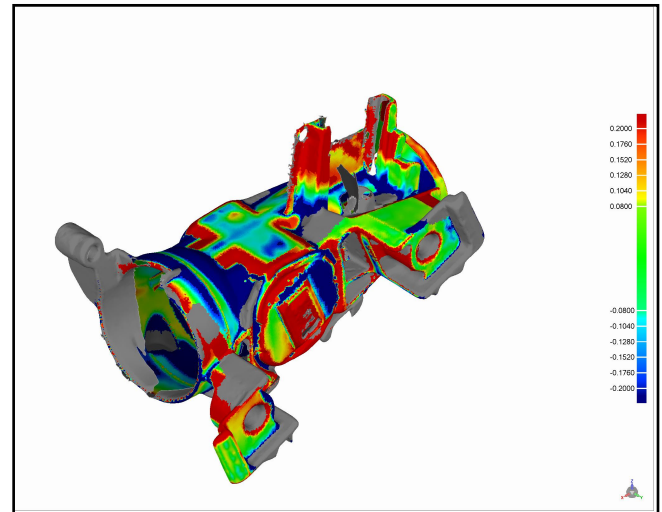
作者: hp:hp061
客户名称: 3D Systems, Inc.
参考模型: 21jm
测试模型: 22jm

3D比较 结果

参考模型	21jm
测试模型	22jm
数据点的数量	167631
# 体外孤点	32369

公差类型	3D偏差
单位	mm
最大临界值	0.2000
最大名义值	0.0800
最小名义值	-0.0800
最小临界值	-0.2000

偏差	
最大上偏差	5.9000
最大下偏差	-5.8999
平均偏差	1.2016 / -1.2047
标准偏差	1.8920

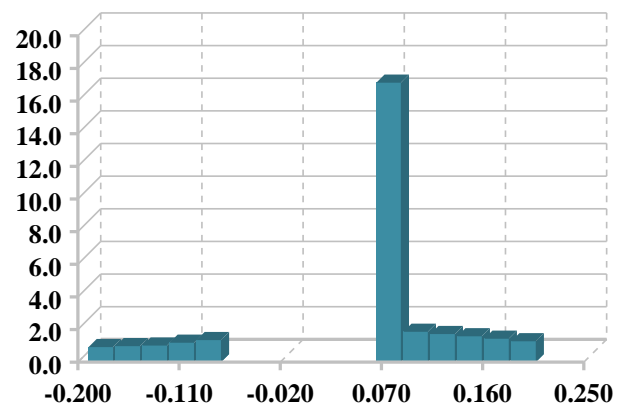


偏差分布

>=Min	<Max	# 点	%
-0.2000	-0.1760	1550	0.9246
-0.1760	-0.1520	1646	0.9819
-0.1520	-0.1280	1708	1.0189
-0.1280	-0.1040	1998	1.1919
-0.1040	-0.0800	2269	1.3536
-0.0800	0.0800	28708	17.1257
0.0800	0.1040	3122	1.8624
0.1040	0.1280	2889	1.7234
0.1280	0.1520	2660	1.5868
0.1520	0.1760	2409	1.4371
0.1760	0.2000	2148	1.2814

超出最大临界值	61404	36.6305
超出最小临界值	55120	32.8817

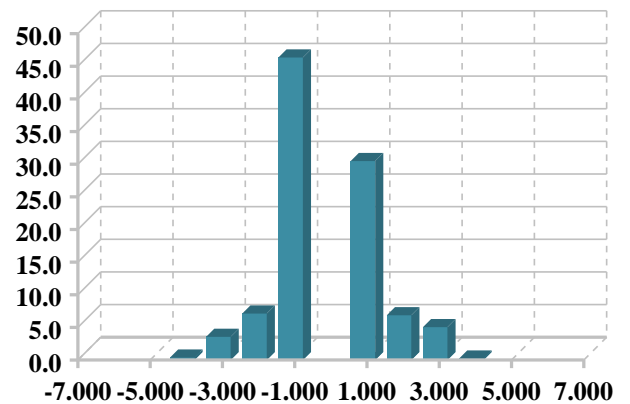
偏差分布



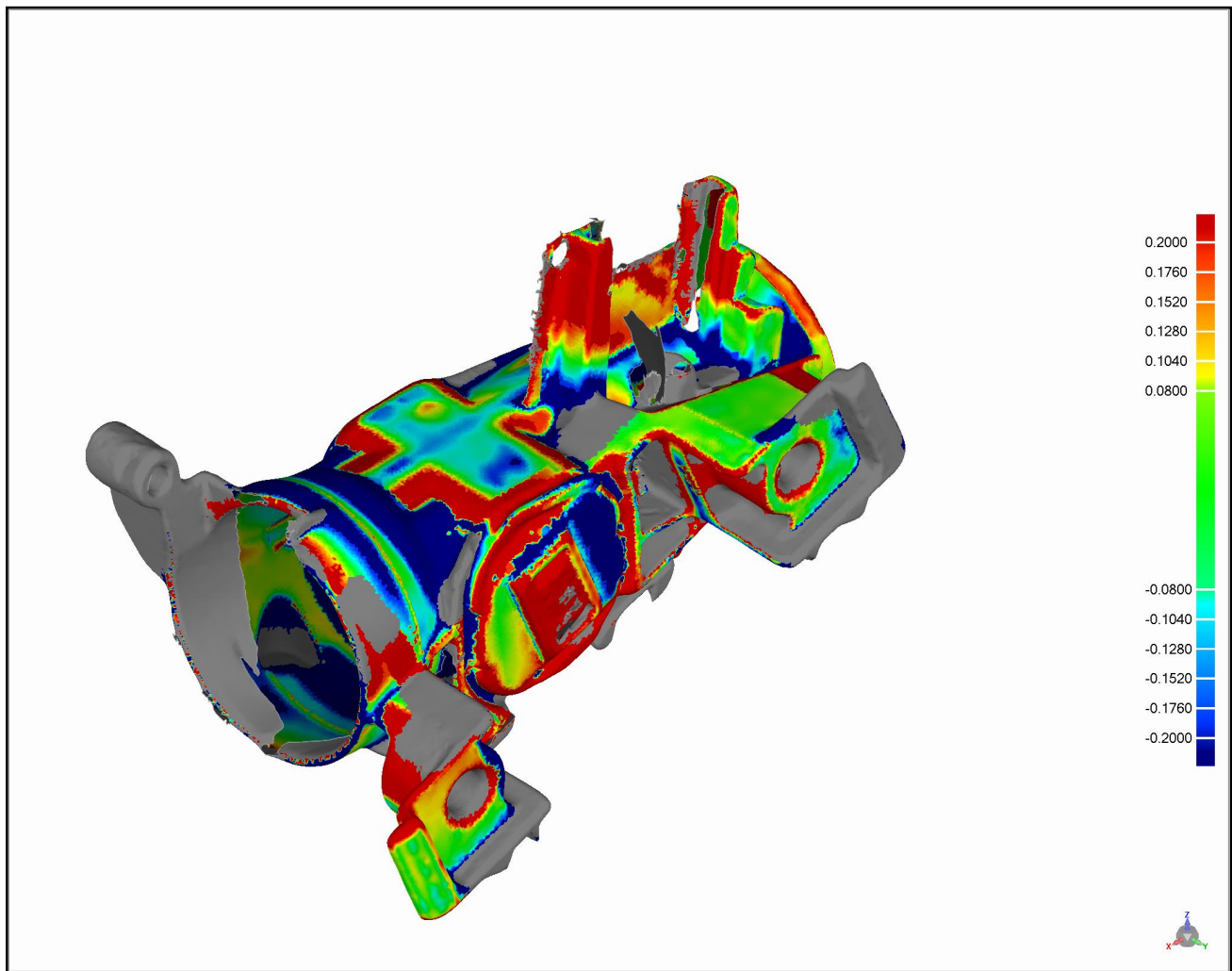
标准偏差

分布(+/-)	# 点	%
-6 * 标准偏差	0	0.0000
-5 * 标准偏差	0	0.0000
-4 * 标准偏差	631	0.3764
-3 * 标准偏差	5958	3.5542
-2 * 标准偏差	11937	7.1210
-1 * 标准偏差	77690	46.3458
1 * 标准偏差	51094	30.4800
2 * 标准偏差	11496	6.8579
3 * 标准偏差	8445	5.0379
4 * 标准偏差	380	0.2267
5 * 标准偏差	0	0.0000
6 * 标准偏差	0	0.0000

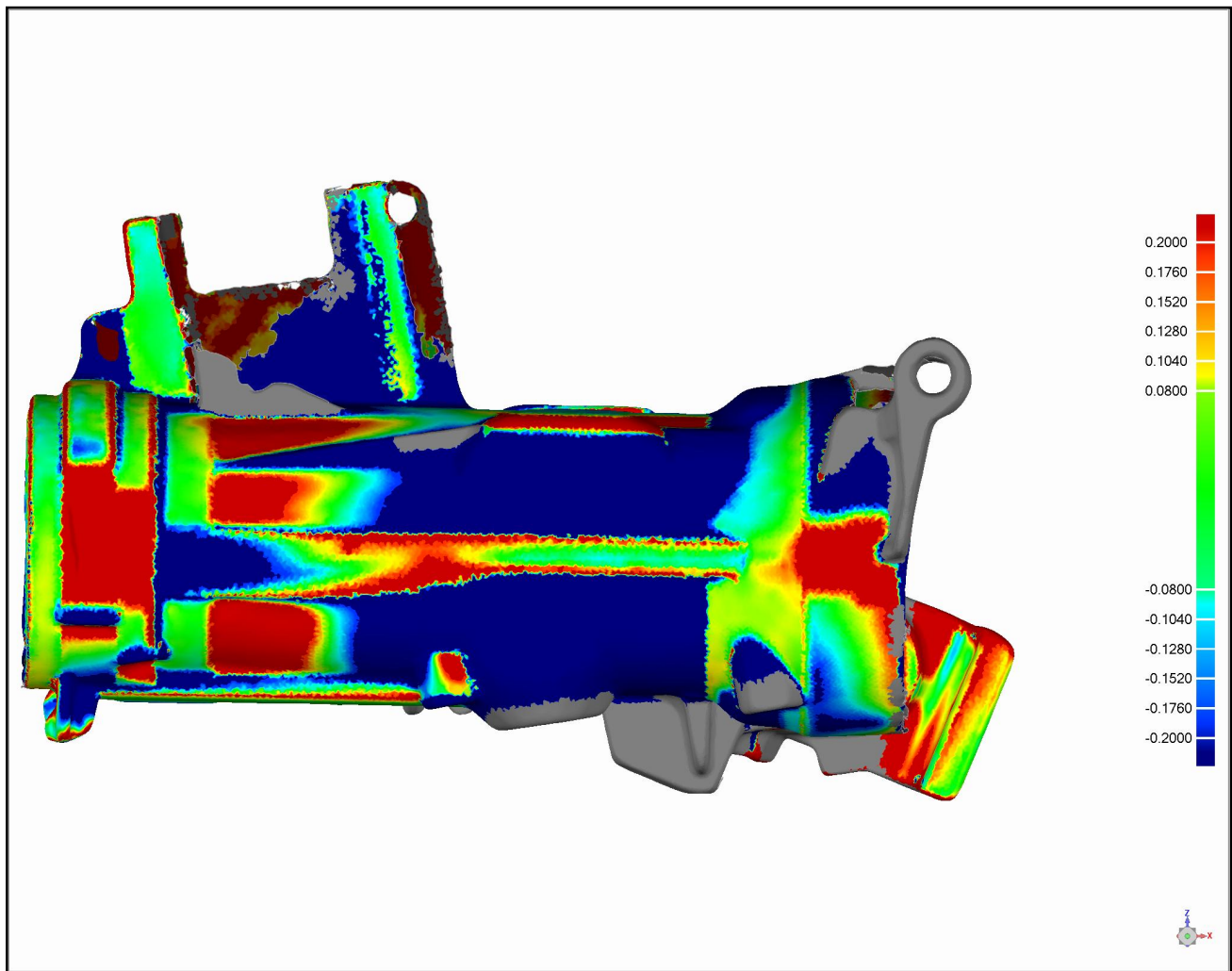
标准偏差



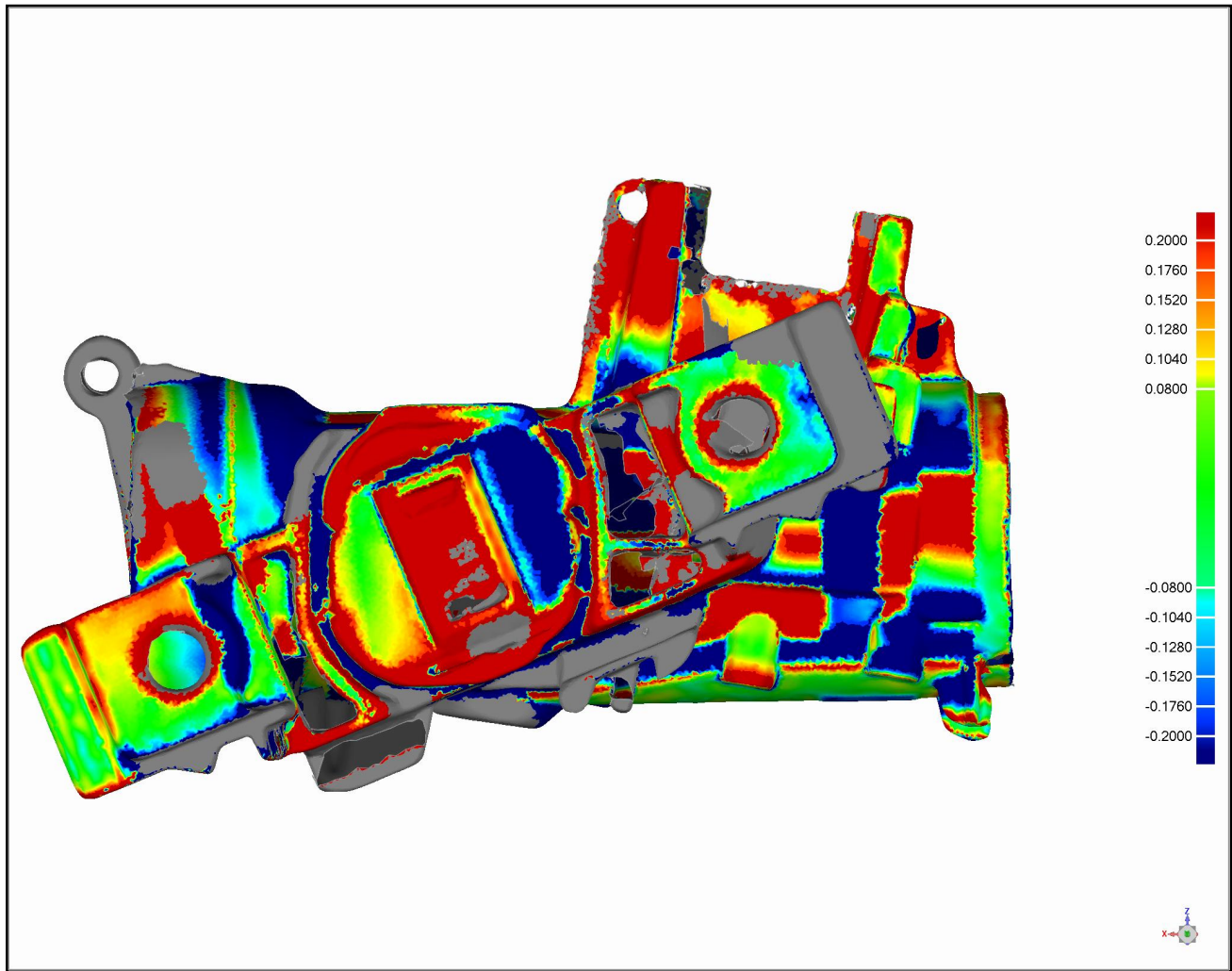
预定义: 等测



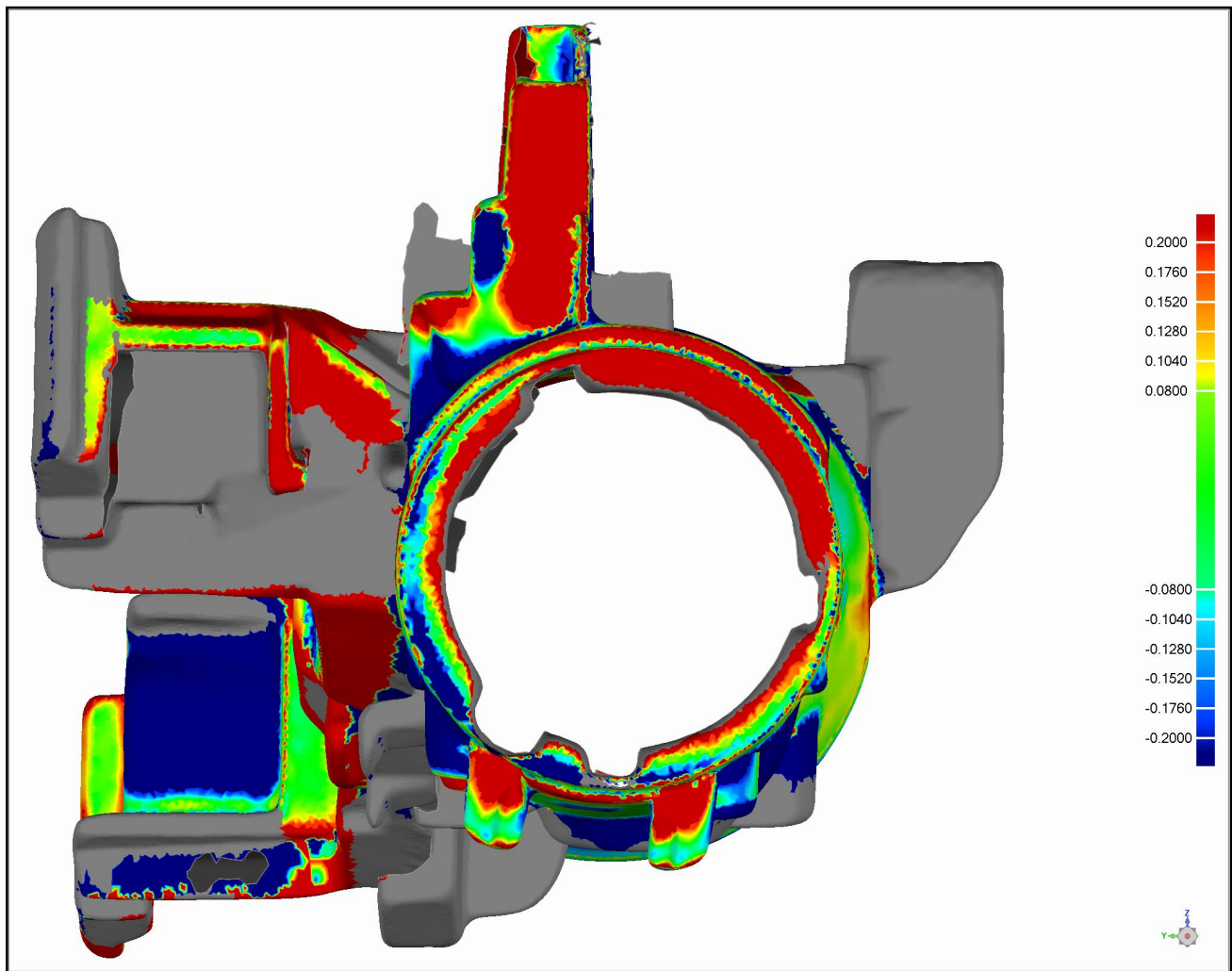
预定义: 前视



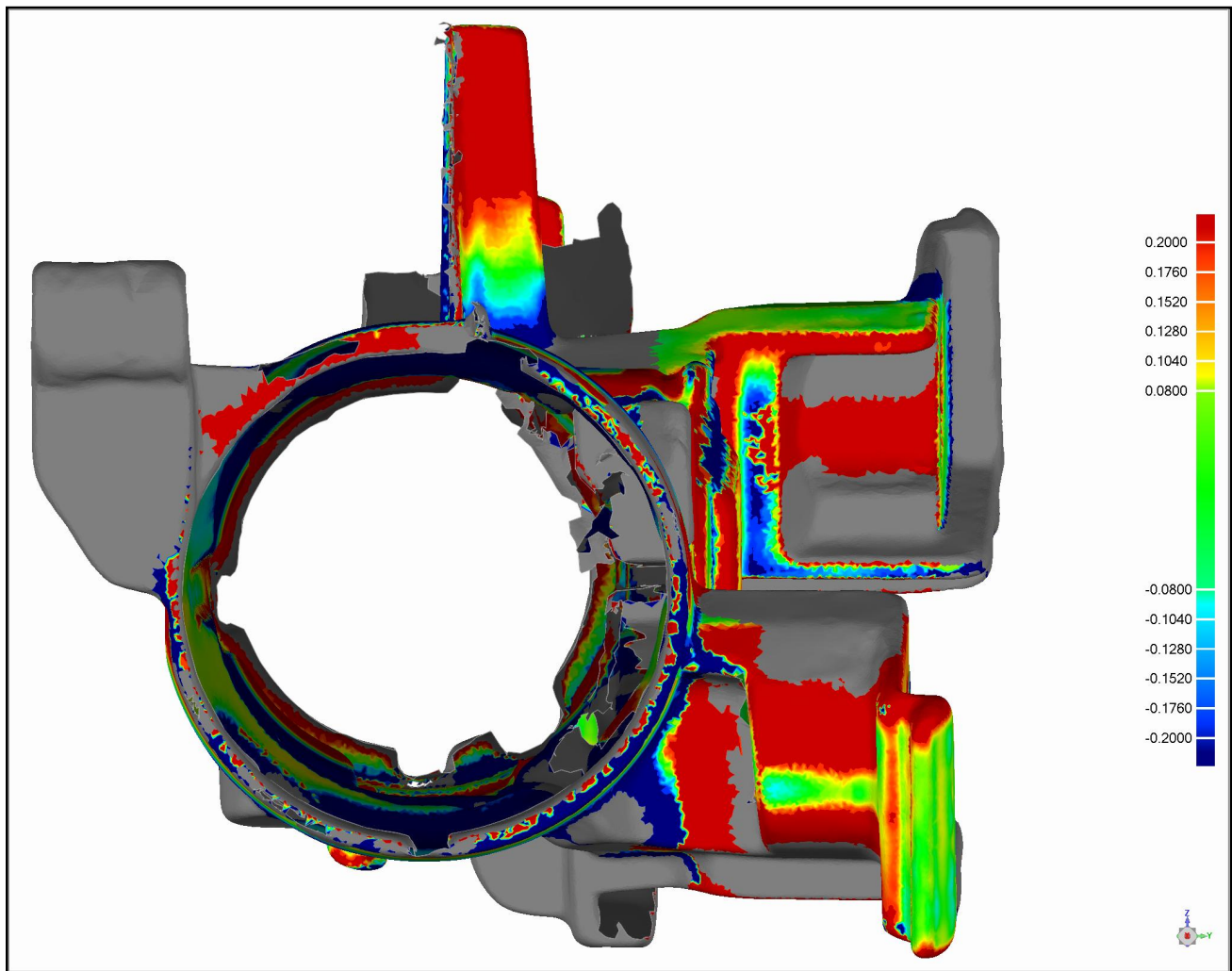
预定义: 后视



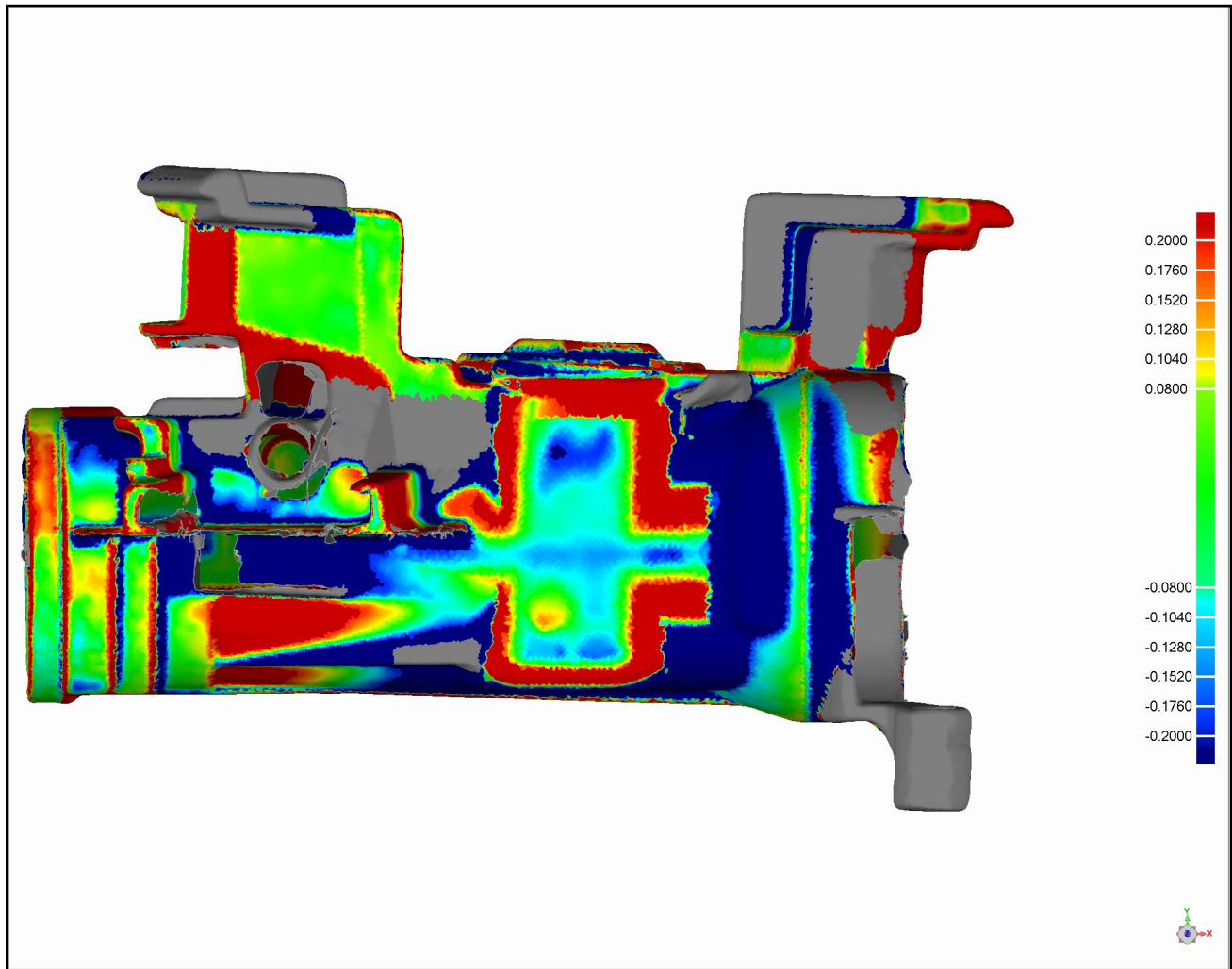
预定义: 左视



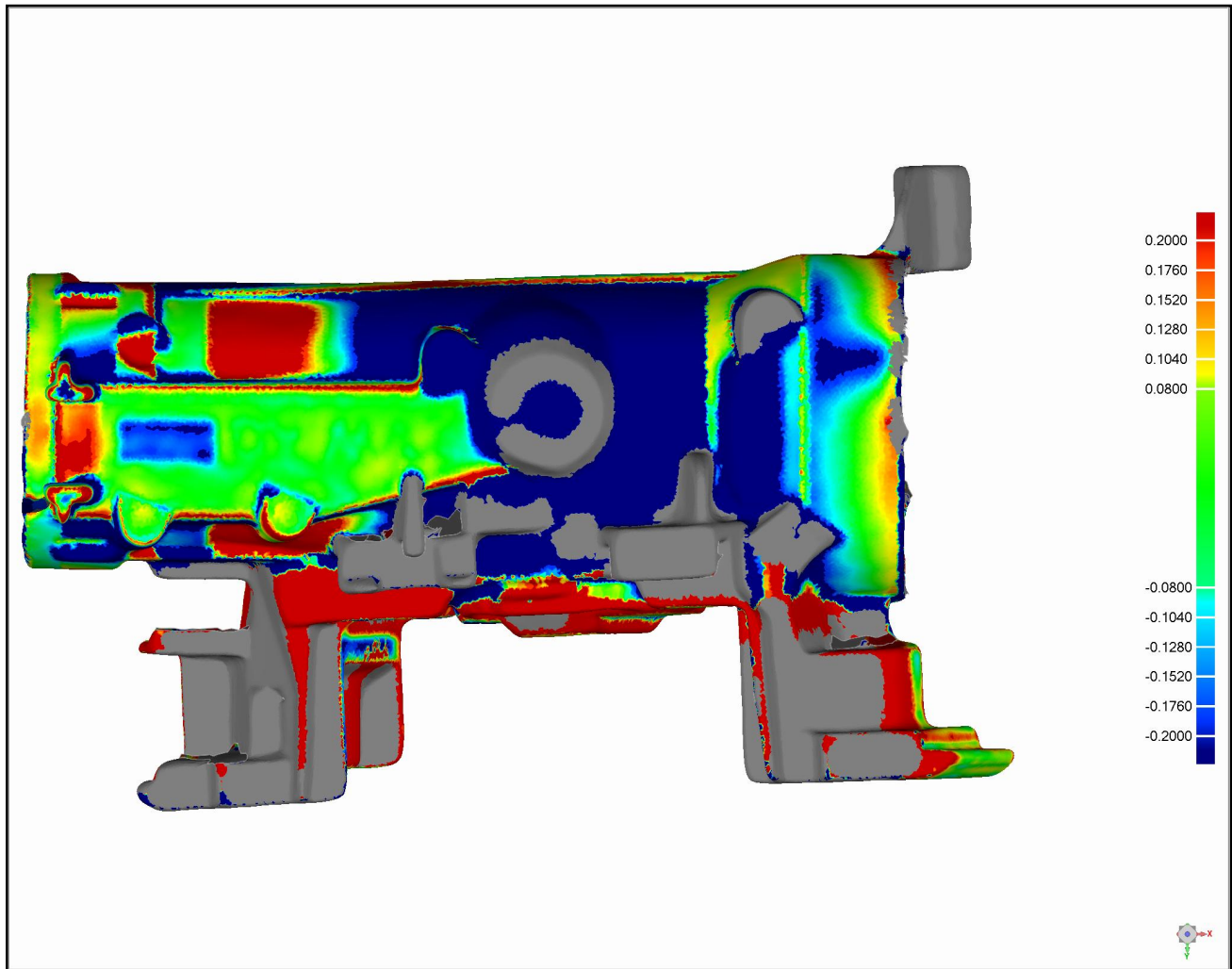
预定义: 右视



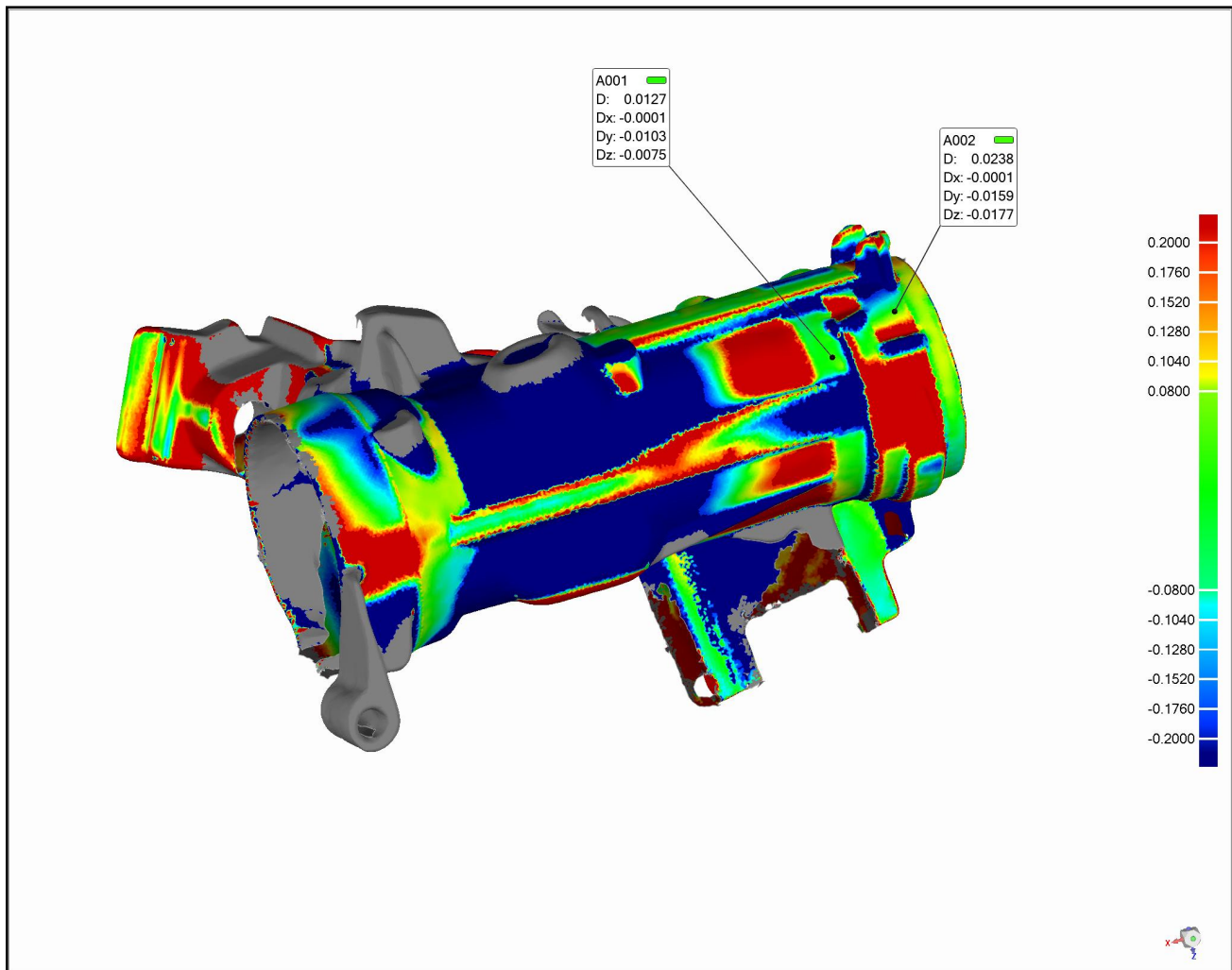
预定义: 顶部



预定义: 底部



带标注视图: 注释视图 1



单位: mm

坐标系: 注释视图 1

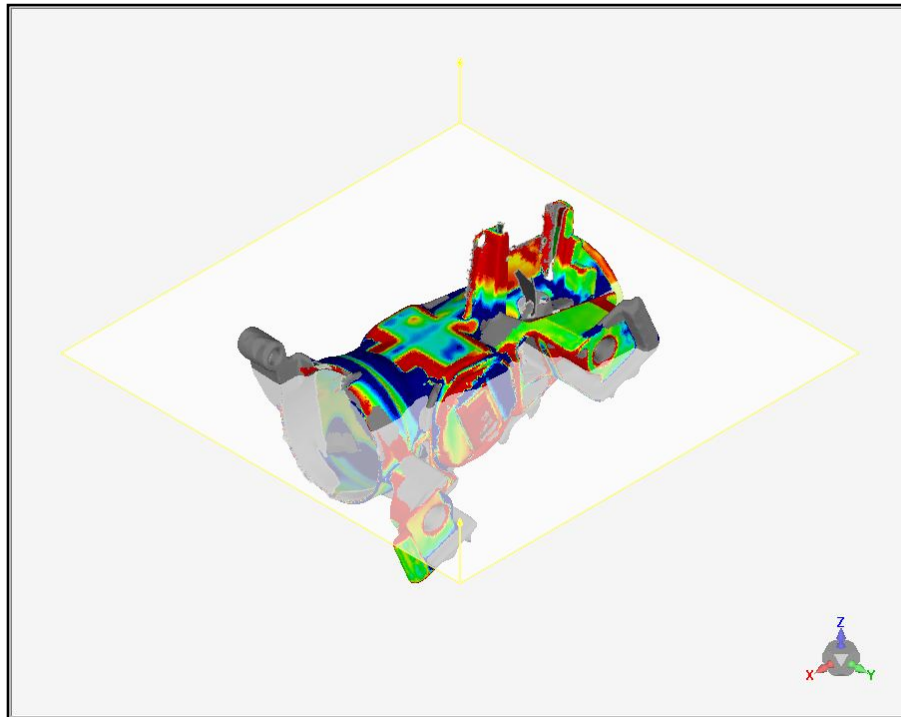
名称	偏差	状态	上公差	下公差	参考 X	参考 Y	参考 Z	偏差半径	偏差 X	偏差 Y	偏差 Z	测量的 X	测量的 Y	测量的 Z	法线 X	法线 Y	法线 Z
A001	0.0127				-41.5228	-20.7956	-16.2806	1.0000	-0.0001	-0.0103	-0.0075	-41.5229	-20.8059	-16.2881	-0.0103	-0.8089	-0.5878
A002	0.0238				-53.3330	-19.5314	-20.0154	1.0000	-0.0001	-0.0159	-0.0177	-53.3331	-19.5473	-20.0330	-0.0026	-0.6686	-0.7436

带标注视图: 全部

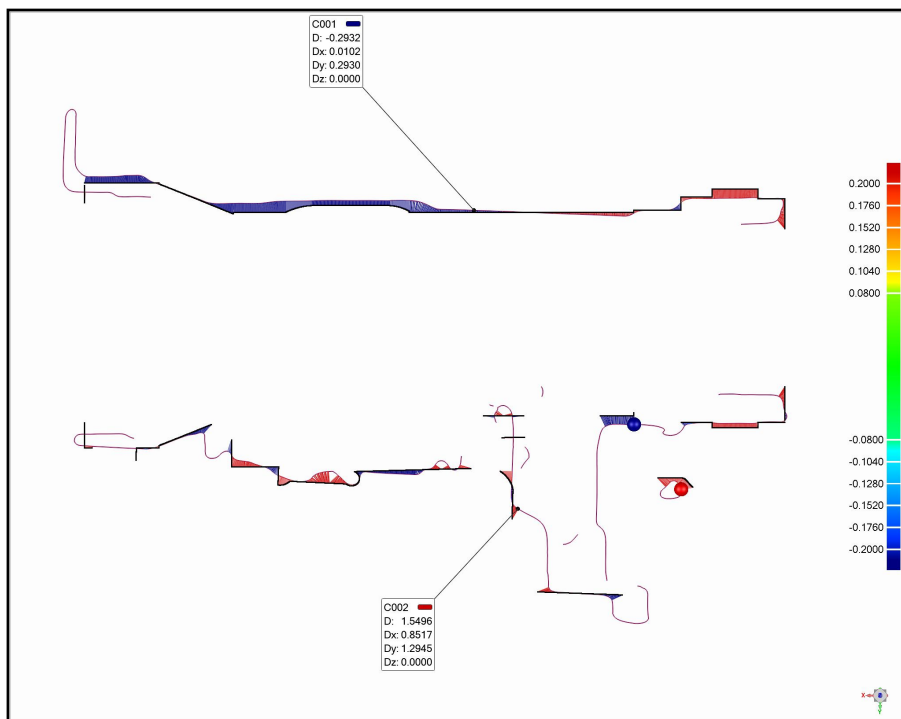
单位: mm

名称	偏差	状态	上公差	下公差	参考 X	参考 Y	参考 Z	偏差半径	偏差 X	偏差 Y	偏差 Z	测量的 X	测量的 Y	测量的 Z	法线 X	法线 Y	法线 Z
A001	0.0127				-41.5228	-20.7956	-16.2806	1.0000	-0.0001	-0.0103	-0.0075	-41.5229	-20.8059	-16.2881	-0.0103	-0.8089	-0.5878
A002	0.0238				-53.3330	-19.5314	-20.0154	1.0000	-0.0001	-0.0159	-0.0177	-53.3331	-19.5473	-20.0330	-0.0026	-0.6686	-0.7436

二维比较视图: 2D比较 1



Z = -0.4846 mm



方法: 平面偏差

误差曲线比例: 1.0000

单位: mm

坐标系: 全局坐标系

名称	偏差	状态	上公差	下公差	参考 X	参考 Y	参考 Z	偏差半径	偏差 X	偏差 Y	偏差 Z	测量的 X	测量的 Y	测量的 Z	法线 X	法线 Y	法线 Z
C001	-0.2932				-13.6894	-22.5306	-0.4846		0.0102	0.2930	0.0000	-13.6792	-22.2376	-0.4846			
C002	1.5496				-20.1302	21.6774	-0.4846		0.8517	1.2945	0.0000	-19.2786	22.9720	-0.4846			

2D比较 结果

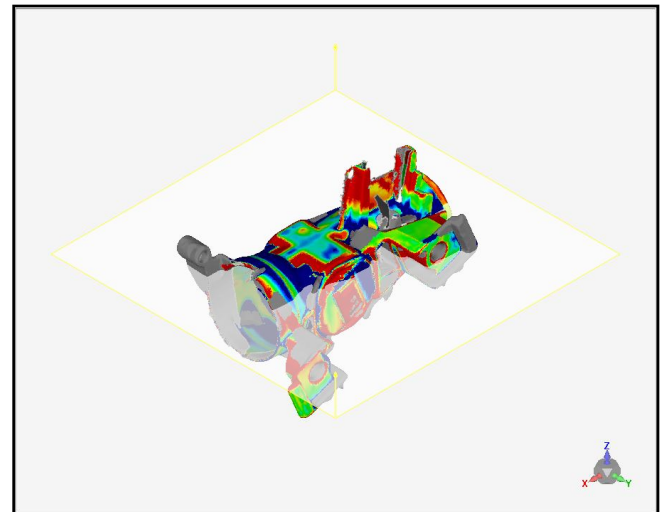
坐标系: 全局坐标系

参考模型	21jm
测试模型	22jm

名称	2D比较 1
位置	Z = -0.4846 mm
数据点的数量	5703

单位	mm
最大临界值	0.2000
最大名义值	0.0800
最小名义值	-0.0800
最小临界值	-0.2000

偏差	
最大偏差 +	1.7609
最大偏差 -	-1.7504
标准偏差	0.7709

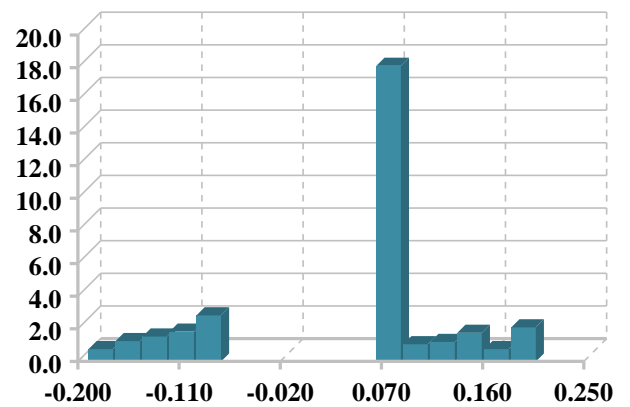


百分比偏差

>=Min	<Max	# 点	%
-0.2000	-0.1760	43	0.7540
-0.1760	-0.1520	71	1.2450
-0.1520	-0.1280	87	1.5255
-0.1280	-0.1040	104	1.8236
-0.1040	-0.0800	161	2.8231
-0.0800	0.0800	1033	18.1133
0.0800	0.1040	60	1.0521
0.1040	0.1280	68	1.1924
0.1280	0.1520	100	1.7535
0.1520	0.1760	43	0.7540
0.1760	0.2000	119	2.0866

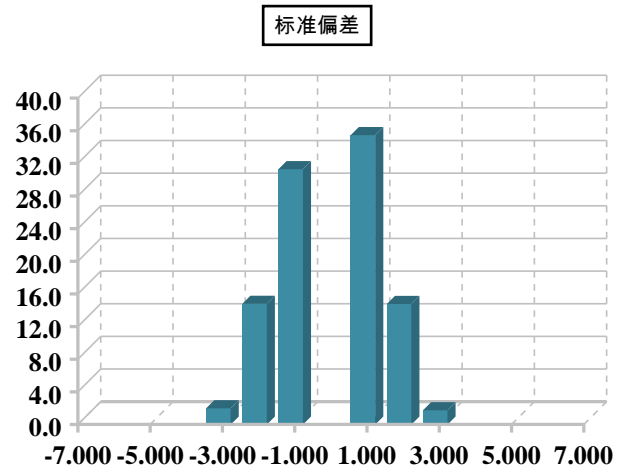
超出最大临界值 +	2060	36.1213
超出最小临界值 -	1754	30.7557

偏差分布

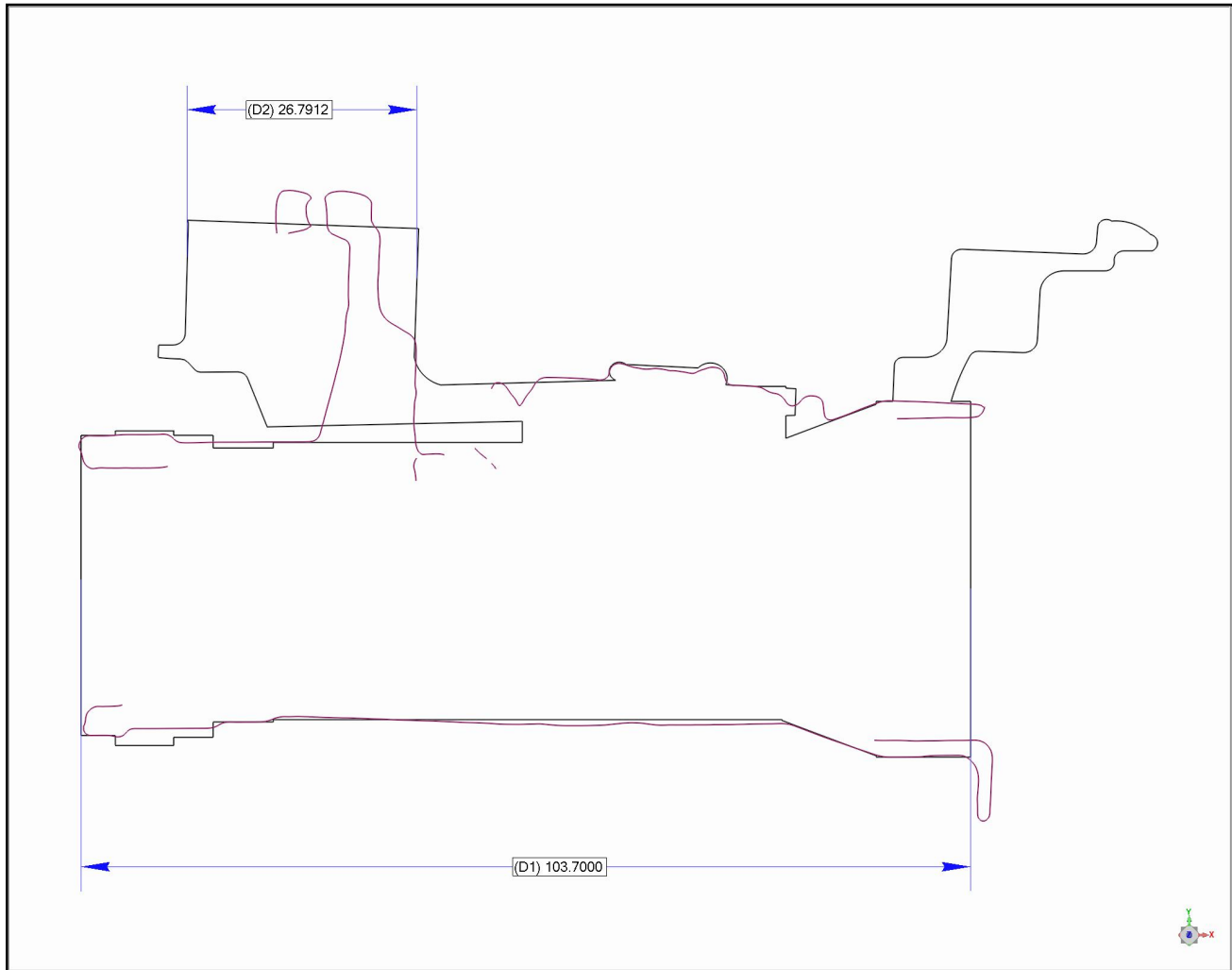


标准偏差

分布(+/-)	# 点	%
-6 * 标准偏差	0	0.0000
-5 * 标准偏差	0	0.0000
-4 * 标准偏差	0	0.0000
-3 * 标准偏差	113	1.9814
-2 * 标准偏差	843	14.7817
-1 * 标准偏差	1784	31.2818
1 * 标准偏差	2022	35.4550
2 * 标准偏差	842	14.7642
3 * 标准偏差	99	1.7359
4 * 标准偏差	0	0.0000
5 * 标准偏差	0	0.0000
6 * 标准偏差	0	0.0000



二维视图: 截面 A - A



单位: mm

坐标系: 全局坐标系

名称	测量值	名义值	偏差	状态	上公差	下公差
D1	103.7000	0.0000	103.7000	失败	1.0000	-1.0000
D2	26.7912	0.0000	26.7912	失败	1.0000	-1.0000

位置集: 上下偏差

单位: mm

名称	偏差	状态	上 公差	下 公差	参考 X	参考 Y	参考 Z	半径	偏差 X	偏差 Y	偏差 Z	测量值 X	测量值 Y	测量值 Z	项目目录 X	项目目录 Y	项目目录 Z
上偏差	5.9000				-3.2422	13.6022	-20.0432	不适用	-5.4599	-1.8292	1.2857	-8.7021	11.7731	-18.7574	-0.9254	-0.3100	0.2179
下偏差	-5.8999				37.5957	30.9689	-11.8789	不适用	2.9669	-0.4877	5.0763	40.5626	30.4812	-6.8026	-0.5029	0.0827	-0.8604

位置集: 2D比较 1 上下偏差

单位: mm

名称	偏差	状态	上 公差	下 公差	参考 X	参考 Y	参考 Z	半径	偏差 X	偏差 Y	偏差 Z	测量值 X	测量值 Y	测量值 Z	项目目录 X	项目目录 Y	项目目录 Z
2D比较 1 上偏差	1.7609				-44.3315	18.7889	-0.4846	不适用	-1.7331	-0.3117	0.0000	-46.0646	18.4772	-0.4846			
2D比较 1 下偏差	-1.7504				-37.3500	9.1761	-0.4846	不适用	0.0500	-1.7497	0.0000	-37.3000	7.4264	-0.4846			