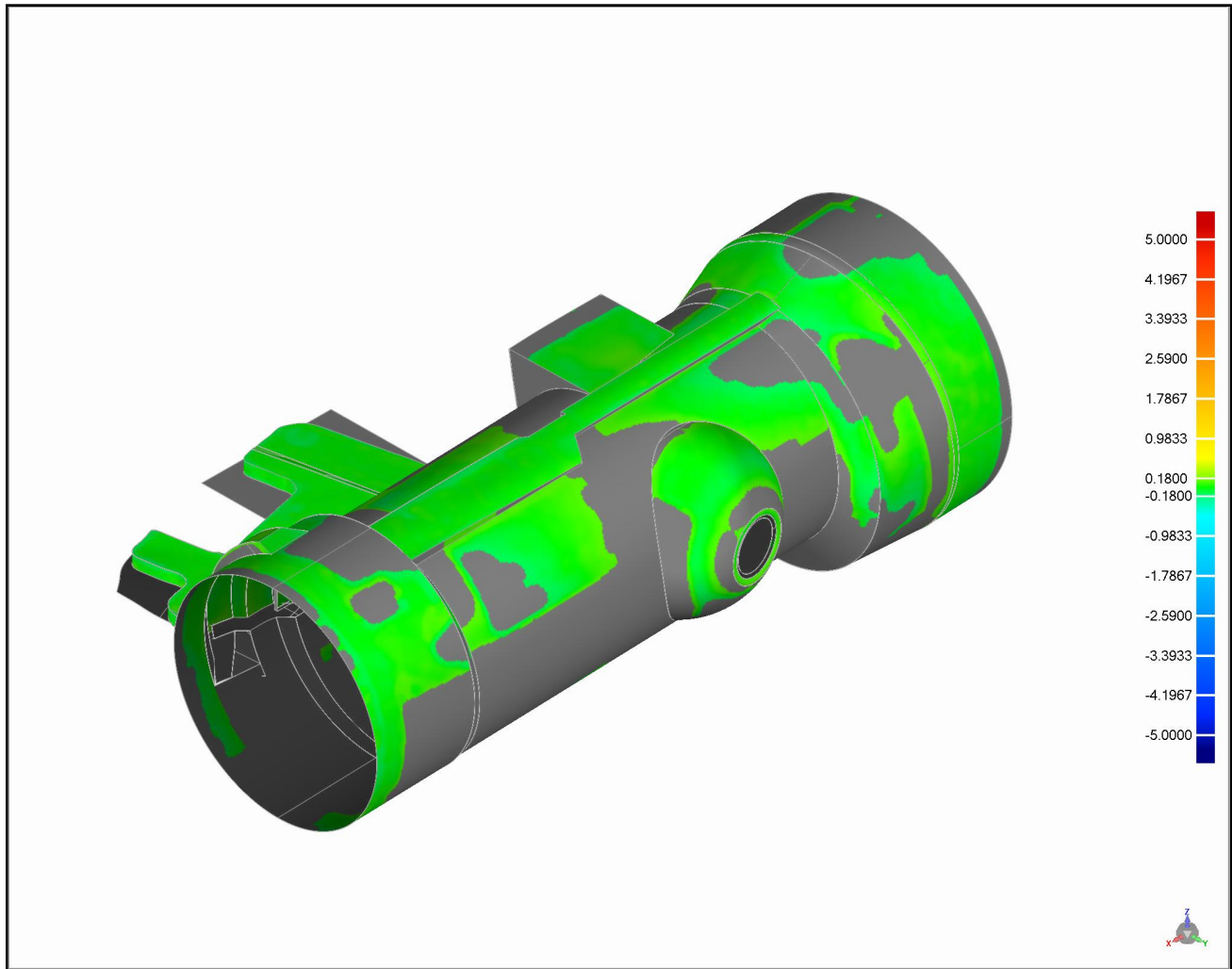


Geomagic Control 报告

检测日期: 5/31/2019
生成日期: 5/31/2019, 11:23 am



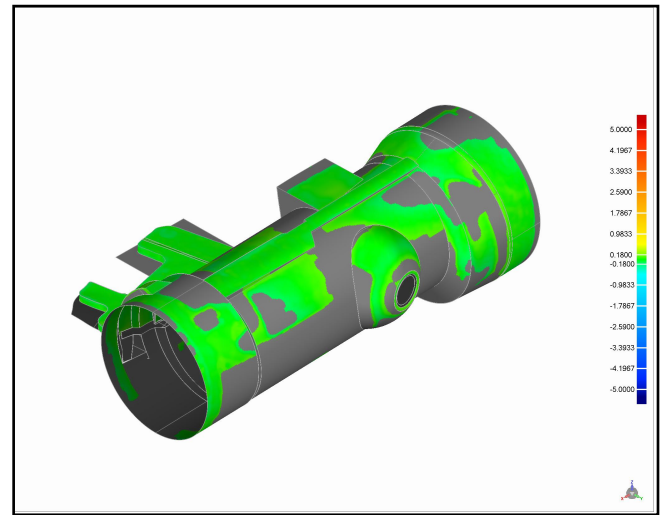
作者: hp:hp030
客户名称: 3D Systems, Inc.
参考模型: 22jm
测试模型: 21jm

3D比较 结果

参考模型	22jm
测试模型	21jm
数据点的数量	280257

公差类型	3D偏差
单位	mm
最大临界值	5.0000
最大名义值	0.1800
最小名义值	-0.1800
最小临界值	-5.0000

偏差	
最大上偏差	0.2000
最大下偏差	-0.2000
平均偏差	0.0634 /-0.0586
标准偏差	0.0817



偏差分布

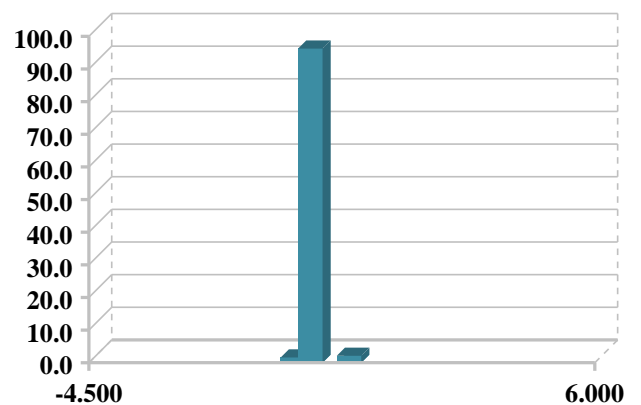
>=Min	<Max	# 点	%
-5.0000	-4.1967	0	0.0000
-4.1967	-3.3933	0	0.0000
-3.3933	-2.5900	0	0.0000
-2.5900	-1.7867	0	0.0000
-1.7867	-0.9833	0	0.0000
-0.9833	-0.1800	4539	1.6196
-0.1800	0.1800	269741	96.2477
0.1800	0.9833	5977	2.1327
0.9833	1.7867	0	0.0000
1.7867	2.5900	0	0.0000
2.5900	3.3933	0	0.0000
3.3933	4.1967	0	0.0000
4.1967	5.0000	0	0.0000

超出最大临界值	0	0.0000
超出最小临界值	0	0.0000

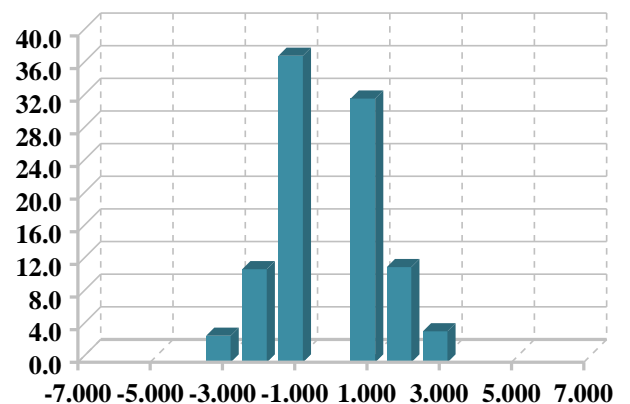
标准偏差

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	9112	3.2513
-2 * 标准偏差	31970	11.4074
-1 * 标准偏差	105269	37.5616
1 * 标准偏差	90572	32.3175
2 * 标准偏差	32694	11.6657
3 * 标准偏差	10640	3.7965
4 * 标准偏差	0	0.0000
5 * 标准偏差	0	0.0000
6 * 标准偏差	0	0.0000

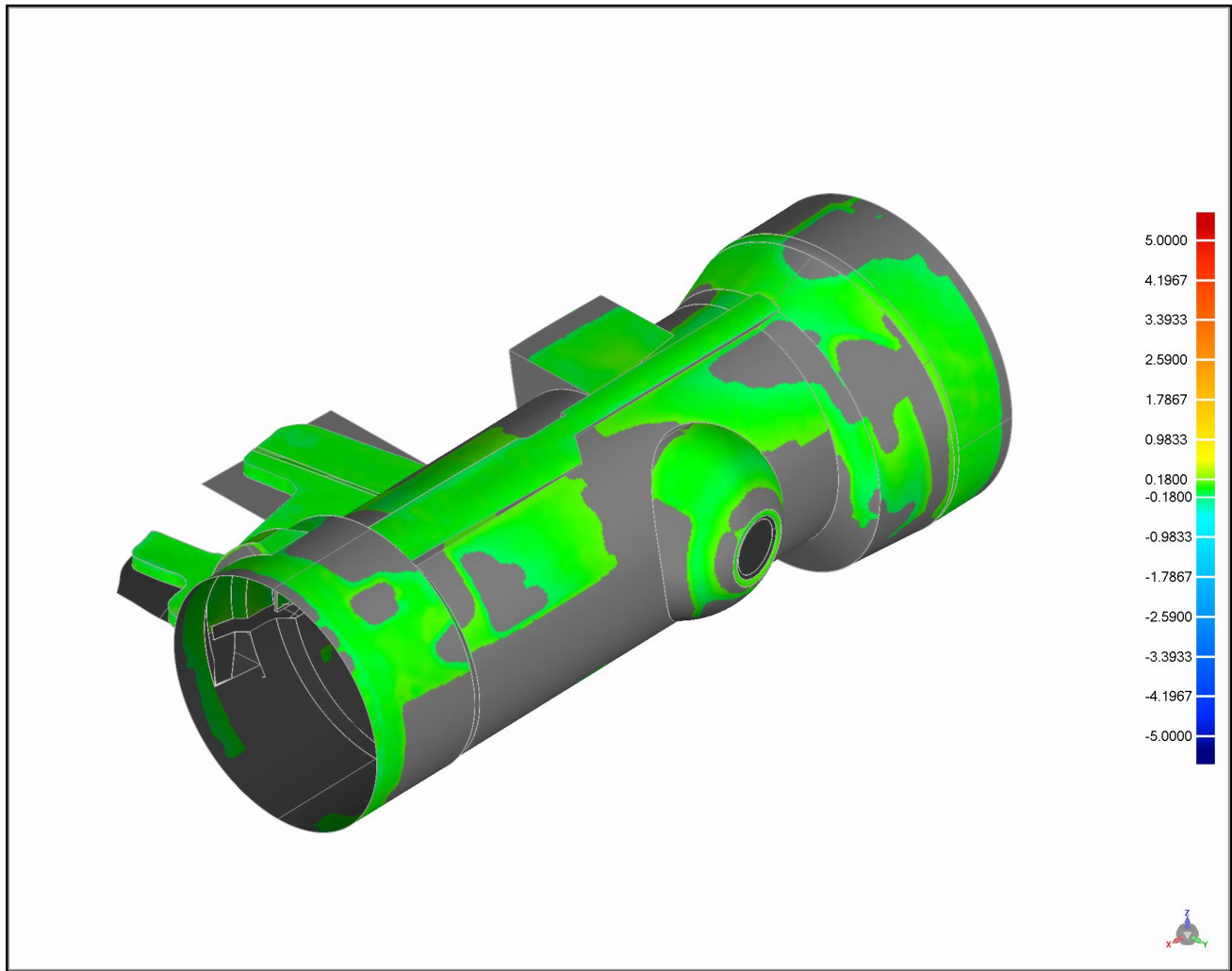
偏差分布



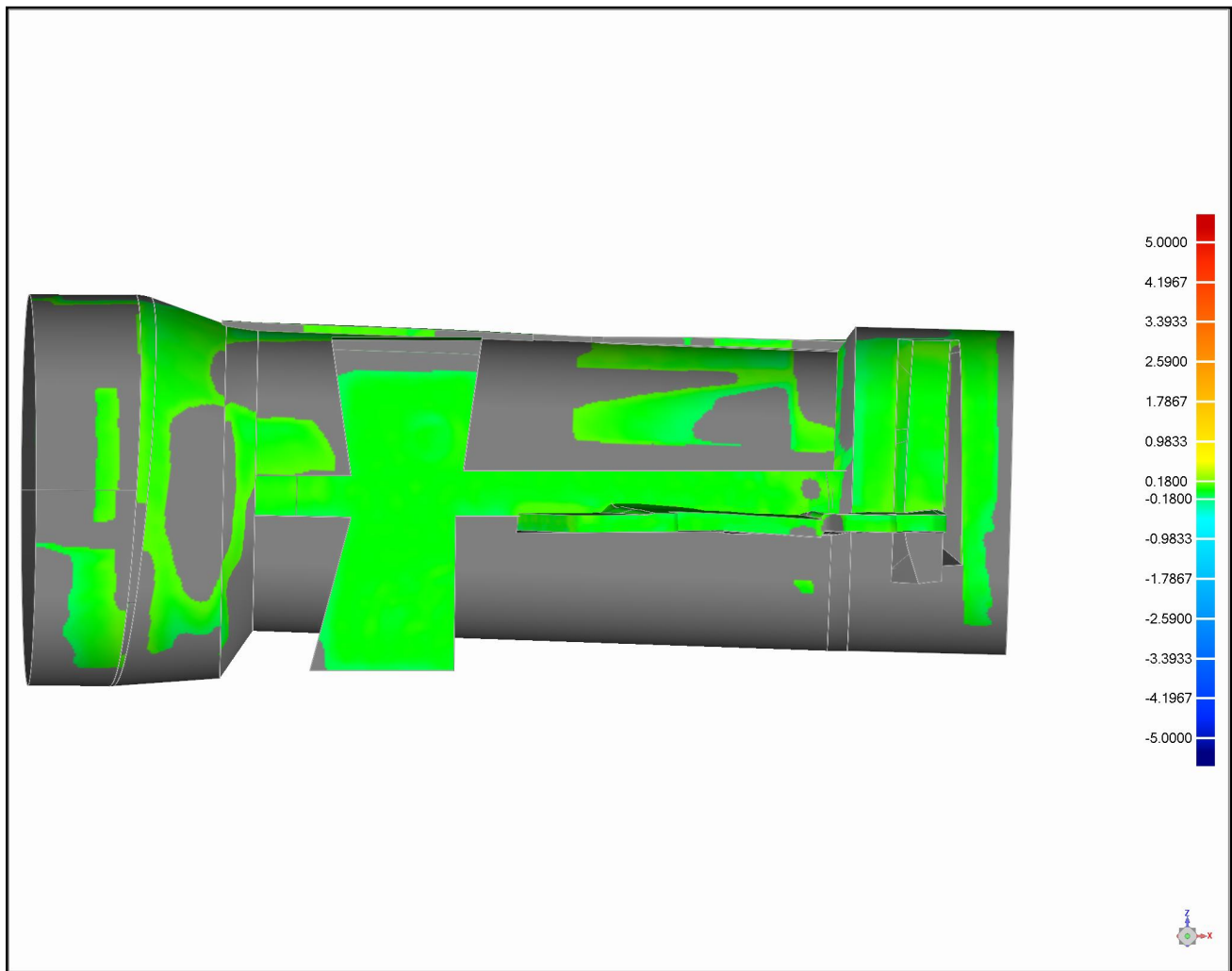
标准偏差



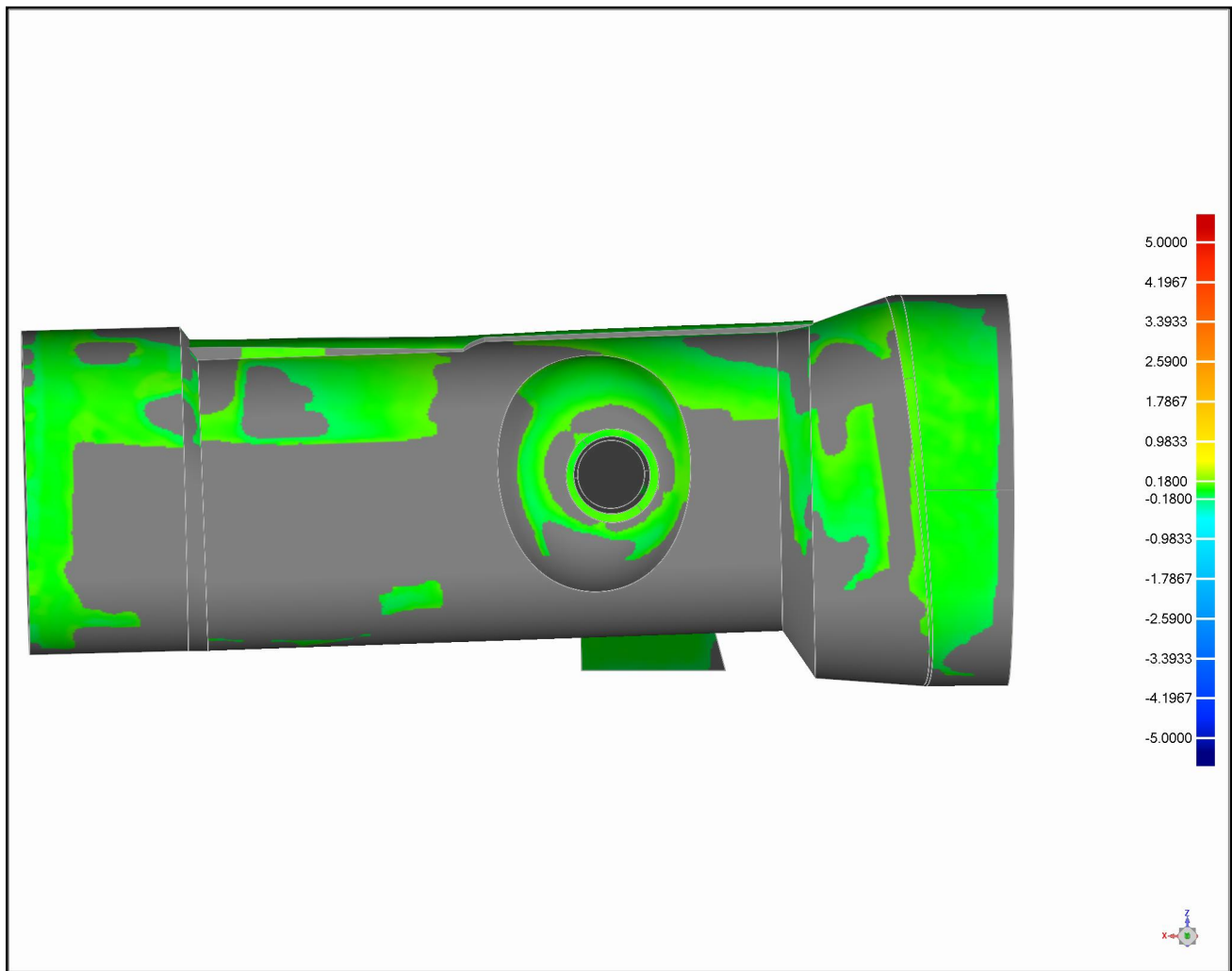
预定义: 等测



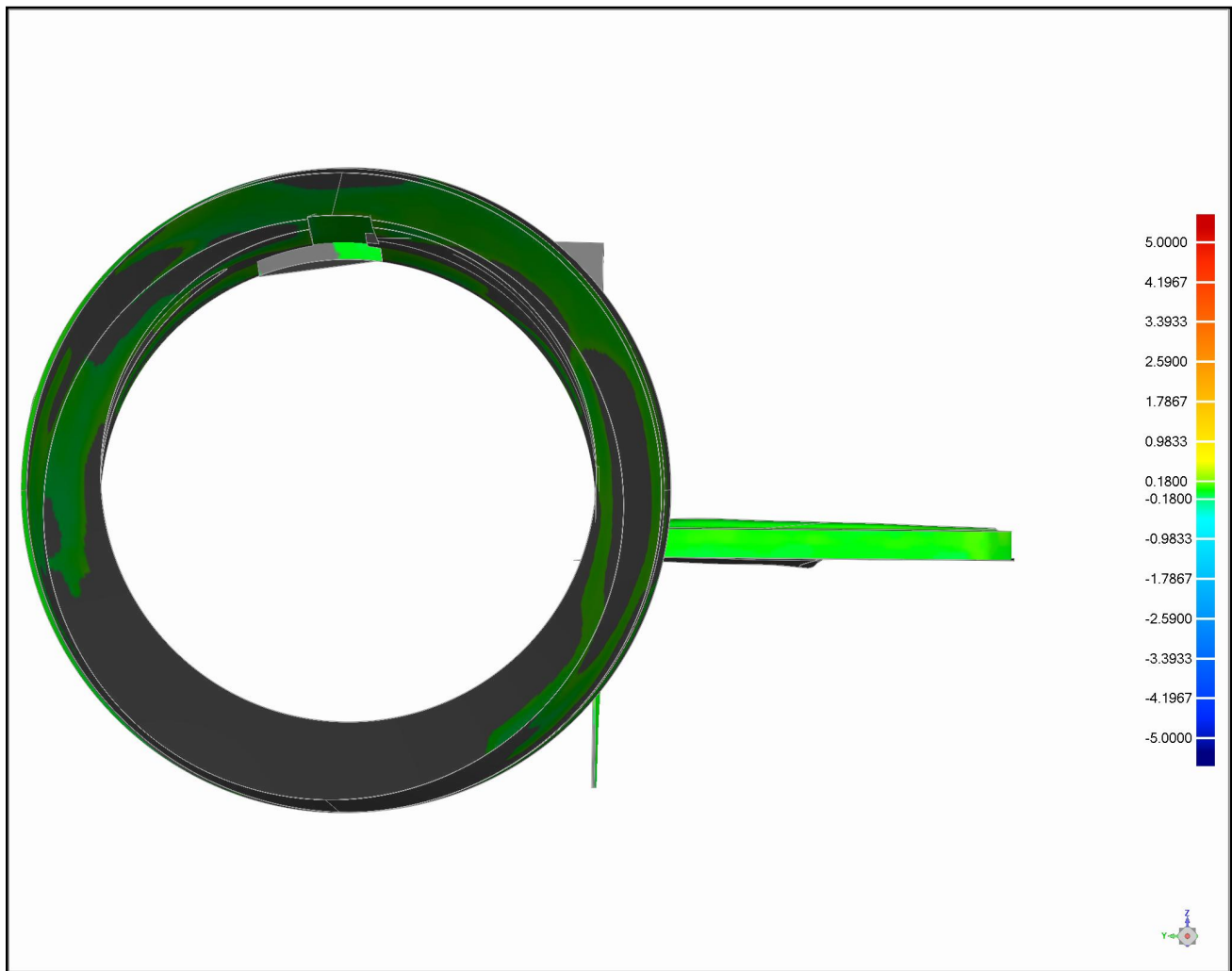
预定义: 前视



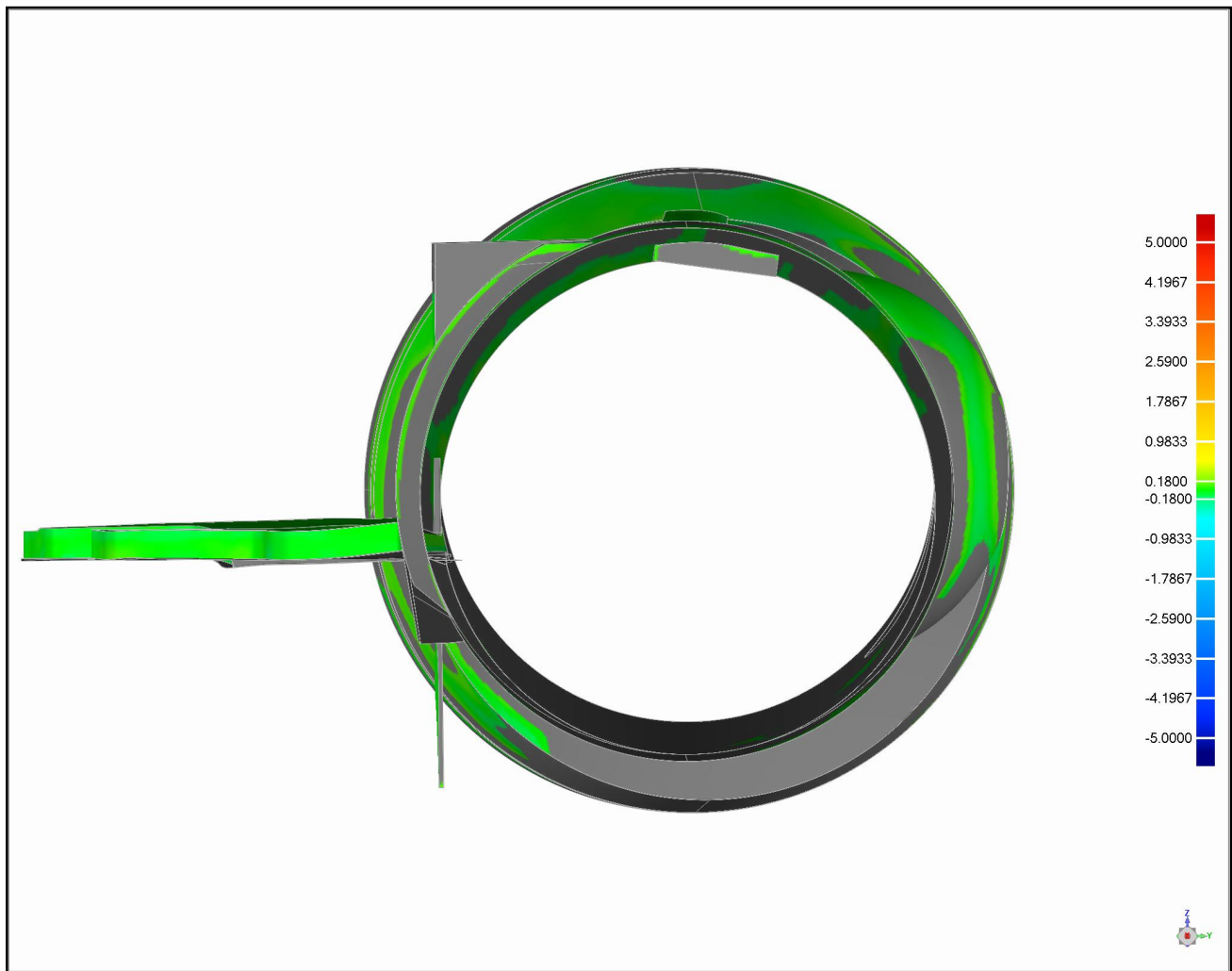
预定义: 后视



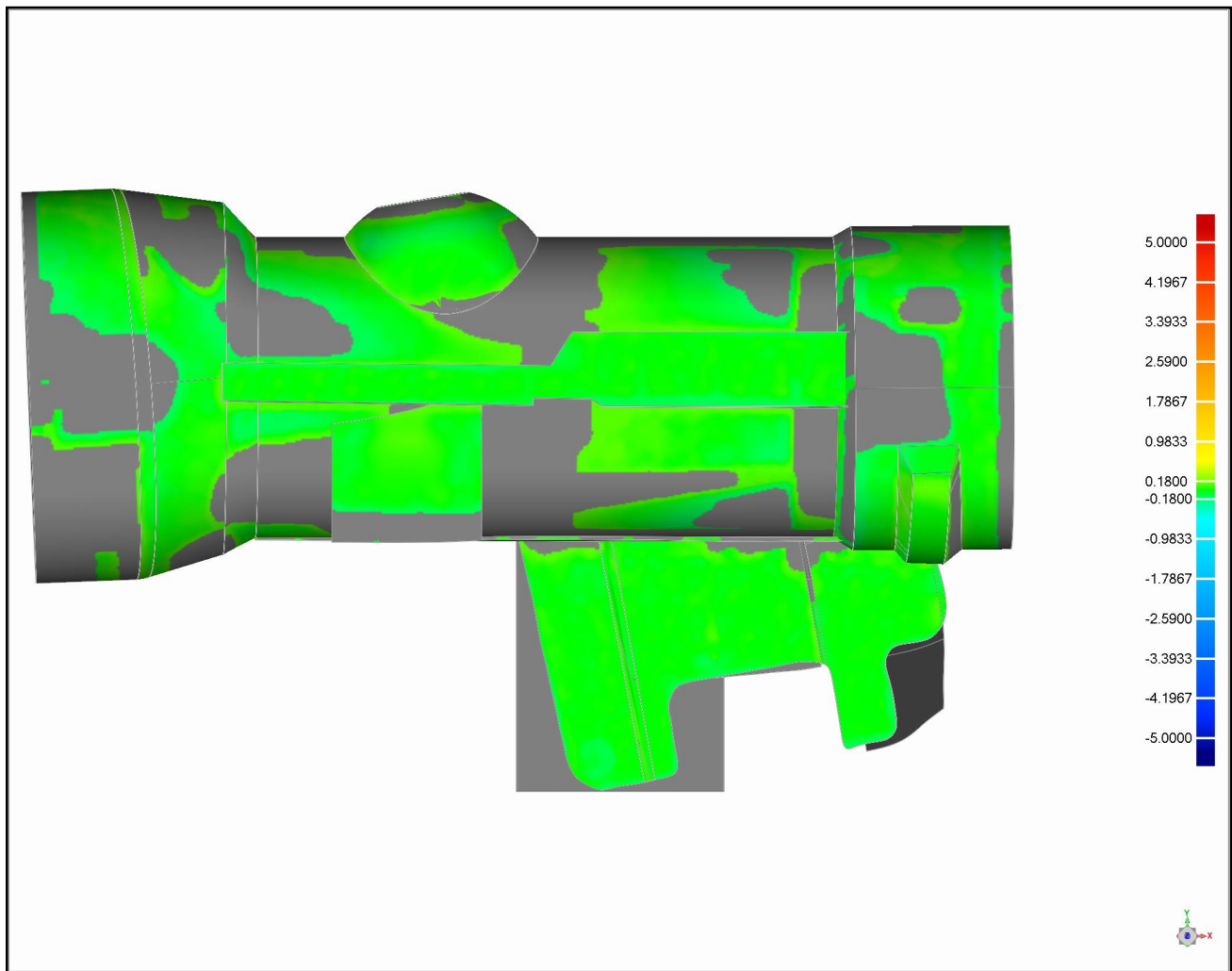
预定义: 左视



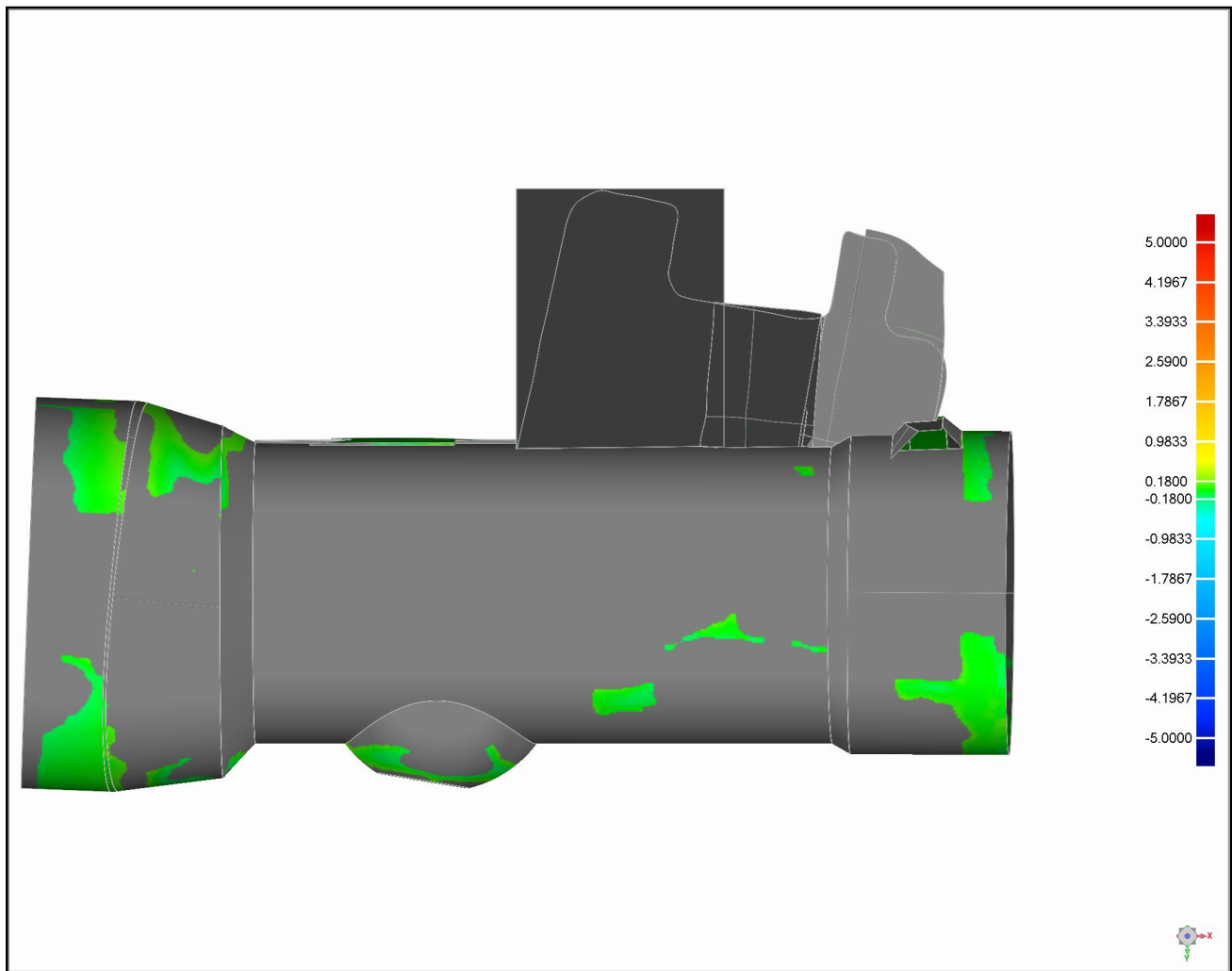
预定义: 右视



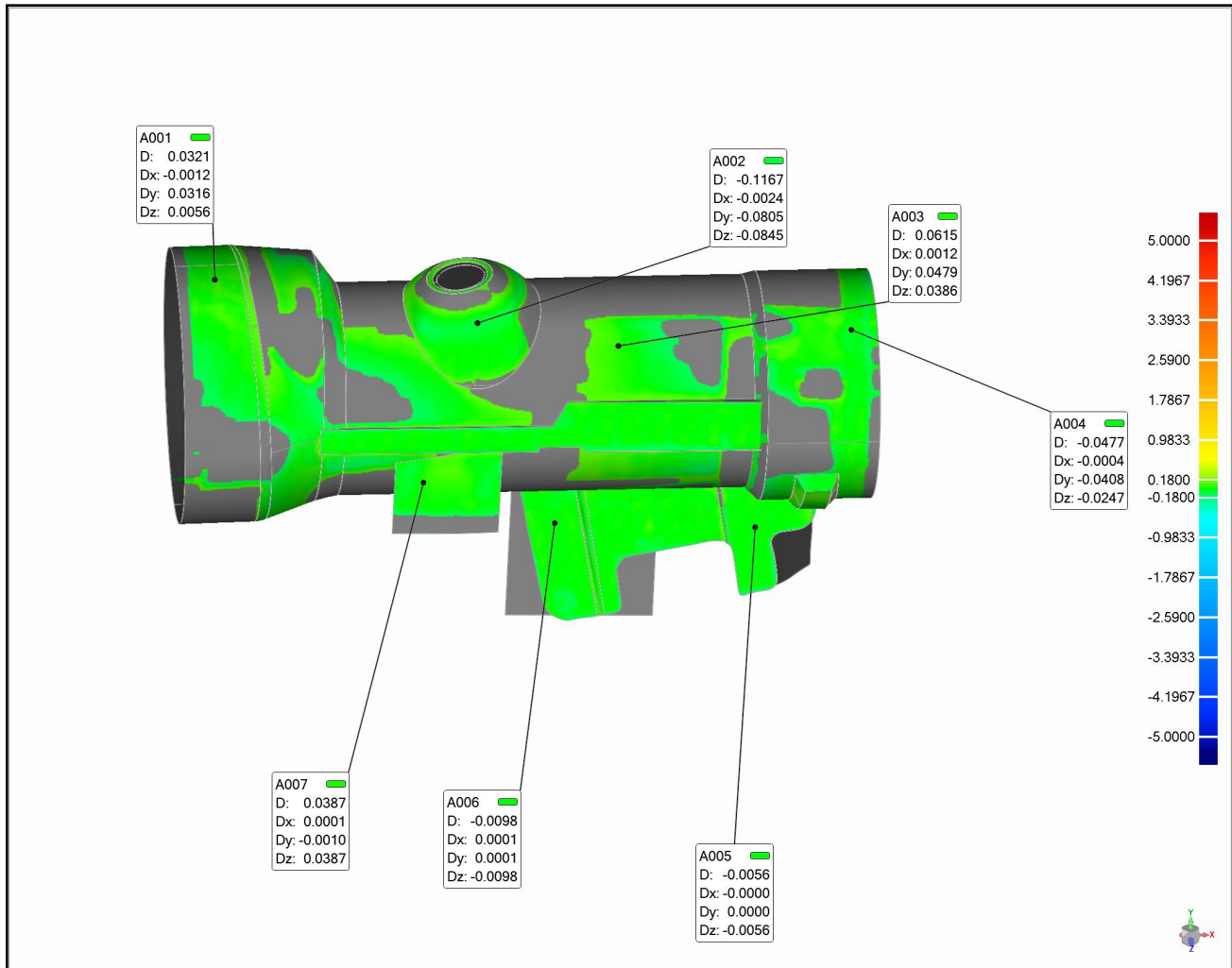
预定义: 顶部



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	0.0321				-41.8252	29.2328	10.3913	1.0000	-0.0012	0.0316	0.0056	-41.8264	29.2644	10.3969	-0.0370	0.9843	0.1728
A002	-0.1167				-1.4151	25.6835	17.6744	1.0000	-0.0024	-0.0805	-0.0845	-1.4176	25.6030	17.5900	0.0209	0.6898	0.7237
A003	0.0615				20.7428	20.8047	16.5326	1.0000	0.0012	0.0479	0.0386	20.7440	20.8525	16.5713	0.0194	0.7780	0.6280
A004	-0.0477				56.8844	23.1102	15.6204	1.0000	-0.0004	-0.0408	-0.0247	56.8841	23.0694	15.5958	0.0079	0.8554	0.5179
A005	-0.0056				44.5892	-19.4847	3.9134	1.0000	-0.0000	0.0000	-0.0056	44.5892	-19.4846	3.9078	0.0036	-0.0077	1.0000
A006	-0.0098				13.4252	-18.6421	3.9849	1.0000	0.0001	0.0001	-0.0098	13.4253	-18.6420	3.9751	-0.0066	-0.0098	0.9999
A007	0.0387				-9.1783	0.2479	23.2789	1.0000	0.0001	-0.0010	0.0387	-9.1782	0.2469	23.3175	0.0035	-0.0252	0.9997

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	0.0321				-41.8252	29.2328	10.3913	1.0000	-0.0012	0.0316	0.0056	-41.8264	29.2644	10.3969	-0.0370	0.9843	0.1728
A002	-0.1167				-1.4151	25.6835	17.6744	1.0000	-0.0024	-0.0805	-0.0845	-1.4176	25.6030	17.5900	0.0209	0.6898	0.7237
A003	0.0615				20.7428	20.8047	16.5326	1.0000	0.0012	0.0479	0.0386	20.7440	20.8525	16.5713	0.0194	0.7780	0.6280
A004	-0.0477				56.8844	23.1102	15.6204	1.0000	-0.0004	-0.0408	-0.0247	56.8841	23.0694	15.5958	0.0079	0.8554	0.5179
A005	-0.0056				44.5892	-19.4847	3.9134	1.0000	-0.0000	0.0000	-0.0056	44.5892	-19.4846	3.9078	0.0036	-0.0077	1.0000
A006	-0.0098				13.4252	-18.6421	3.9849	1.0000	0.0001	0.0001	-0.0098	13.4253	-18.6420	3.9751	-0.0066	-0.0098	0.9999
A007	0.0387				-9.1783	0.2479	23.2789	1.0000	0.0001	-0.0010	0.0387	-9.1782	0.2469	23.3175	0.0035	-0.0252	0.9997

A 3D model of a mechanical component, possibly a shaft or a bracket, is shown. The component is rendered in a dark gray color. A green, semi-transparent overlay is applied to the model, representing a stress field or a specific material property distribution. The green area is concentrated in the central and right-hand portions of the component. The model is positioned within a 3D coordinate system, indicated by a yellow wireframe box and a small 3D axis icon in the bottom right corner. The axis icon shows the X, Y, and Z directions.

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	0.2803				-24.9299	0.0000	22.5964		0.0484	0.0000	0.2761	-24.8815	0.0000	22.8725			
C002	-0.0878				-33.2630	0.0000	26.0739		-0.0297	0.0000	-0.0827	-33.2927	0.0000	25.9912			

2D比较 结果

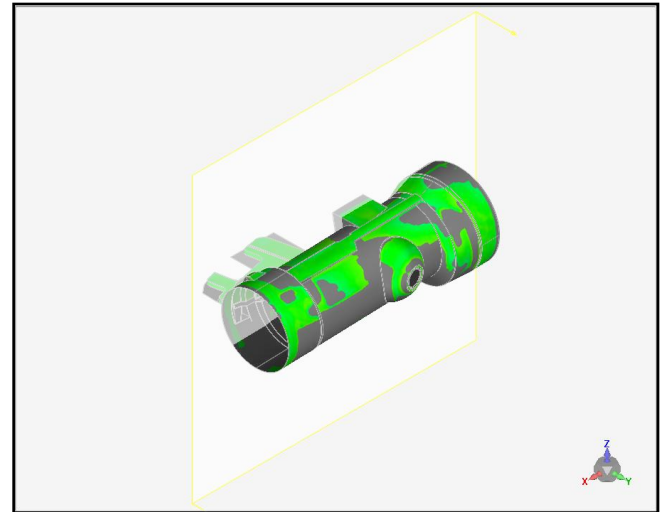
坐标系: 全局坐标系

参考模型	22jm
测试模型	21jm

名称	2D比较 1
位置	Y = 0.0000 mm
数据点的数量	1829

单位	mm
最大临界值	5.0000
最大名义值	0.1800
最小名义值	-0.1800
最小临界值	-5.0000

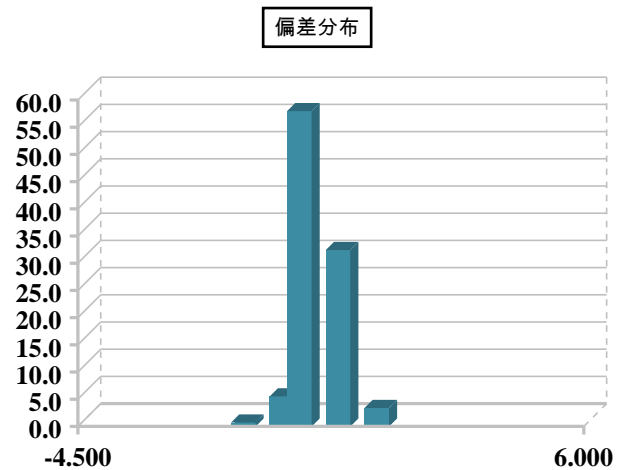
偏差	
最大偏差 +	1.3439
最大偏差 -	-1.2700
标准偏差	0.4052



百分比偏差

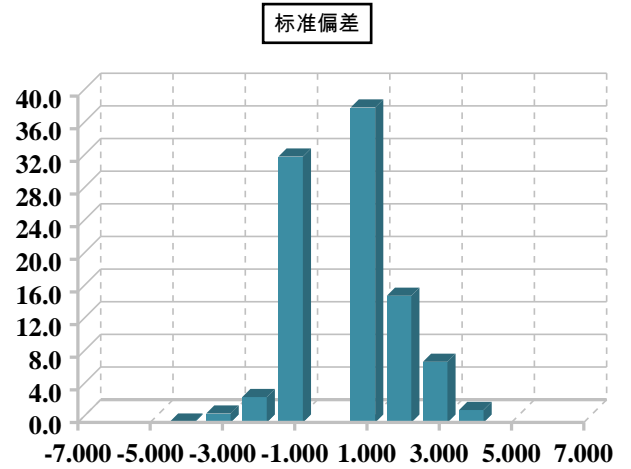
>=Min	<Max	# 点	%
-5.0000	-4.1967	0	0.0000
-4.1967	-3.3933	0	0.0000
-3.3933	-2.5900	0	0.0000
-2.5900	-1.7867	0	0.0000
-1.7867	-0.9833	13	0.7108
-0.9833	-0.1800	101	5.5221
-0.1800	0.1800	1060	57.9552
0.1800	0.9833	593	32.4221
0.9833	1.7867	62	3.3898
1.7867	2.5900	0	0.0000
2.5900	3.3933	0	0.0000
3.3933	4.1967	0	0.0000
4.1967	5.0000	0	0.0000

超出最大临界值 +	0	0.0000
超出最小临界值 -	0	0.0000

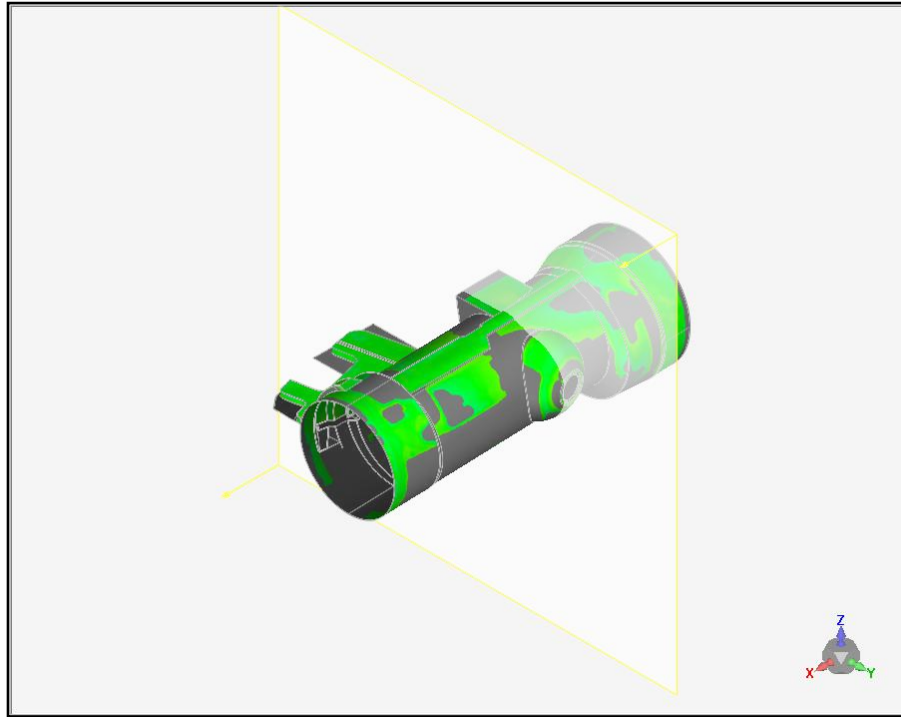


标准偏差

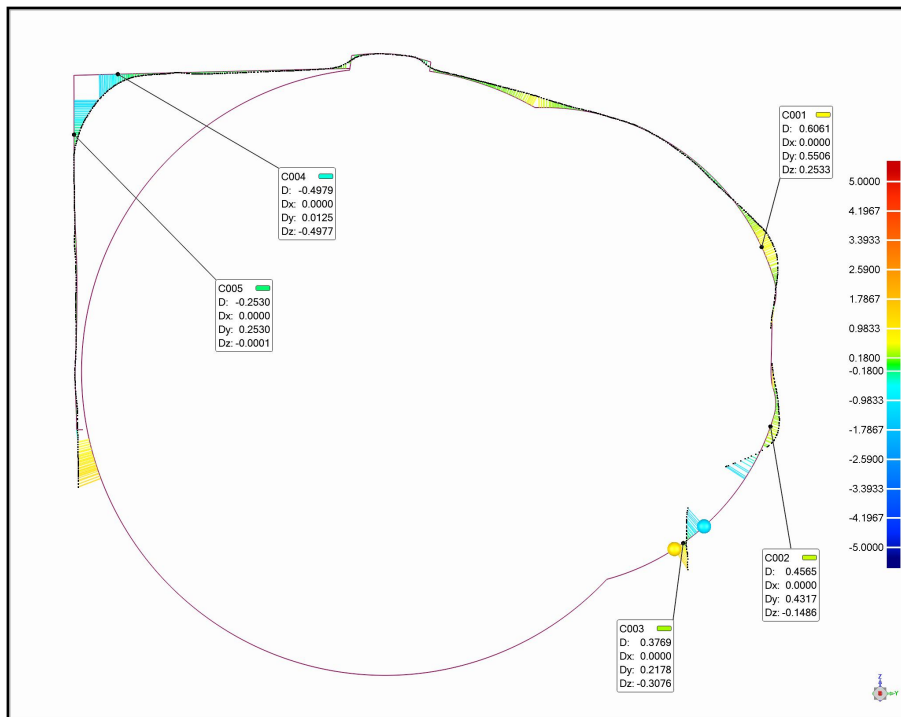
分布(+/-)	# 点	%
-6 * 标准偏差	0	0.0000
-5 * 标准偏差	0	0.0000
-4 * 标准偏差	2	0.1093
-3 * 标准偏差	20	1.0935
-2 * 标准偏差	57	3.1165
-1 * 标准偏差	596	32.5861
1 * 标准偏差	706	38.6003
2 * 标准偏差	284	15.5276
3 * 标准偏差	136	7.4358
4 * 标准偏差	28	1.5309
5 * 标准偏差	0	0.0000
6 * 标准偏差	0	0.0000



二维比较视图: 2D比较 2



X = 0.0000 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	0.6061				0.0000	28.4095	13.6709		0.0000	0.5506	0.2533	0.0000	28.9602	13.9242			
C002	0.4565				0.0000	28.9026	3.9451		0.0000	0.4317	-0.1486	0.0000	29.3343	3.7965			
C003	0.3769				0.0000	24.1137	-2.4582		0.0000	0.2178	-0.3076	0.0000	24.3314	-2.7658			
C004	-0.4979				0.0000	-6.5910	23.0748		0.0000	0.0125	-0.4977	0.0000	-6.5784	22.5771			
C005	-0.2530				0.0000	-8.9954	19.7981		0.0000	0.2530	-0.0001	0.0000	-8.7424	19.7980			

2D比较 结果

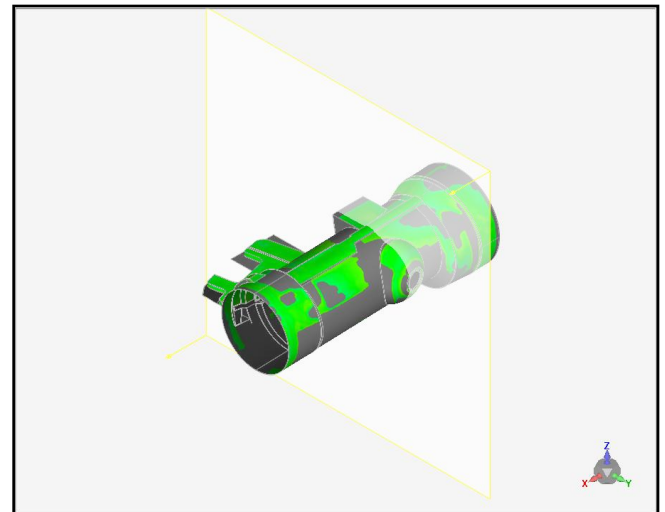
坐标系: 全局坐标系

参考模型	22jm
测试模型	21jm

名称	2D比较 2
位置	X = 0.0000 mm
数据点的数量	1211

单位	mm
最大临界值	5.0000
最大名义值	0.1800
最小名义值	-0.1800
最小临界值	-5.0000

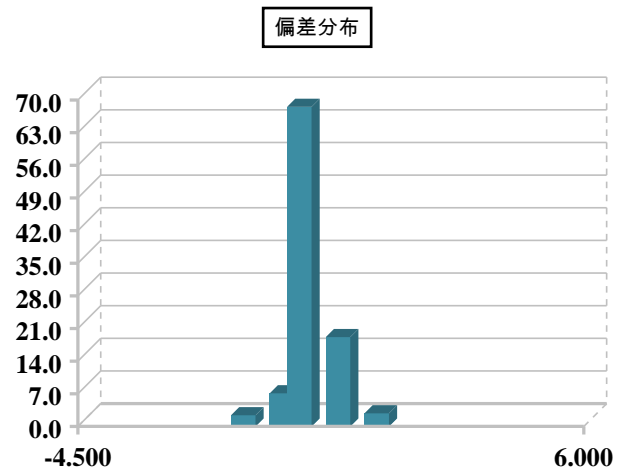
偏差	
最大偏差 +	1.3422
最大偏差 -	-1.3294
标准偏差	0.3781



百分比偏差

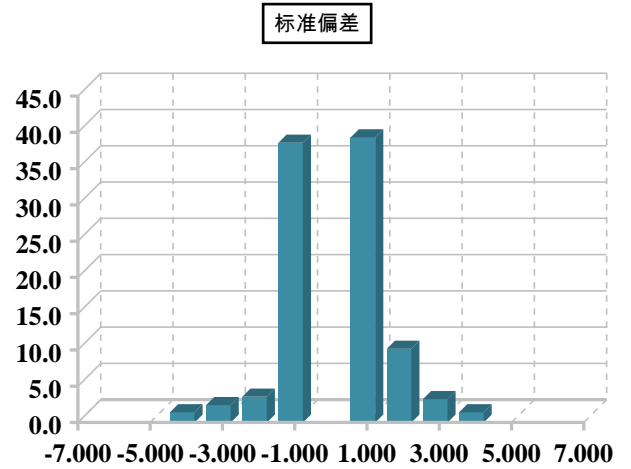
>=Min	<Max	# 点	%
-5.0000	-4.1967	0	0.0000
-4.1967	-3.3933	0	0.0000
-3.3933	-2.5900	0	0.0000
-2.5900	-1.7867	0	0.0000
-1.7867	-0.9833	29	2.3947
-0.9833	-0.1800	86	7.1016
-0.1800	0.1800	830	68.5384
0.1800	0.9833	232	19.1577
0.9833	1.7867	34	2.8076
1.7867	2.5900	0	0.0000
2.5900	3.3933	0	0.0000
3.3933	4.1967	0	0.0000
4.1967	5.0000	0	0.0000

超出最大临界值 +	0	0.0000
超出最小临界值 -	0	0.0000

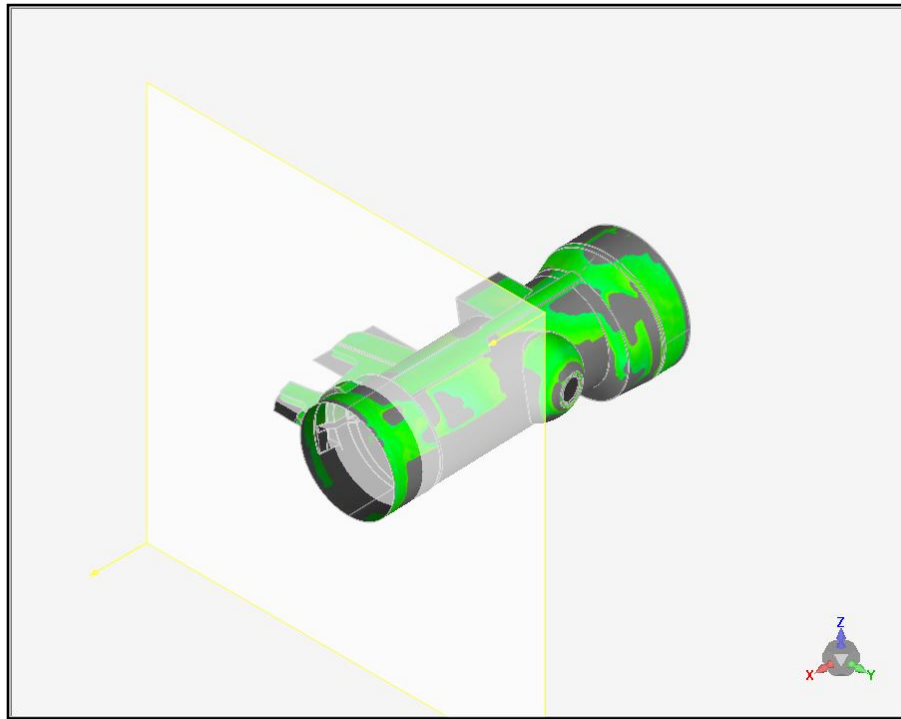


标准偏差

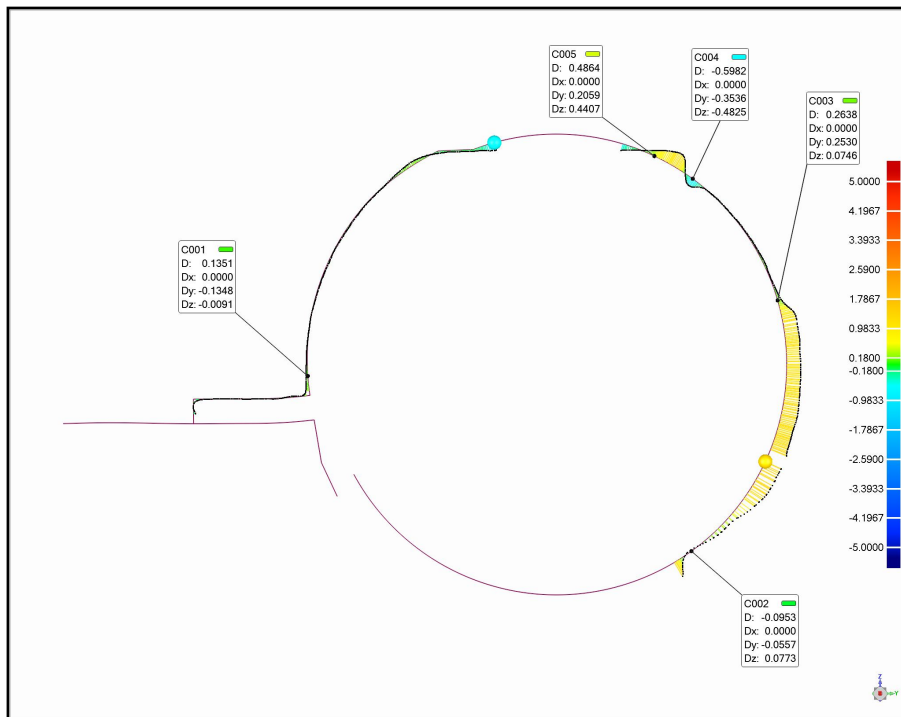
分布(+/-)	# 点	%
-6 * 标准偏差	0	0.0000
-5 * 标准偏差	0	0.0000
-4 * 标准偏差	17	1.4038
-3 * 标准偏差	29	2.3947
-2 * 标准偏差	43	3.5508
-1 * 标准偏差	467	38.5632
1 * 标准偏差	476	39.3064
2 * 标准偏差	123	10.1569
3 * 标准偏差	39	3.2205
4 * 标准偏差	17	1.4038
5 * 标准偏差	0	0.0000
6 * 标准偏差	0	0.0000



二维比较视图: 2D比较 3



X = 50.0000 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	0.1351				50.0000	-11.3186	5.7084		0.0000	-0.1348	-0.0091	50.0000	-11.4534	5.6994			
C002	-0.0953				50.0000	18.2361	-7.8961		0.0000	-0.0557	0.0773	50.0000	18.1804	-7.8188			
C003	0.2638				50.0000	24.9442	11.5334		0.0000	0.2530	0.0746	50.0000	25.1972	11.6079			
C004	-0.5982				50.0000	18.4165	20.8825		0.0000	-0.3536	-0.4825	50.0000	18.0629	20.4000			
C005	0.4864				50.0000	15.4418	22.6559		0.0000	0.2059	0.4407	50.0000	15.6477	23.0966			

2D比较 结果

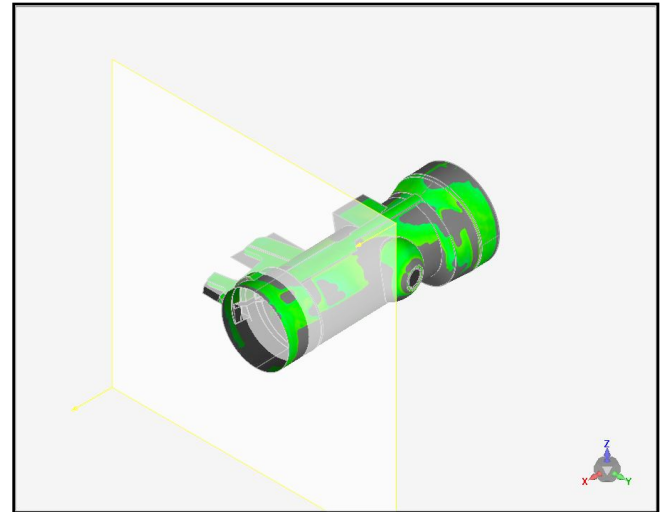
坐标系: 全局坐标系

参考模型	22jm
测试模型	21jm

名称	2D比较 3
位置	X = 50.0000 mm
数据点的数量	1123

单位	mm
最大临界值	5.0000
最大名义值	0.1800
最小名义值	-0.1800
最小临界值	-5.0000

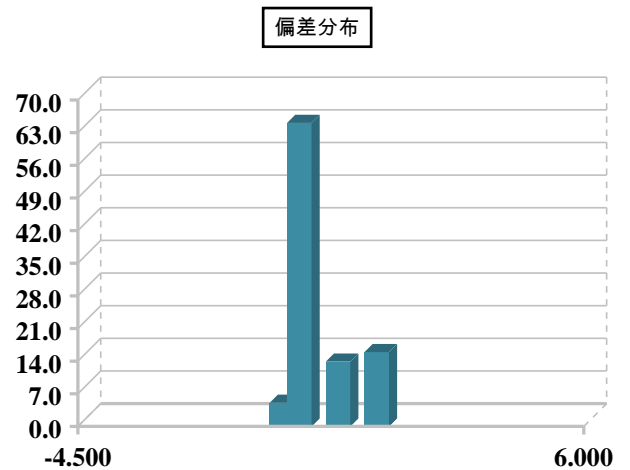
偏差	
最大偏差 +	1.3498
最大偏差 -	-0.6137
标准偏差	0.4579



百分比偏差

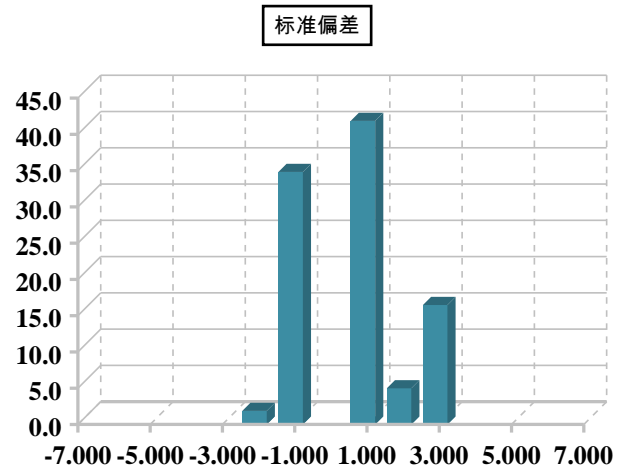
>=Min	<Max	# 点	%
-5.0000	-4.1967	0	0.0000
-4.1967	-3.3933	0	0.0000
-3.3933	-2.5900	0	0.0000
-2.5900	-1.7867	0	0.0000
-1.7867	-0.9833	0	0.0000
-0.9833	-0.1800	57	5.0757
-0.1800	0.1800	731	65.0935
0.1800	0.9833	156	13.8914
0.9833	1.7867	179	15.9394
1.7867	2.5900	0	0.0000
2.5900	3.3933	0	0.0000
3.3933	4.1967	0	0.0000
4.1967	5.0000	0	0.0000

超出最大临界值 +	0	0.0000
超出最小临界值 -	0	0.0000

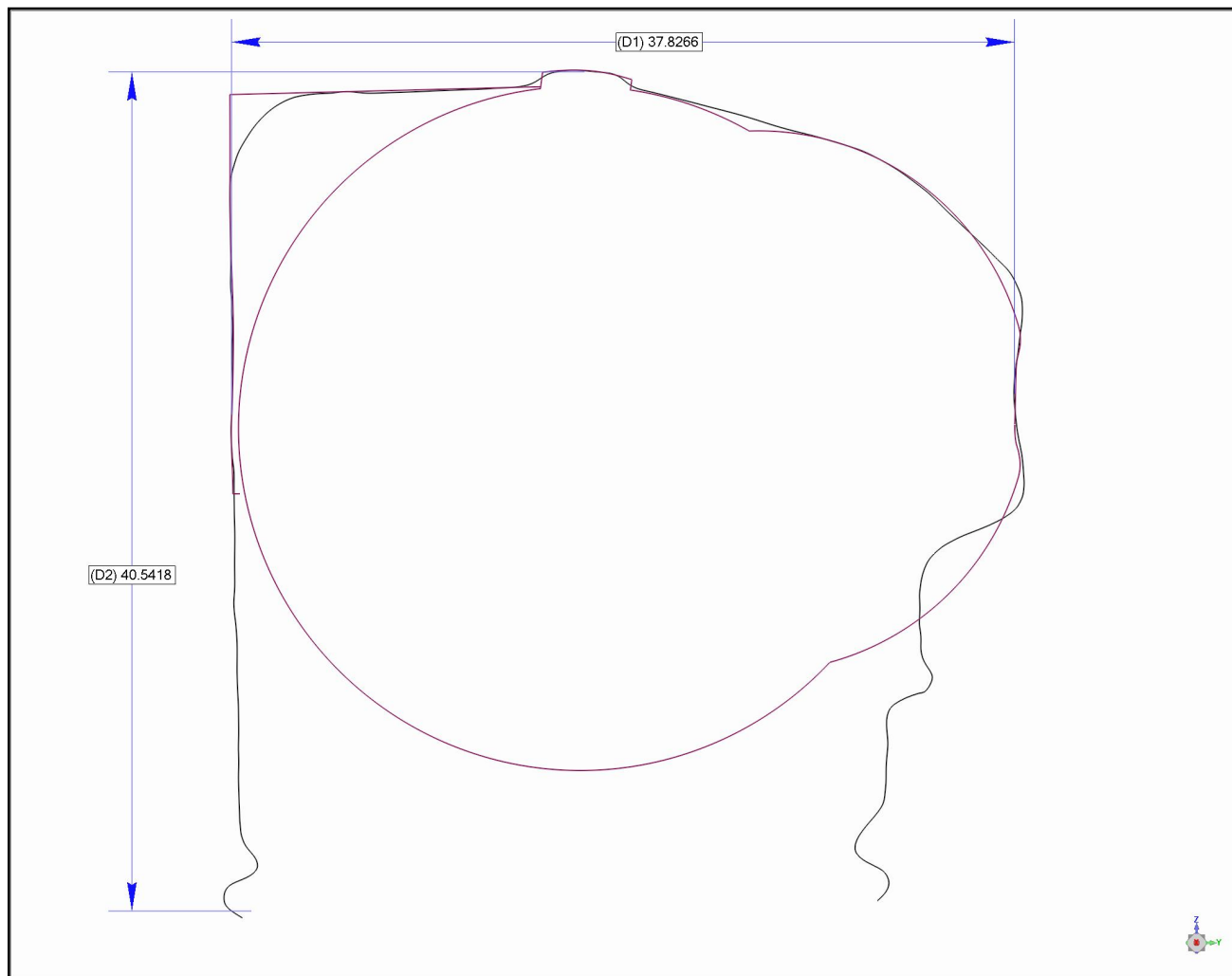


标准偏差

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	0	0.0000
-2 * 标准偏差	21	1.8700
-1 * 标准偏差	391	34.8175
1 * 标准偏差	470	41.8522
2 * 标准偏差	56	4.9866
3 * 标准偏差	185	16.4737
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

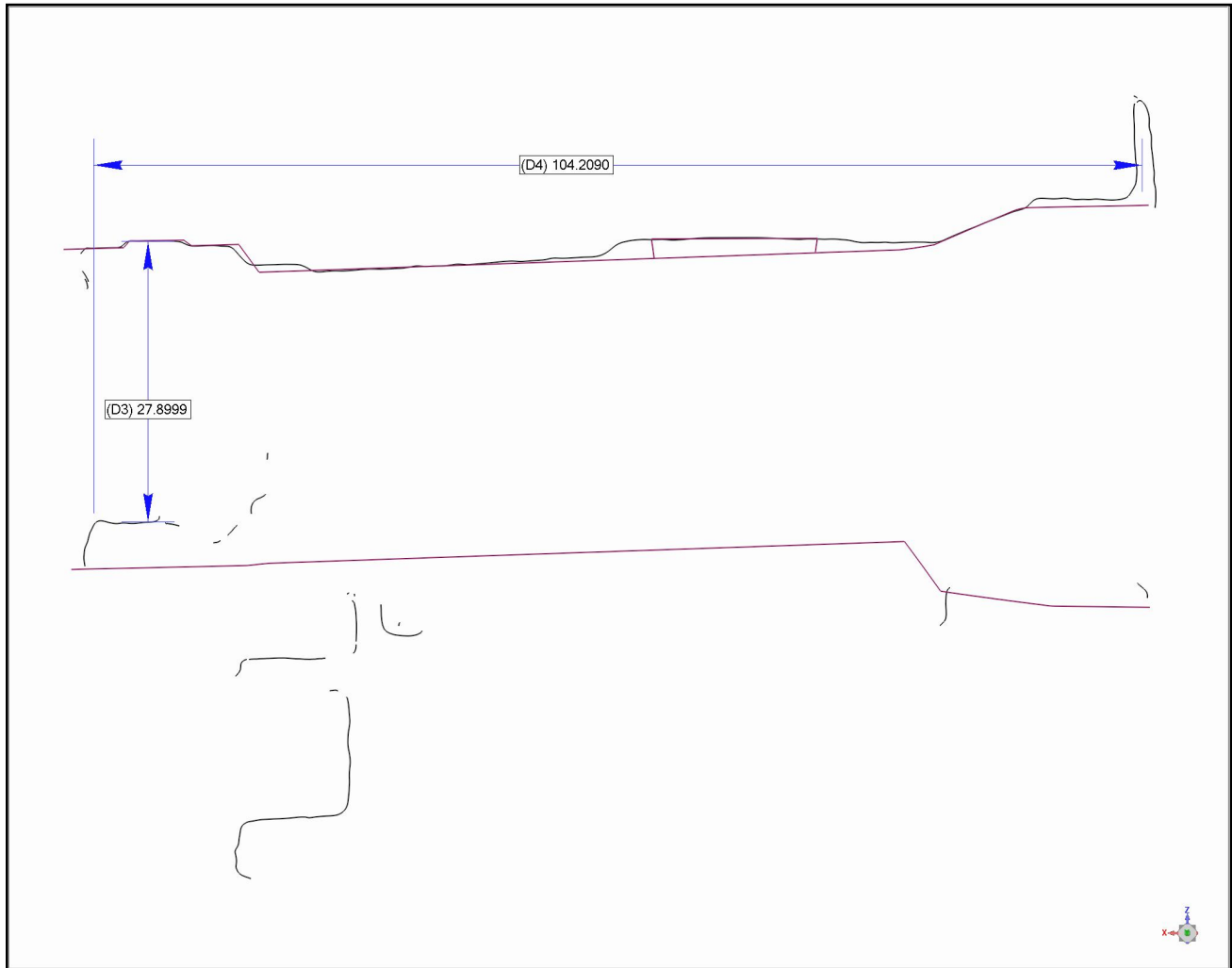


单位: mm

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	37.8266	37.8627	-0.0361	通过	1.0000	-1.0000
D2	40.5418	0.0000	40.5418	失败	1.0000	-1.0000

二维视图: 截面 B - B



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
D3	27.8999	32.4338	-4.5339	失败	1.0000	-1.0000
D4	104.2090	0.0000	104.2090	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	0.2000				32.3247	-10.7035	3.9928	不适用	0.0045	0.0183	0.1991	32.3292	-10.6853	4.1919	0.0223	0.0913	0.9956
下偏差	-0.2000				34.1573	1.1393	20.7575	不适用	-0.0064	0.0809	-0.1828	34.1509	1.2202	20.5747	0.0320	-0.4045	0.9140

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	1.3439				6.4845	0.0000	21.1565	不适用	0.0470	0.0000	1.3431	6.5316	0.0000	22.4996			
2D比较 1 下偏差	-1.2700				-13.6289	0.0000	23.2880	不适用	-1.2680	0.0000	-0.0720	-14.8969	0.0000	23.2160			

位置集: 2D比较 2 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 2 上偏差	1.3422				0.0000	23.6639	-2.7638	不适用	0.0000	0.7302	-1.1262	0.0000	24.3941	-3.8900			
2D比较 2 下偏差	-1.3294				0.0000	25.2740	-1.5302	不适用	0.0000	-0.8901	0.9874	0.0000	24.3840	-0.5428			

位置集: 2D比较 3 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 3 上偏差	1.3498				50.0000	24.0013	-0.9309	不适用	0.0000	1.2232	-0.5708	50.0000	25.2245	-1.5017			
2D比较 3 下偏差	-0.6137				50.0000	3.0817	23.6943	不适用	0.0000	0.1655	-0.5910	50.0000	3.2472	23.1033			