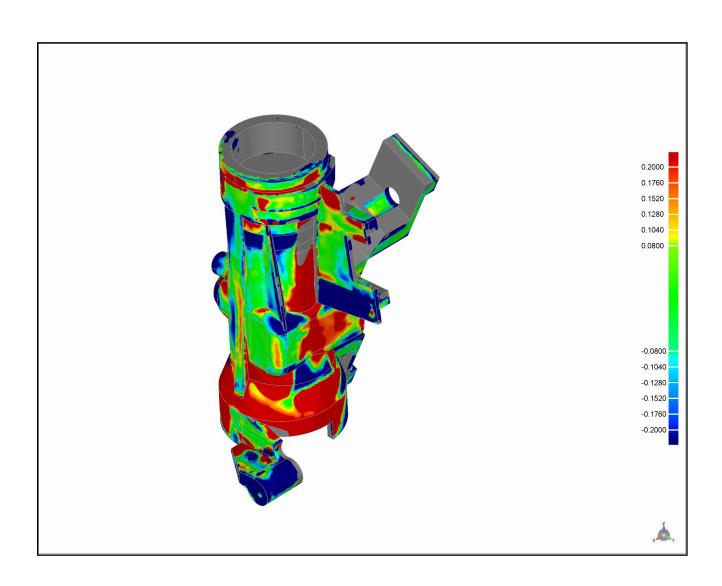


Geomagic Control 报告

检测日期: 5/31/2019 生成日期: 5/31/2019, 4:37 pm



作者: hp:hp042 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	116317

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	5.9999
最大下偏差	-5.9992
平均偏差	0.8027 /-0.7768
标准偏差	1.4030

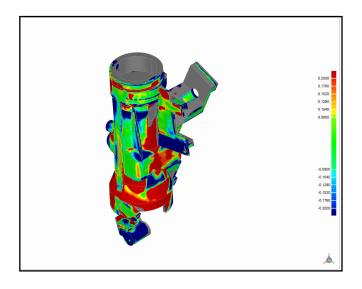
偏差分布

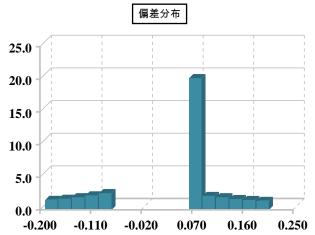
>=Min	<max< th=""><th>#点</th><th>%</th></max<>	#点	%
-0.2000	-0.1760	1780	1.5303
-0.1760	-0.1520	1979	1.7014
-0.1520	-0.1280	2255	1.9387
-0.1280	-0.1040	2587	2.2241
-0.1040	-0.0800	2988	2.5688
-0.0800	0.0800	23478	20.1845
0.0800	0.1040	2479	2.1312
0.1040	0.1280	2251	1.9352
0.1280	0.1520	1933	1.6618
0.1520	0.1760	1764	1.5165
0.1760	0.2000	1603	1.3781

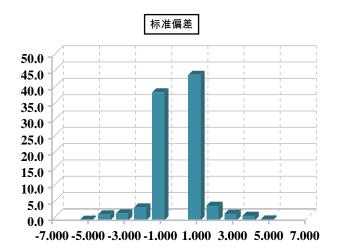
超出最大临界值	33075	28.4352
超出最小临界值	38145	32.7940

标准偏差

分布(+/-)	# 点	%
-6 * 标准偏差	0	0.0000
-5 * 标准偏差	203	0.1745
-4 * 标准偏差	2108	1.8123
-3 * 标准偏差	2483	2.1347
-2 * 标准偏差	4601	3.9556
-1 * 标准偏差	45605	39.2075
1 * 标准偏差	51840	44.5679
2 * 标准偏差	5194	4.4654
3 * 标准偏差	2359	2.0281
4 * 标准偏差	1634	1.4048
5 * 标准偏差	290	0.2493
6 * 标准偏差	0	0.0000

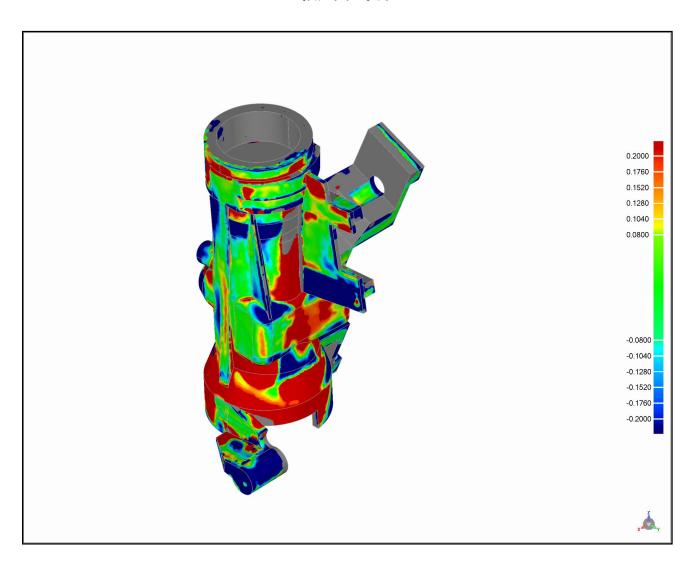






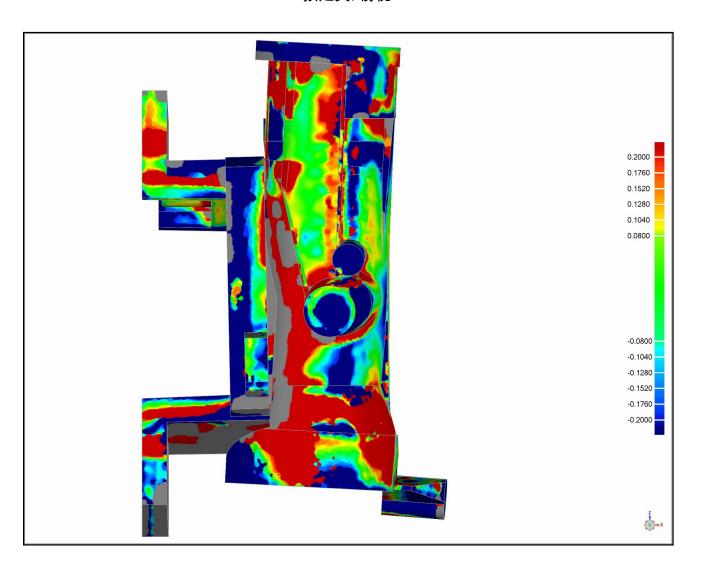


预定义: 等测



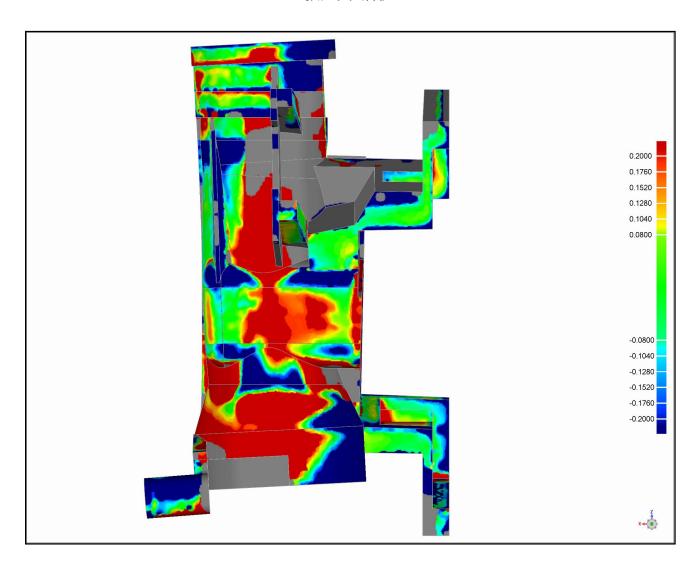


预定义: 前视



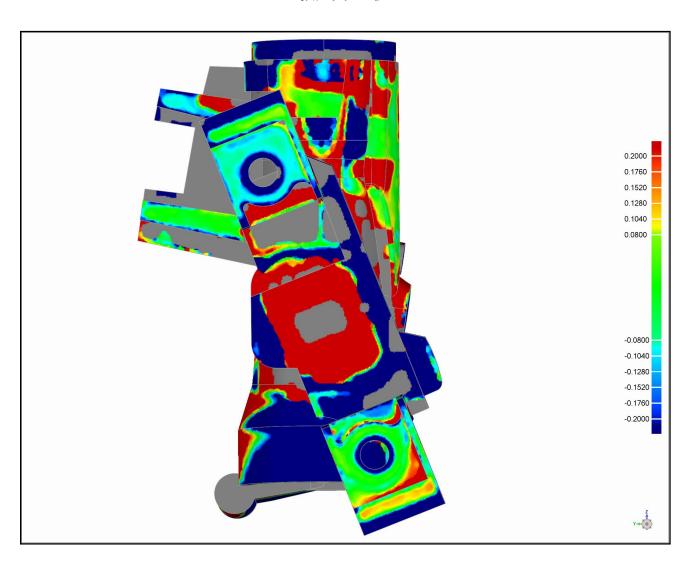


预定义: 后视



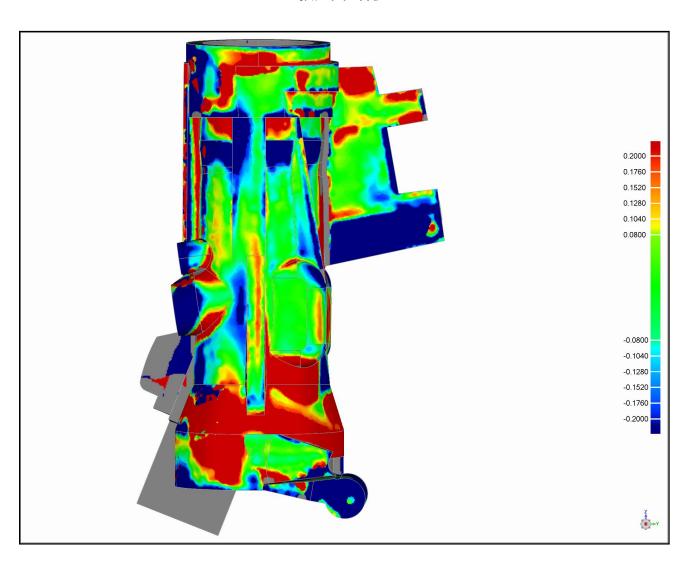


预定义: 左视



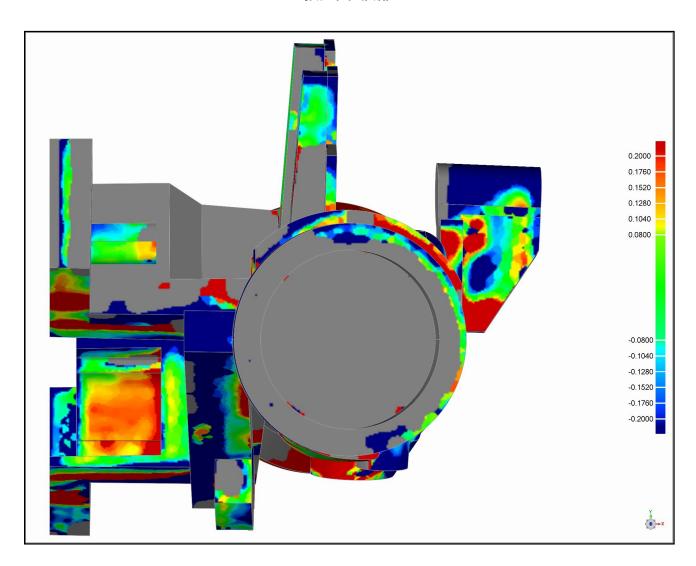


预定义: 右视



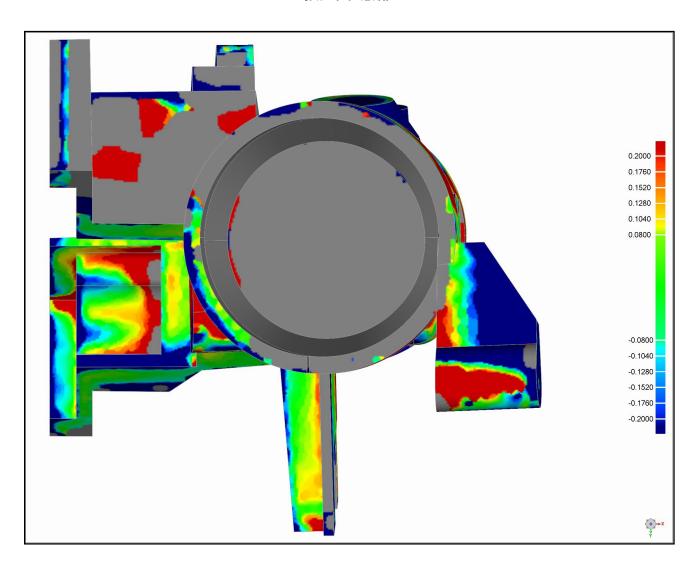


预定义: 顶部





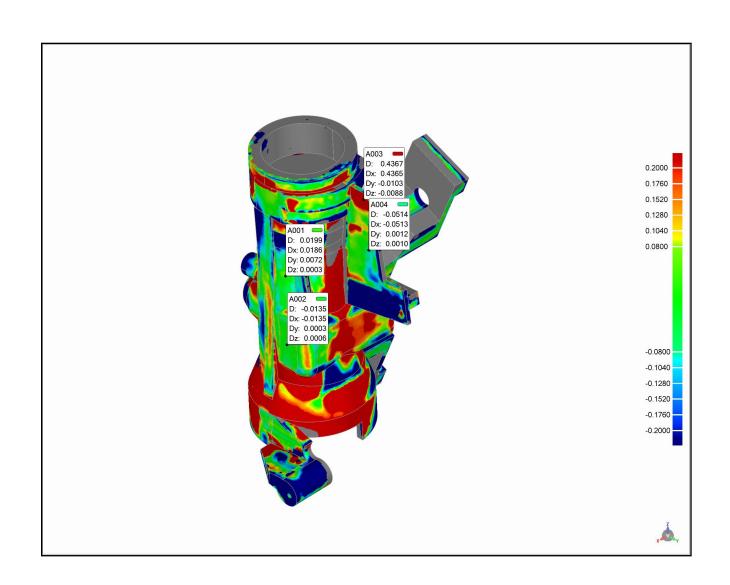
预定义: 底部







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	0.0199				12.7883	5.7086	9.9875	1.0000	0.0186	0.0072	0.0003	12.8069	5.7158	9.9878	0.9317	0.3631	0.0138
A002	-0.0135				13.2825	6.8491	-16.0660	1.0000	-0.0135	0.0003	0.0006	13.2690	6.8494	-16.0655	0.9990	-0.0193	-0.0414
A003	0.4367				-2.8656	25.2842	41.8982	1.0000	0.4365	-0.0103	-0.0088	-2.4291	25.2739	41.8894	0.9995	-0.0236	-0.0202
A004	-0.0514				-3.2066	27.2057	22.8152	1.0000	-0.0513	0.0012	0.0010	-3.2579	27.2069	22.8163	0.9995	-0.0236	-0.0202

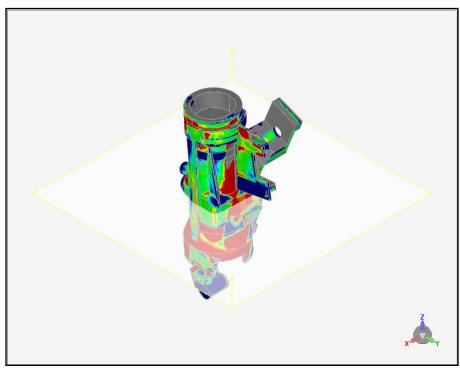


带标注视图: 全部

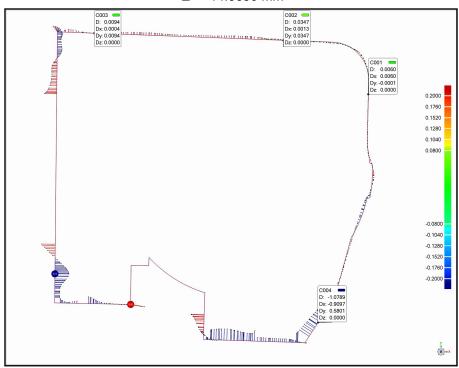
名称	偏差	状态	上公差	下公差	参考 X	参考Y	参考 Z	偏差半径	偏差X	偏差Y	偏差Z	测量的 X	测量的 Y	测量的 Z	法线 X	法线 Y	法线 Z
A001	0.0199				12.7883	5.7086	9.9875	1.0000	0.0186	0.0072	0.0003	12.8069	5.7158	9.9878	0.9317	0.3631	0.0138
A002	-0.0135				13.2825	6.8491	-16.0660	1.0000	-0.0135	0.0003	0.0006	13.2690	6.8494	-16.0655	0.9990	-0.0193	-0.0414
A003	0.4367				-2.8656	25.2842	41.8982	1.0000	0.4365	-0.0103	-0.0088	-2.4291	25.2739	41.8894	0.9995	-0.0236	-0.0202
A004	-0.0514				-3.2066	27.2057	22.8152	1.0000	-0.0513	0.0012	0.0010	-3.2579	27.2069	22.8163	0.9995	-0.0236	-0.0202



二维比较视图: 2D比较 1



Z = -14.0650 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	0.0060				13.4203	9.6946	-14.0650		0.0060	-0.0001	0.0000	13.4262	9.6944	-14.0650			
C002	0.0347				3.1008	16.3147	-14.0650		0.0013	0.0347	0.0000	3.1021	16.3494	-14.0650			
C003	0.0094				-20.1837	17.1893	-14.0650		0.0004	0.0094	0.0000	-20.1833	17.1987	-14.0650			
C004	-1.0789				7.3873	-18.0601	-14.0650		-0.9097	0.5801	0.0000	6.4777	-17.4800	-14.0650			





2D比较 结果

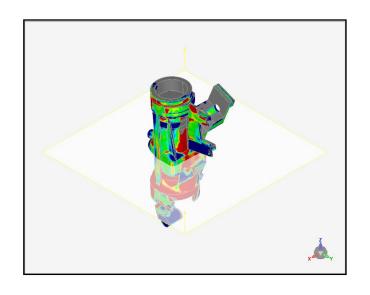
坐标系: 全局坐标系

参考模型	22jm
测试模型	21jm

名称	2D比较 1
位置	Z = -14.0650 mm
数据点的数量	631

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

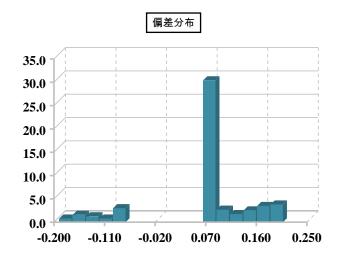
偏差	
最大偏差 +	1.6876
最大偏差 -	-1.7032
标准偏差	0.5405



百分比偏差

>=Min	<max< th=""><th># 点</th><th>%</th></max<>	# 点	%
-0.2000	-0.1760	5	0.7924
-0.1760	-0.1520	10	1.5848
-0.1520	-0.1280	8	1.2678
-0.1280	-0.1040	5	0.7924
-0.1040	-0.0800	19	3.0111
-0.0800	0.0800	192	30.4279
0.0800	0.1040	17	2.6941
0.1040	0.1280	11	1.7433
0.1280	0.1520	16	2.5357
0.1520	0.1760	22	3.4865
0.1760	0.2000	24	3.8035

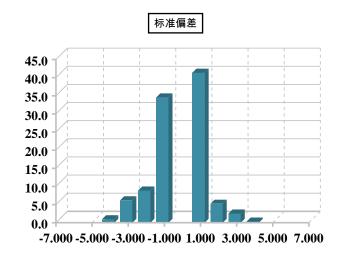
超出最大临界值 +	115	18.2250	
超出最小临界值 -	187	29.6355	





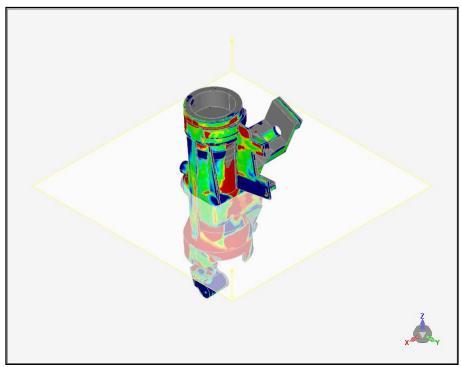
标准偏差

分布(+/-)	# 点	%
-6 * 标准偏差	0	0.0000
-5 * 标准偏差	0	0.0000
-4 * 标准偏差	6	0.9509
-3 * 标准偏差	39	6.1807
-2 * 标准偏差	56	8.8748
-1 * 标准偏差	218	34.5483
1 * 标准偏差	261	41.3629
2 * 标准偏差	33	5.2298
3 * 标准偏差	16	2.5357
4 * 标准偏差	2	0.3170
5 * 标准偏差	0	0.0000
6 * 标准偏差	0	0.0000

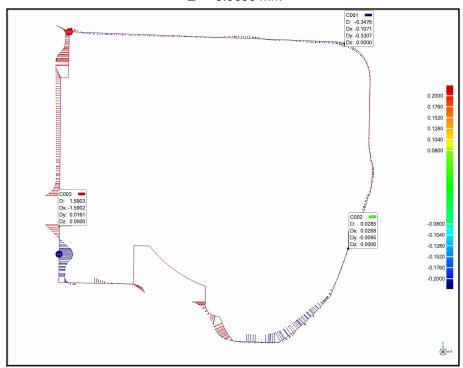




二维比较视图: 2D比较 2



Z = -9.0650 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	-0.3476				10.5070	15.9212	-9.0650		-0.1071	-0.3307	0.0000	10.3998	15.5905	-9.0650			
C002	0.0285				10.9674	-9.5212	-9.0650		0.0268	-0.0095	0.0000	10.9943	-9.5306	-9.0650			
C003	1.5903				-24.9892	-6.7366	-9.0650		-1.5902	0.0161	0.0000	-26.5794	-6.7205	-9.0650			





2D比较 结果

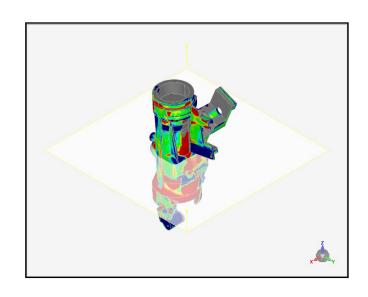
坐标系: 全局坐标系

罗与侯至 22	2jm
	1jm

名称	2D比较 2
位置	Z = -9.0650 mm
数据点的数量	695

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

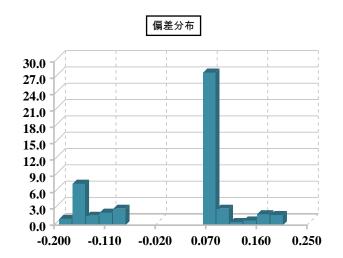
偏差	
最大偏差 +	1.7130
最大偏差 -	-1.6924
标准偏差	0.5706



百分比偏差

>=Min	<max< th=""><th># 点</th><th>%</th></max<>	# 点	%
-0.2000	-0.1760	8	1.1511
-0.1760	-0.1520	53	7.6259
-0.1520	-0.1280	12	1.7266
-0.1280	-0.1040	16	2.3022
-0.1040	-0.0800	21	3.0216
-0.0800	0.0800	195	28.0576
0.0800	0.1040	21	3.0216
0.1040	0.1280	4	0.5755
0.1280	0.1520	6	0.8633
0.1520	0.1760	14	2.0144
0.1760	0.2000	13	1.8705

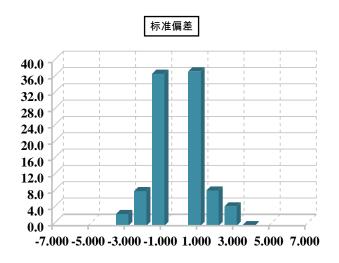
超出最大临界值 +	201	28.9209
超出最小临界值 -	131	18.8489





标准偏差

	i .	
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	20	2.8777
-2 * 标准偏差	59	8.4892
-1 * 标准偏差	259	37.2662
1 * 标准偏差	263	37.8417
2 * 标准偏差	60	8.6331
3 * 标准偏差	33	4.7482
4 * 标准偏差	1	0.1439
5 * 标准偏差	0	0.0000
6 * 标准偏差	0	0.0000





位置集: 上下偏差

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	5.9999				-24.8565	-4.4479	-13.4039	不适用	-5.9977	0.0605	-0.1514	-30.8542	-4.3873	-13.5553	-0.9996	0.0101	-0.0252
下偏差	-5.9992				-4.3972	28.6346	38.9441	不适用	-5.9262	-0.9214	-0.1446	-10.3234	27.7131	38.7995	0.9878	0.1536	0.0241



位置集: 2D比较 1 上下偏差

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	1.6876				-15.6531	-16.0112	-14.0650	不适用	1.6614	-0.2965	0.0000	-13.9917	-16.3077	-14.0650			
2D比较 1 下偏差	-1.7032				-24.9188	-12.2687	-14.0650	不适用	1.7031	-0.0172	0.0000	-23.2157	-12.2859	-14.0650			



位置集: 2D比较 2 上下偏差

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	1.7130				-23.7512	17.3785	-9.0650	不适用	-1.5367	0.7568	0.0000	-25.2879	18.1353	-9.0650			
2D比较 2 下偏差	-1.6924				-25.0251	-10.2960	-9.0650	不适用	1.6923	-0.0171	0.0000	-23.3328	-10.3131	-9.0650			