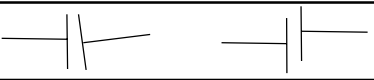
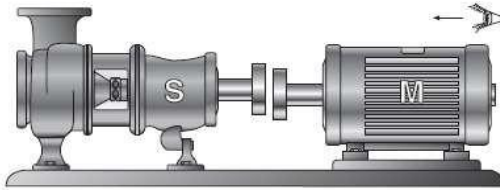
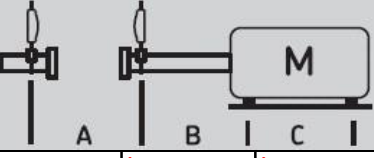

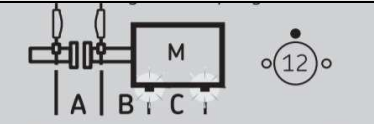
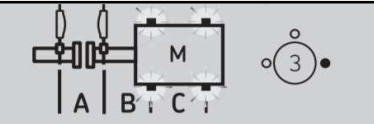


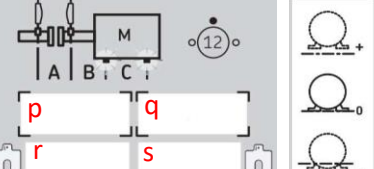
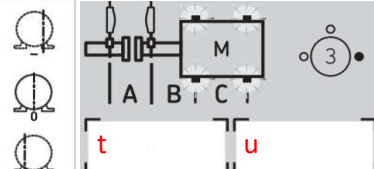
Relatório de Alinhamento a Laser

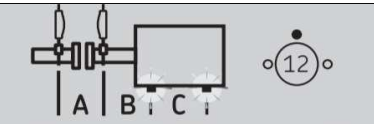
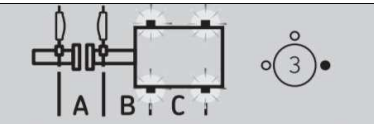
Equipamento		Operador: b	
a		Data: c	
Tipo de máquina estacionária		Tipo de máquina móvel	
d		e	
Valores de desalinhamento		Rotação nominal	
		f rpm	
g h		Sistema de medição	
		i mm () pol ()	



Dimensões	Configurações da máquina		Correção de pé manco	
	Observações	Observações	k	k
j j j			k	k

Alinhamento Vertical		Alinhamento Horizontal	
Deslocamento Vertical		Deslocamento Lateral	
	Observações	Observações	
l m			n o

Vertical - Posição dos pés		Horizontal - Posição dos pés	
	Observações	Observações	
p q			t u
r s			

Resultado do Alinhamento			
Vertical - Acoplamento		Horizontal - Acoplamento	
	Observações	Observações	
v w			x y

Observações

Sequência de preenchimento e definições

a - Nome do equipamento

b - Nome do operador

c - Data

d - Nome da máquina estacionária

e - Nome da máquina móvel

f - Rotação máxima

g - ângulo máximo aceitável entre as linhas de centro dos eixos

h - desalinhamento máximo paralelo aceitável

i - seleção de sistema métrico ou inglês

j - Configurações da máquina: distâncias A, B e C

k - Correção de pé manco feita

l - Alinhamento vertical: erro angular encontrado

m - Alinhamento vertical: erro paralelo encontrado

n - Alinhamento horizontal: erro angular encontrado

o - Alinhamento horizontal: erro paralelo encontrado

p - Alinhamento vertical: correção encontrada para os pés dianteiros

q - Alinhamento vertical: correção encontrada para os pés traseiros

r - Dimensões dos calços adicionados ou removidos nos pés dianteiros (excluindo a correção do pé manco)

s - Dimensões dos calços adicionados ou removidos nos pés traseiros (excluindo a correção do pé manco)

t - Alinhamento horizontal - posição lateral encontrada para os pés dianteiros

u - Alinhamento horizontal - posição lateral encontrada para os pés traseiros

v - Alinhamento angular no plano vertical restante

w - Deslocamento dos pés no plano vertical restante

x - Alinhamento angular no plano horizontal restante

y - Deslocamento dos pés no plano horizontal restante