

PN-EN ISO 10360-6:2003/AC

marzec 2009

Wprowadza

EN ISO 10360-6:2001/AC:2008, IDT
ISO 10360-6:2001/AC1:2007, IDT

Dotyczy

PN-EN ISO 10360-6:2003

Specyfikacje geometrii wyrobów (GPS)

Badania odbiorcze i okresowe współrzędnościowych
maszyn pomiarowych (CMM)

Część 6: Szacowanie błędów przy wyznaczaniu
elementów skojarzonych metodą najmniejszych
kwadratów (Gaussa)

Przedmowa krajowa

Niniejsza poprawka została opracowana przez KT nr 48 ds. Podstaw Budowy Maszyn i zatwierdzona przez Prezesa PKN dnia 26 lutego 2009 r.

Stanowi wprowadzenie poprawki EN ISO 10360-6:2001/AC:2008 w zakresie korekty błędów, które zostały przeniesione do PN-EN z angielskiej wersji wprowadzonej EN.

W sprawach merytorycznych dotyczących treści poprawki można zwracać się do właściwego Komitetu Technicznego PKN, kontakt: www.pkn.pl

Treść poprawki

Stronica 13

W przedostatnim rzędzie Tablicy 3 zmienić r_1 na r_2 . W ostatnim rzędzie Tablicy 3 zmienić r_2 na r_1 .

Stronica 18, Załącznik A

W Tablicy A.3, w części dotyczącej stożka, zależność $5 \leq \xi \leq \frac{1}{2 \tan \frac{\Psi}{2}}$ zastąpić przez $4 \leq \xi \leq \frac{1}{2 \tan \frac{\Psi}{2}}$.

Stronica 18, Załącznik A

Część Tablicy A.3 dotyczącą torusa zastąpić następująco:

Torus	–	$\xi = r_2/r_1$
	FM, FI	$\frac{1}{10} \leq \xi \leq \frac{9}{10}$ $\pi \text{rad} \leq \theta \leq 2\pi \text{rad}$ $\frac{1}{2} \pi \text{rad} \leq \phi \leq \frac{3}{2} \pi \text{rad}$
	PM, PI	$\frac{1}{10} \leq \xi \leq \frac{9}{10}$ $\frac{\pi}{2} \text{rad} \leq \theta \leq \pi \text{rad}$ $\frac{3}{4} \pi \text{rad} \leq \phi \leq \frac{5}{4} \pi \text{rad}$

Stronica 19, Załącznik A

W drugim zdaniu pierwszego akapitu A.4 zamienić miejscami wartości 10^{-4} i 10^{-3} , tak aby treść zdania była następująca:

„Maksymalna odchyłka kształtu ζ dla punktów pomiarowych [patrz A.2, h] wynosi odpowiednio 10^{-3} dla zbiorów danych odniesienia rodzaju (FM, PM) oraz 10^{-4} dla zbiorów danych odniesienia rodzaju (FI, PI) – pomnożone przez wymiar obszaru.”

Stronica 19, Załącznik A

Drugi akapit A.5 zastąpić następującym zdaniem:

„Nominalny punkt pomiarowy należy wygenerować w sposób losowy w każdym podzbiorze, a następnie zrzutować na obszar zniekształcony prostopadle do obszaru nominalnego, przyjmując taką samą wartość (wartości) współrzędnych liniowych (1D) i rzeczywistych (2D) nominalnych punktów pomiarowych na obszarze zniekształconym.”

Stronica 20, Załącznik A

W Tablicy A.5:

- 1) Zmienić indeks górny umieszczony na końcu specyfikacji dotyczącej torusa oraz u dołu tablicy z ^b na ^c.
- 2) Zmienić indeks górny umieszczony na końcu specyfikacji dotyczącej stożka oraz u dołu tablicy z ^a na ^b.
- 3) Dodać indeks górny ^a na końcu specyfikacji dotyczącej sfery oraz uwagę u dołu Tablicy A.5 odnośnie indeksu górnego ^a o następującej treści: „Użycie współrzędnej liniowej z zamiast współrzędnych kątowych (θ, φ) pozwala uniknąć nadmiernego próbkowania w pobliżu biegunów i zapewnia podobszary o takim samym polu.

Stronica 20, Załącznik A

W Tablicy A.6 zamiast 10 wstawić: Mniejsza wartość z dwóch następujących: 10 μm lub największy błąd kształtu elementu”.

