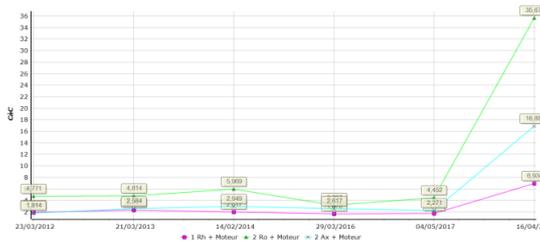


## DynamX® Suivi

- Suivi vibratoire d'un parc machine.
- Calcul automatique d'indicateurs.
- Qualification de l'état machine
- Diagnostic des défauts

- Définition des programmes de mesures
- Chargement/déchargement des routes sur le CTMO®
- Suivi des tendances.
- Edition du rapport



### Un diagnostic assisté

Que ce soit au niveau de la prise de mesure, des traitements, ou de l'analyse des données, l'utilisateur est guidé à chaque moment pour obtenir un diagnostic de façon simple et efficace.

### Le suivi de l'évolution des indicateurs

Les différents indicateurs peuvent être personnalisés en fonction de chaque machine ou organe. Ils sont calculés automatiquement à l'issue des campagnes de mesure. Les 3 derniers états sont comparés. Leur évolution sur toute la période de surveillance est directement accessible en regard des paramètres process.

### Une vue globale de l'état du parc machine

Un tableau de synthèse permet d'obtenir une vision globale de l'état du parc.

### Un suivi avancé

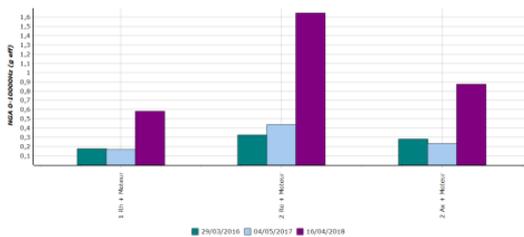
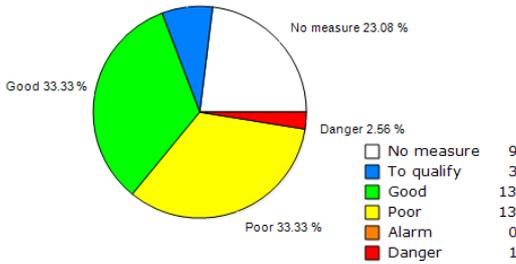
Des traceurs typologiques peuvent être activés pour surveiller finement l'évolution de défauts particuliers. Les indicateurs Idemphi et Octagram, élaborés par Dynae, donnent une vision synthétique de l'état de la machine.

### La restitution automatique des résultats

Comme en mode de standard, l'édition du rapport au format Word est automatisée pour restituer les résultats et graphes souhaités.

Février 2020 (20/02/2020)

To qualify 7.69 %



ment	IDEMPHi	OAL	OVL	Kurtosis	Octagram
10 eur	31.8	2.96	0.79	3.31	
10 eur	28.7	2.11	0.82	5.86	
10 eur	-100				
10 eur	-100				
bbb eur	7.1	1.36	0.73	3.29	
X eur	13.8	1.89	0.6	3.61	
ccx age	21.1	2.56	7.79	26.75	
uuu :tion yyy	30.3	1.08	10.37	3.57	
0 age PT1	21.4	1.74	6.4	5.67	
10 :tion PT1	23	5.73	8.68	3.97	
0 Ventil 2	10.9	11.26	3.21	3.41	
10 Ventil 1	14.5	5.45	5.13	3.89	
10 Circul PT2	5.6	0.21	1.21	3.37	
10 Circul PT1	13.5	0.76	2.12	3.38	
10 lateur	4.6	0.55	0.92	2.86	
10 lateur	16.4	3.28	1.24	3.11	
0 V. ur PT2	13.8	0.92	0.6	3.4	
10 V. ur PT1	14.5	0.48	1.62	2.91	
10 MotoV. t. TP PT2	11.8	0.22	1.42	3.07	
10 MotoV. t. TP PT1	40.8	0.4	2.26	2.61	

