{

“IDPath”:“GroupID\FactoryID\... \EquipmentID\ PointID”, ID树，字符串

“NamePath”:“GroupName\FactoryName\... \EquipmentName\ PointName”, 测点名树， 字符串

“Speed”:2000， 转速 int 取转速波形平均转速

“SpeedUnits”:”RPM”, 转/分钟 字符串

“Process”: 67， 取平均值(温度)

“ProcessMin”:65.0，double

“ProcessMax”:68.0， double

“ProcessUnits”:”℃”， 字符串 可以取温度、流量功率等

“DAUID”:””， 字符串 生成的DAUID (暂未确定)

“DetectionType”:”0” , 字符串 手动检测0，时间定时检测1,；

“Senstivity”:100.0，double 灵敏度()

“Zerodrift”:0.0, double 零点偏移，用于将失调电压调节到零()

“EUType”:4，int g——0，mm/s²——1，um——2,mm/s——3,, gse——4…

“EU”:”mm/s” , 字符串

“WindowsType”:1, int 矩形窗0，三角窗1，汉宁窗2，海明窗3，布莱克曼窗4，凯泽窗5。。。

“WindowName”:”汉宁窗”, 窗函数名称

“StartFrequency”:0,int 采集起始频率

“EndFrequency”:2000, int 采集截止频率

“SampleRate”:2560，int 采样频率

“Lines”:3200, int 线数 (采集时间)

“Averages”:2, int 平均次数

“AverageOverlap”:0.5, double 重叠率

“AverageType”:0, int 重叠方式

“EnvFilterLow”:500, int 包络滤波频段 低

“EnvFilterHigh”:10000, int 包络滤波频段 高

“StorageReson”:0, int 采集方式 0手动采集，1定时采集

“MeasurementComment”:”equipment condition description”,字符串

“IncludeMeasurements”:1, int

“Content”:“0” , 字符串 保留

“Bias”:10, double 偏置电压(震动传感器)

“MeasureMents”:

[

{“MeasurementType”:”VibRawData/EnvData”, “Value”:0.1,….0.2}, double 数组

{“MeasurementType”:”RotationSpeed” ,“Value”:1800,1850,…,1900}, int 数组

]

}

////////////////////////////以下点检程序不参与传输//////////////////////////////////////////

“ActiveSpeed”:500, int

“ActiveDigitalID”:0 , int

“StorageEvent”:””, 字符串

“StorageBlackBox”:”” , 字符串

“WarningRelay”:0, int

“DangerRelay”:0, int

“AlarmDelay”:0, int

“AlarmViolations”:0, int

“AlarmBlocking”:0, int

“Digital”： 0.0， double

“DigitalMin”： 0.0, double

“DigitalMax”: 0.0, double

“GearTeeth1”:33, int

“GearTeeth2”:75, int

“BearingModel1”:””,字符串

“BearingModel2”:””, 字符串