



Gocator 输出与状态

版权所有 © LMI Technologies, Inc.
FAE China
2023.3

目录

- 1 传感器的数据类型 1
- 2 输出 1
- 3 状态 3

1 传感器的数据类型

主要分为：图像数据，测量结果，测量结果的决策值，状态信息。

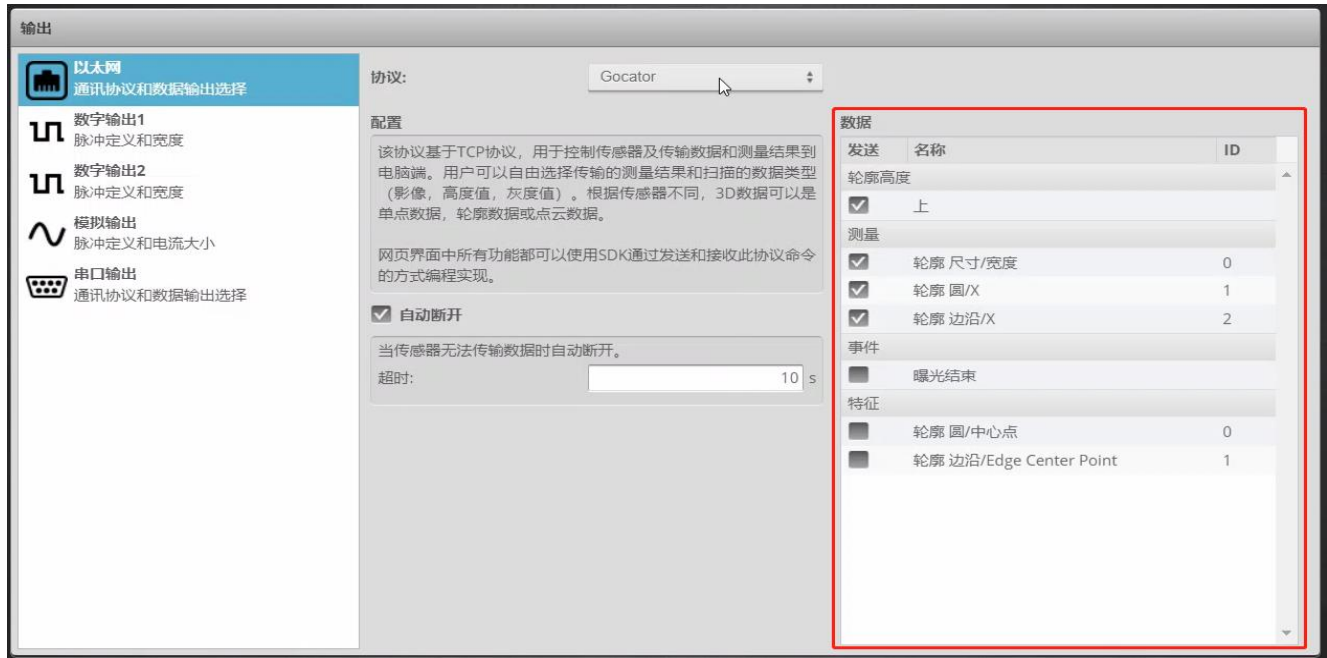


图 1. 传感器的数据类型

2 输出

这里指的是传感器同其他设备交互的方式，主要分为四种：以太网通讯，数字输出，模拟输出，串口输出。其中。以太网通讯用的为千兆网线在电源线上，其他三种输出用的线在 IO 线上。

2.1 以太网传输

最常用的一种数据传输方式，支持的协议有 5 种：Gocator, Modbus, EIP, ASCII, Profinet。

2.1.1 Gocator 协议是通过 Gocator 的 SDK 与传感器进行数据交互，可以通过 Gocator SDK 得到传感器的所有数据类型的信息。

2.1.2 Modbus 协议、Ethernet/IP 协议，ASCII 协议和 Profinet 协议分别对应不同的设备使用。要注意这四种协议，除了不能传输图像信息外，其他类型的数据都可以传输。

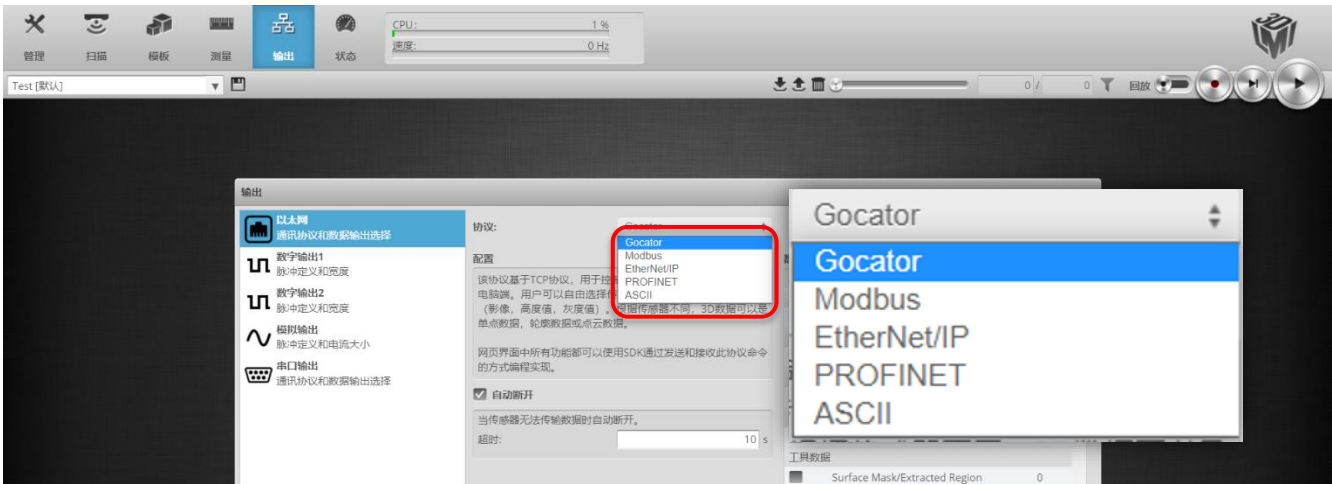


图 2. 以太网传输及协议

2.2 数字输出

输出的是测量决策，是指输出对测量结果的判断，如 OK 或 NG。数字输出以电压或者脉冲信号的形式输出。Gocator 支持两组数字输出通道。

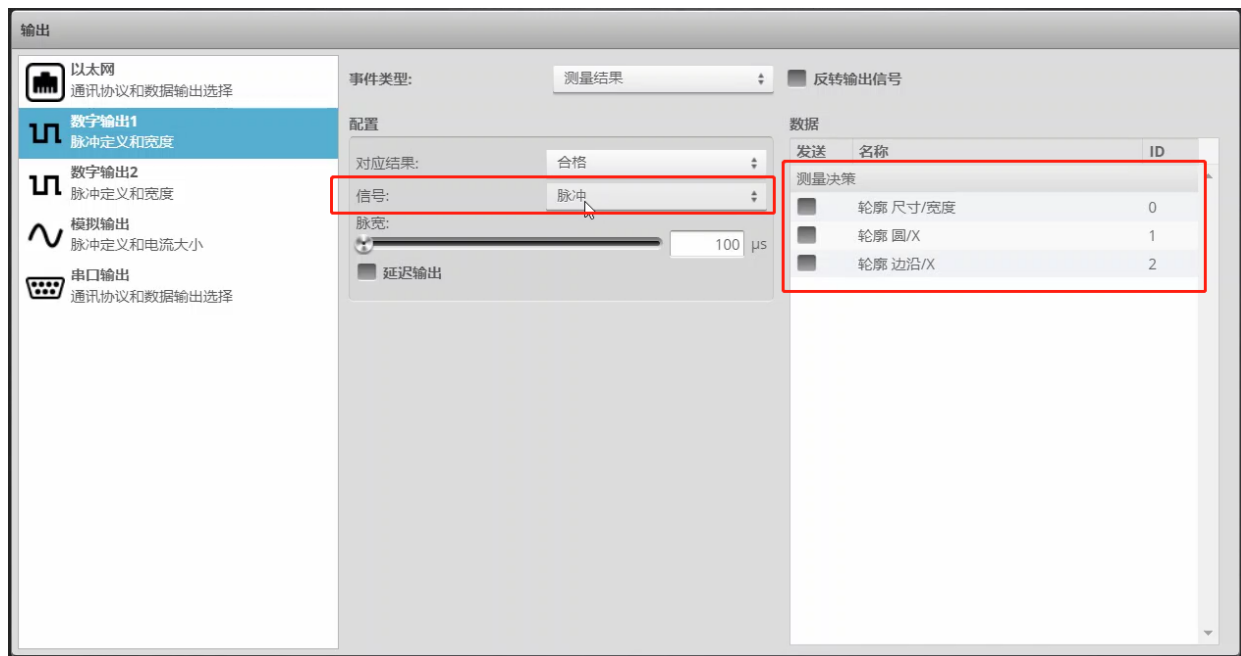


图 3. 数字输出

2.3 模拟输出

以电流值线性换算出测量值。输出的电流大小可换算为测量值大小

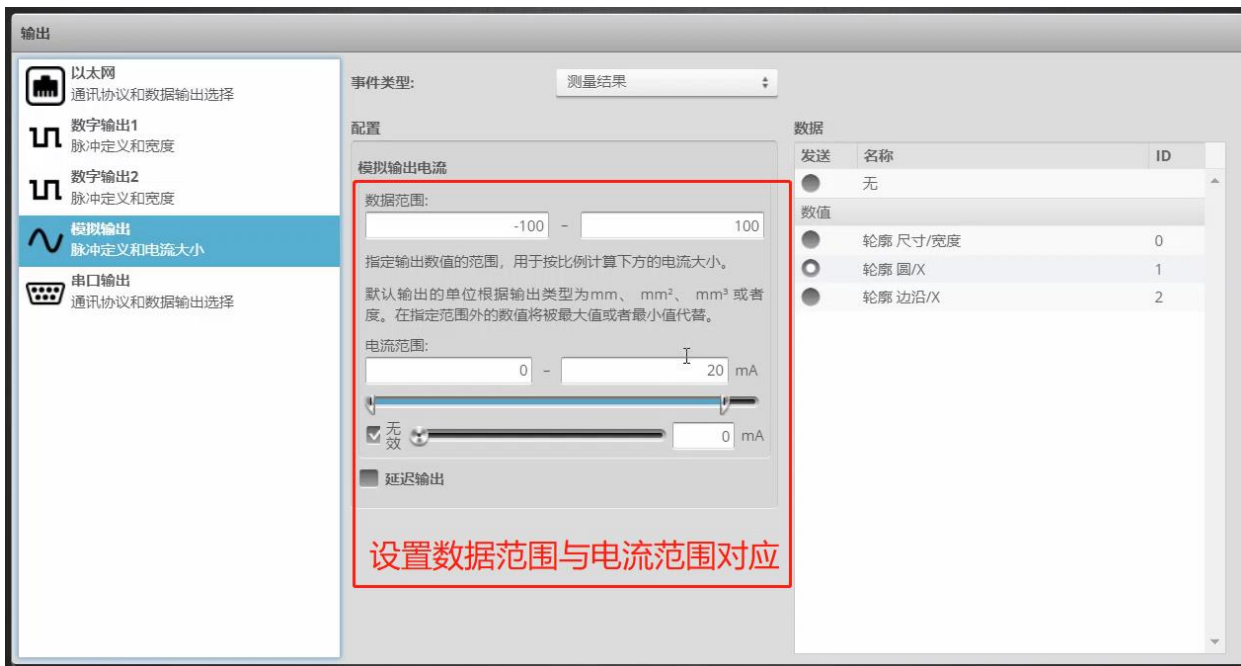


图 4. 模拟输出

2.4 串口输出

除了不能传输图像信息外，其他类型的数据都可以传输。支持 ASCII 协议和 Selcom 协议。

3 状态

3.1 测量，包含当前帧数的测量结果，以及整体的统计信息，包含测量结果的最大值、最小值、平均值、重复性、标准偏差等。



名称	ID	数值	最小值	最大值	平均值	范围	标准偏差	合
轮廓 尺寸	0							
宽度	0	4.445	4.445	4.445	4.445	0.000	0.000	
轮廓 圆	1							
X	1	-3.992	-18.432	-3.992	-4.353	14.440	2.283	
轮廓 边沿	2							
X	2	-0.258	-2.293	-0.258	-0.368	2.035	0.466	

图 5. 状态—测量界面

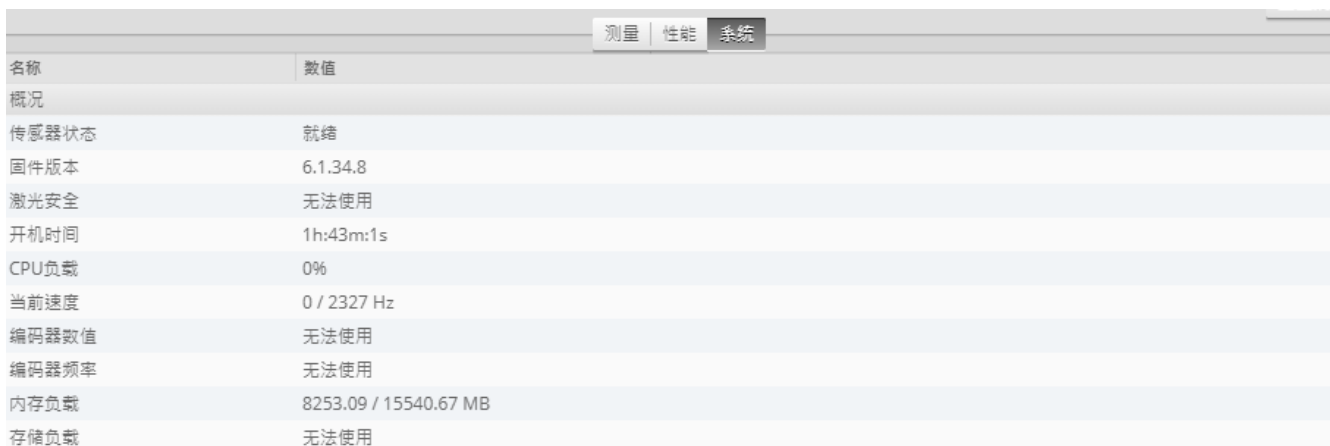
3.2 性能，包含每个内置工具运行时所占用的时间，单位为毫秒，以及运行时间的统计信息



名称	ID	上一个 (ms)	最小值 (ms)	最大值 (ms)	平均值 (ms)
轮廓 圆	1	0.543	0.529	0.644	0.570
轮廓 边沿	2	0.215	0.080	0.243	0.197
轮廓 尺寸	0	0.076	0.075	0.113	0.077

图 6. 状态—性能界面

3.3 系统，这里面反应了传感器的状态信息以及触发信号等数据交互的状态信息。



名称	数值
概况	
传感器状态	就绪
固件版本	6.1.34.8
激光安全	无法使用
开机时间	1h:43m:1s
CPU负载	0%
当前速度	0 / 2327 Hz
编码器数值	无法使用
编码器频率	无法使用
内存负载	8253.09 / 15540.67 MB
存储负载	无法使用

图 7. 状态—系统界面