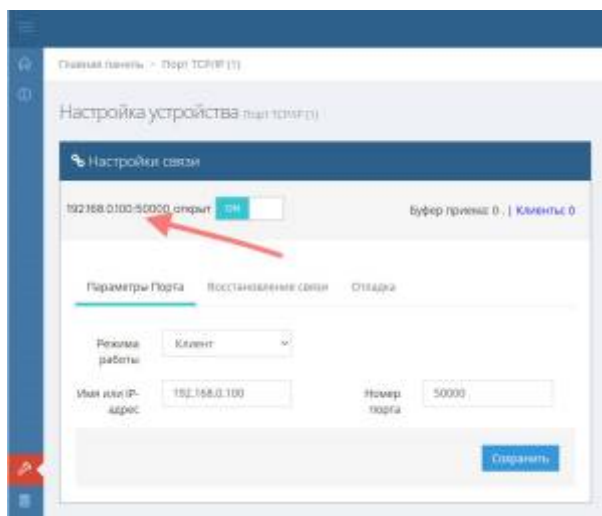


ПО "UniServer AUTO: ЛАЗЕРНЫЕ ВЕСЫ LaseTVM3D". Настройка параметров модуля "LaseTVM3D". Подключение

Настройки подключения

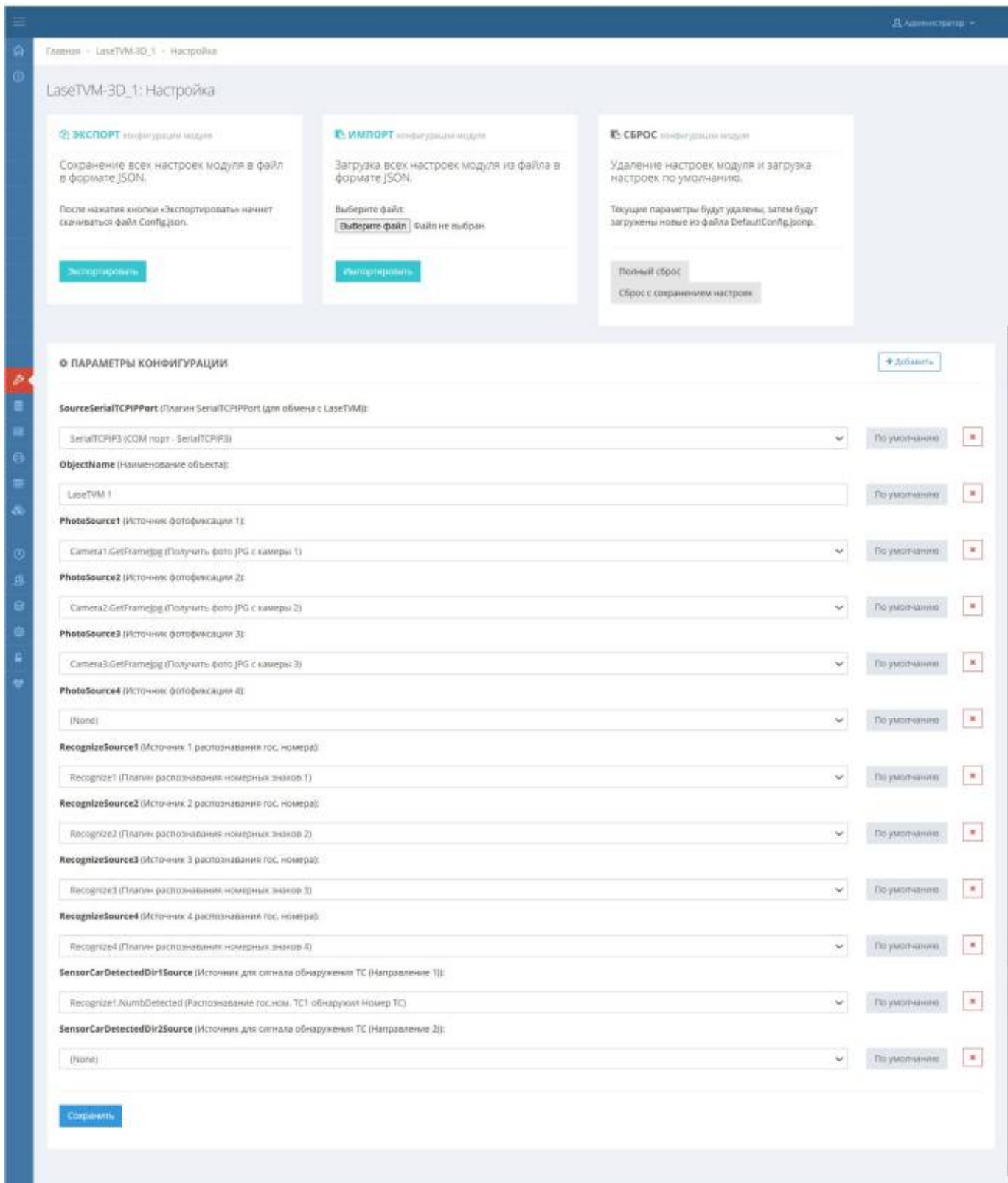
Настройка подключения к драйверу LaseTVM3D происходит на странице в меню **Настройки** → **Оборудование** → **Порт TCP/IP**.



1. Введите **IP-адрес** и **Порт** устройства в соответствующие поля.
2. Режим работы модуля **Порт TCP/IP** оставьте **Клиент**.
3. Нажмите кнопку **Сохранить** и включите порт.

Настройки модуля LaseTVM3D

Настройка плагина LaseTVM-3D происходит на странице в меню **Настройки** → **LaseTVM-3D_1: Настройка**.



Описание параметров

SourceSerialTCPIPPort - Порт TCP/IP, через который подключено оборудование

ObjectName - Наименование плагина

PhotoSource1 - Источник 1 получения фотографии (Камера или Распознавание)

PhotoSource2 - Источник 2 получения фотографии (Камера или Распознавание)

PhotoSource3 - Источник 3 получения фотографии (Камера или Распознавание)

PhotoSource4 - Источник 4 получения фотографии (Камера или Распознавание)

RecognizeSource1 - Источник распознавания номеров ТС 1

RecognizeSource2 - Источник распознавания номеров ТС 2

RecognizeSource3 - Источник распознавания номеров ТС 3

RecognizeSource4 - Источник распознавания номеров ТС 4

SensorCarDetectedDir1Source - Источник сигнала датчика обнаружения ТС (Направление 1)

SensorCarDetectedDir1Source - Источник сигнала датчика обнаружения ТС (Направление 2)

From:

<http://docuwiki.vesysoft.ru/> - База знаний

Permanent link:

http://docuwiki.vesysoft.ru/doku.php?id=uniserver:settings_lasetvm3d

Last update: **2026/06/03 09:18**

