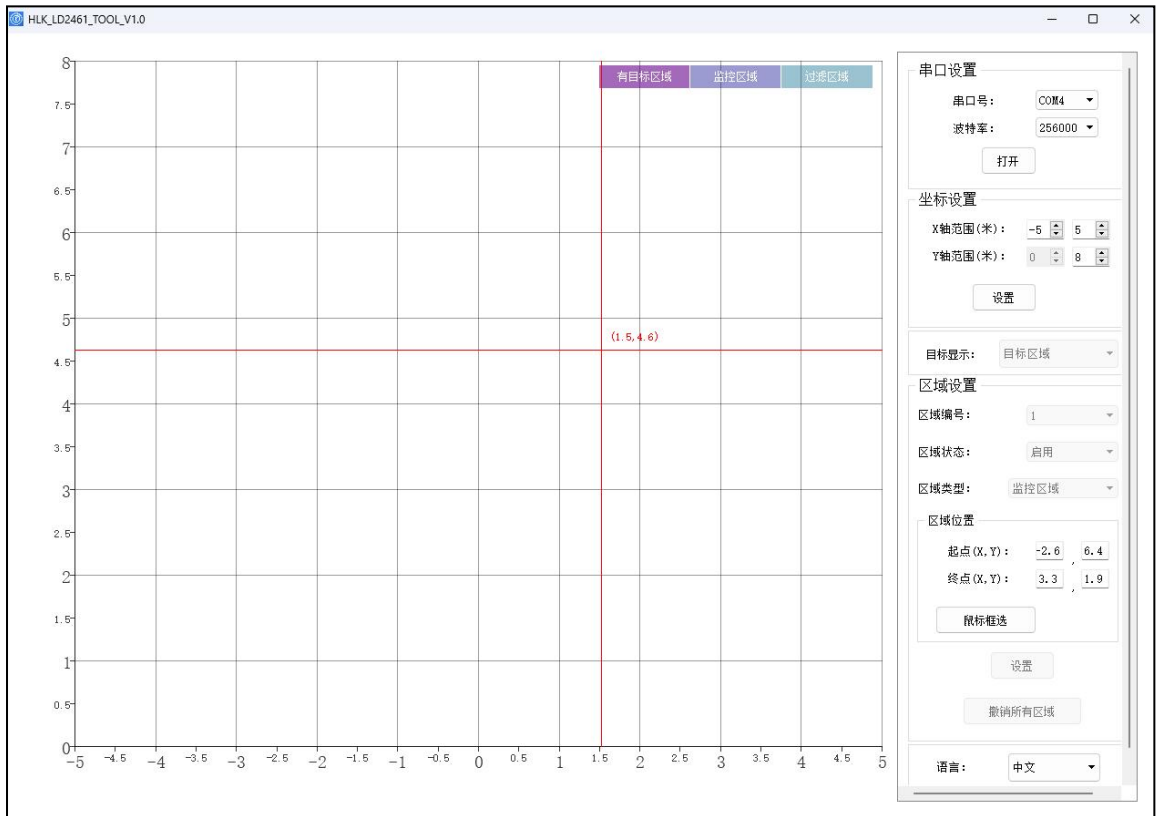


HLK-LD2461_TOOL（上位机）使用说明

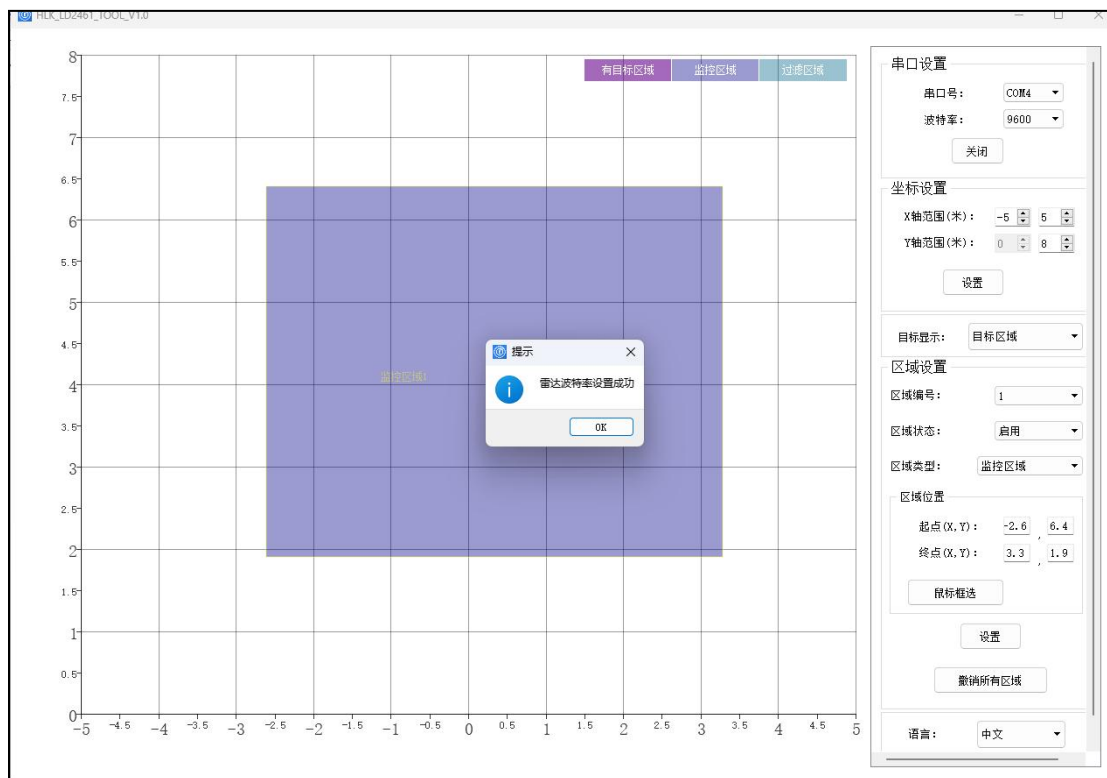
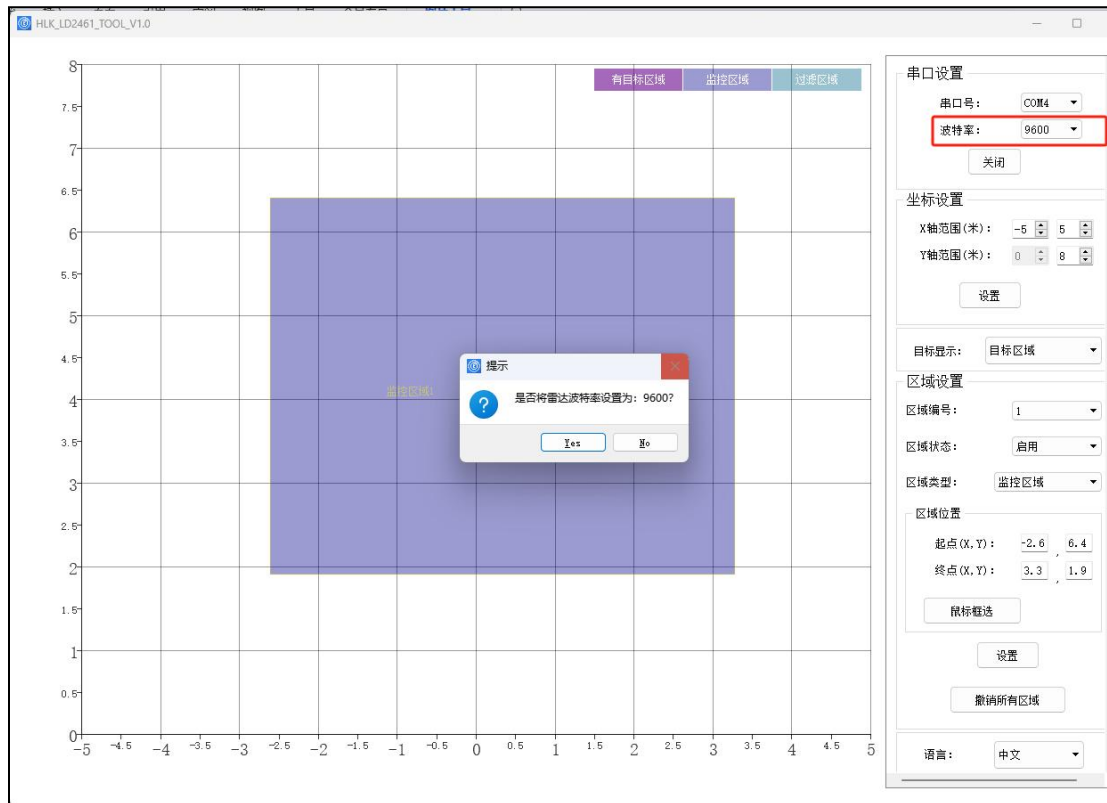
1. 区域划分

如下图所示左侧为区域显示和目标显示，右侧为设置项。



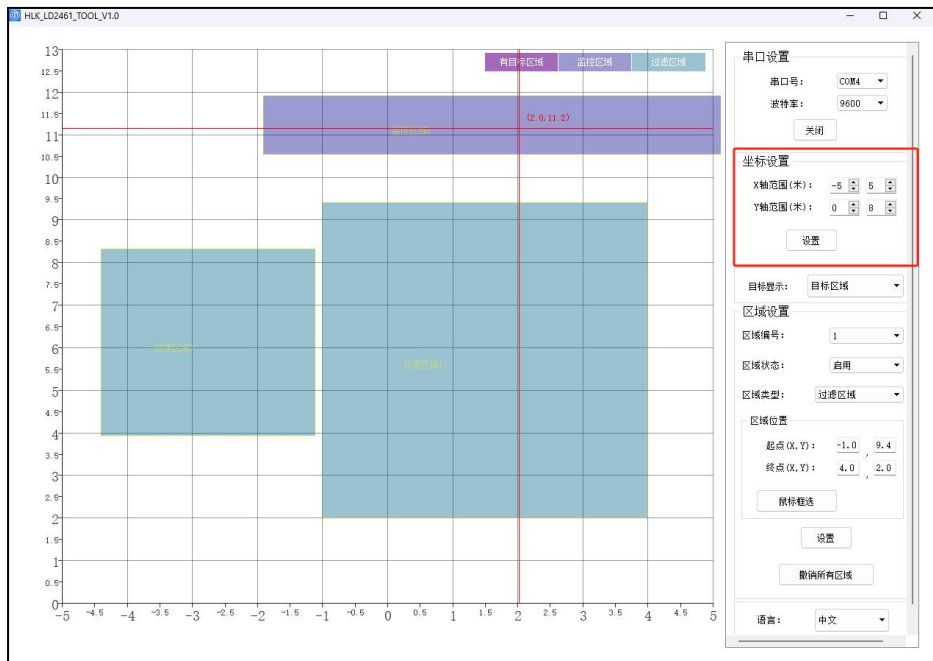
2. 串口设置

雷达模块出厂默认波特率 9600，打开串口成功后，按钮“打开”会变成“关闭”；如想修改雷达模块波特率则直接选择波特率下拉，会将新波特率同步到雷达模块。如下图提示。



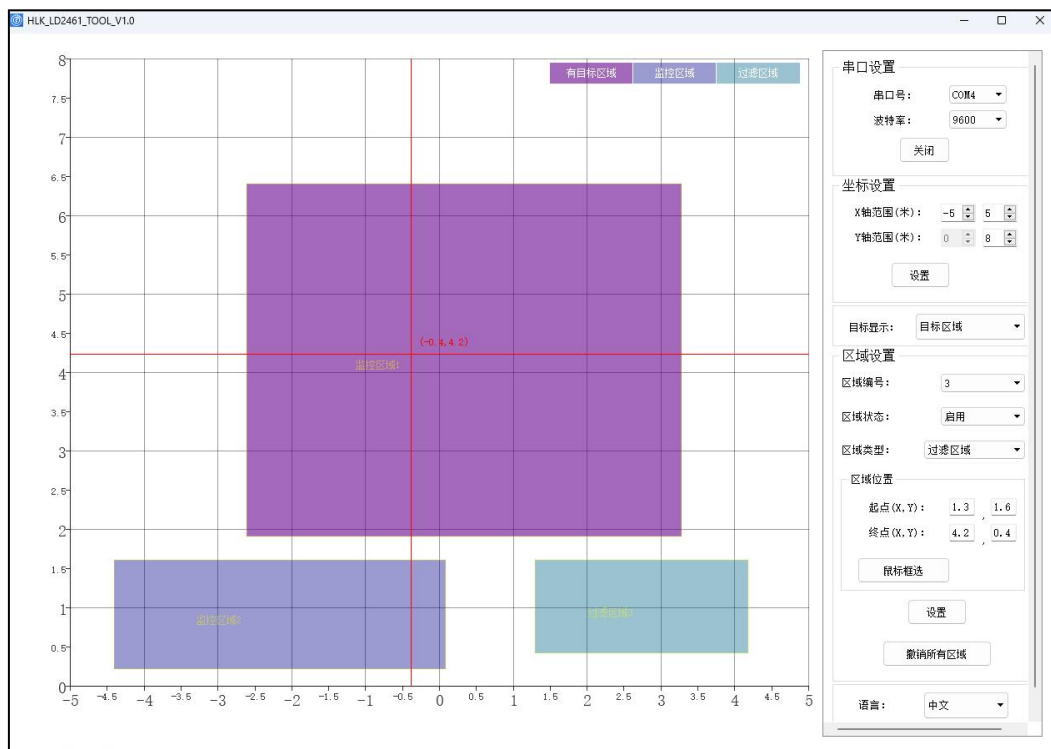
3. 坐标设置

X 轴范围设置第一个值为负数表示雷达的左侧范围，第二个值表示雷达的右侧范围；Y 轴范围设置第一个值设为 0，第二个值表示雷达正前方的范围，最大值为 12 米。坐标 (0,0) 表示雷达的位置。点击设置按钮就修改左侧 XY 轴范围显示。



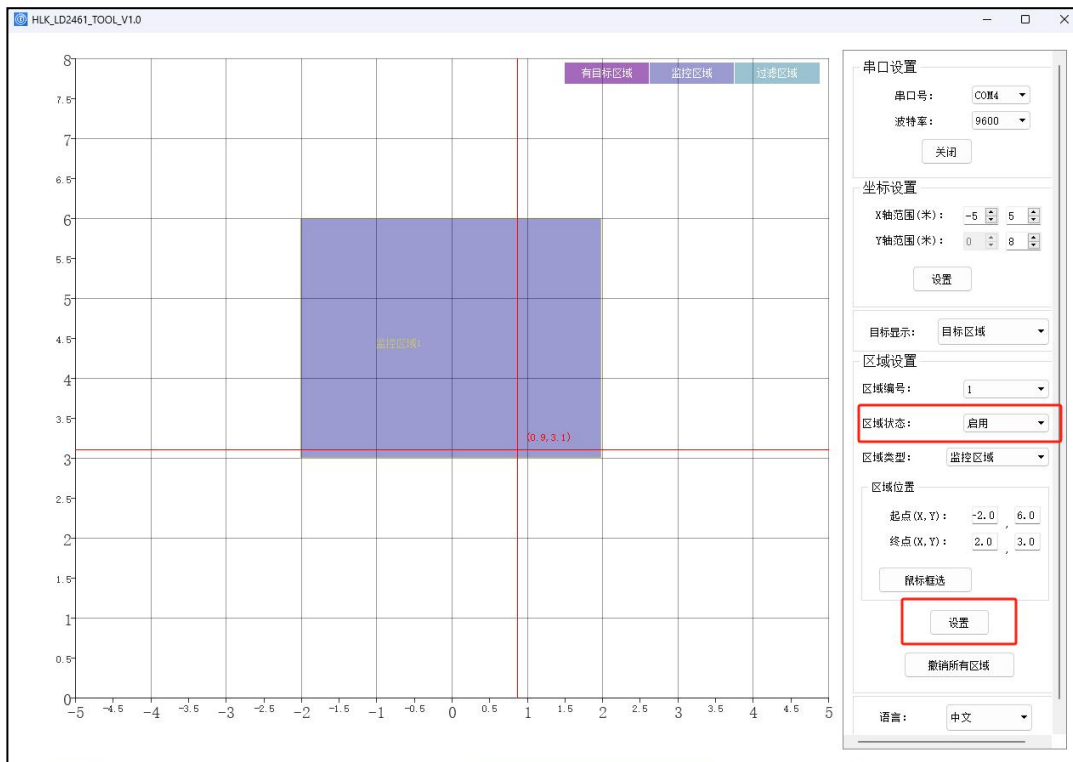
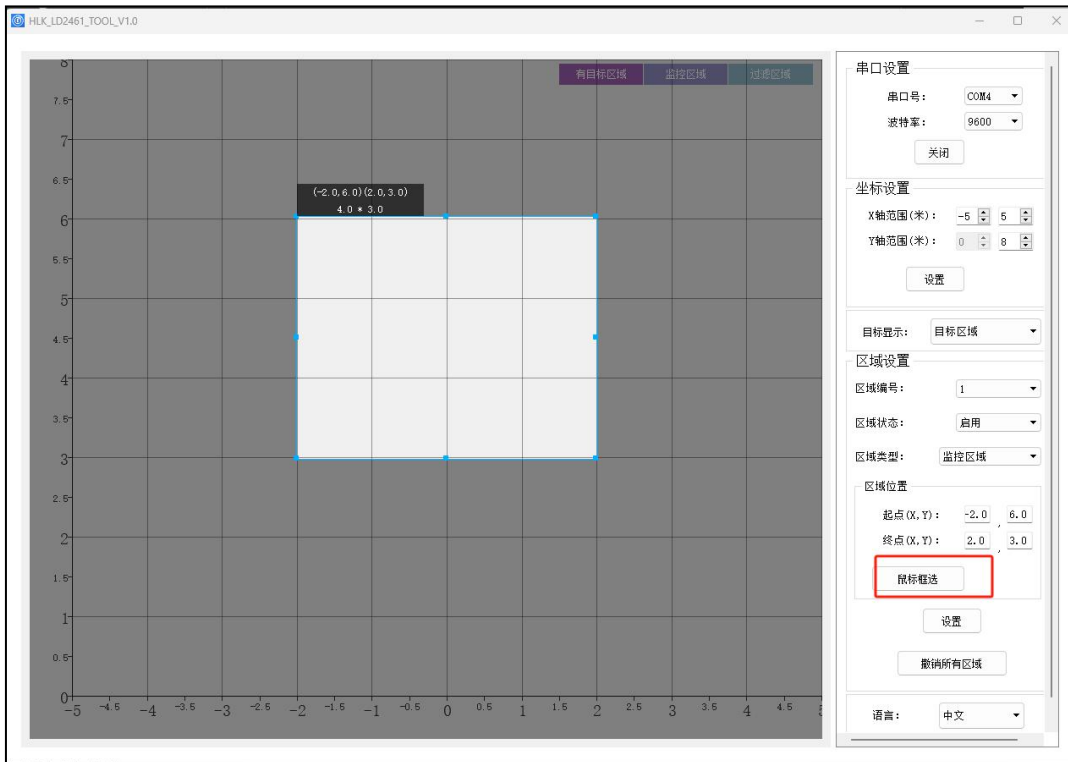
4. 目标显示

(1) 目标区域：可以设置最多三个区域，区域类型分监控区域和过滤区域。设置过滤区域则该区域不会有运动目标上报。如监控区域内有目标则会标记为有目标区域颜色，如下图所示。



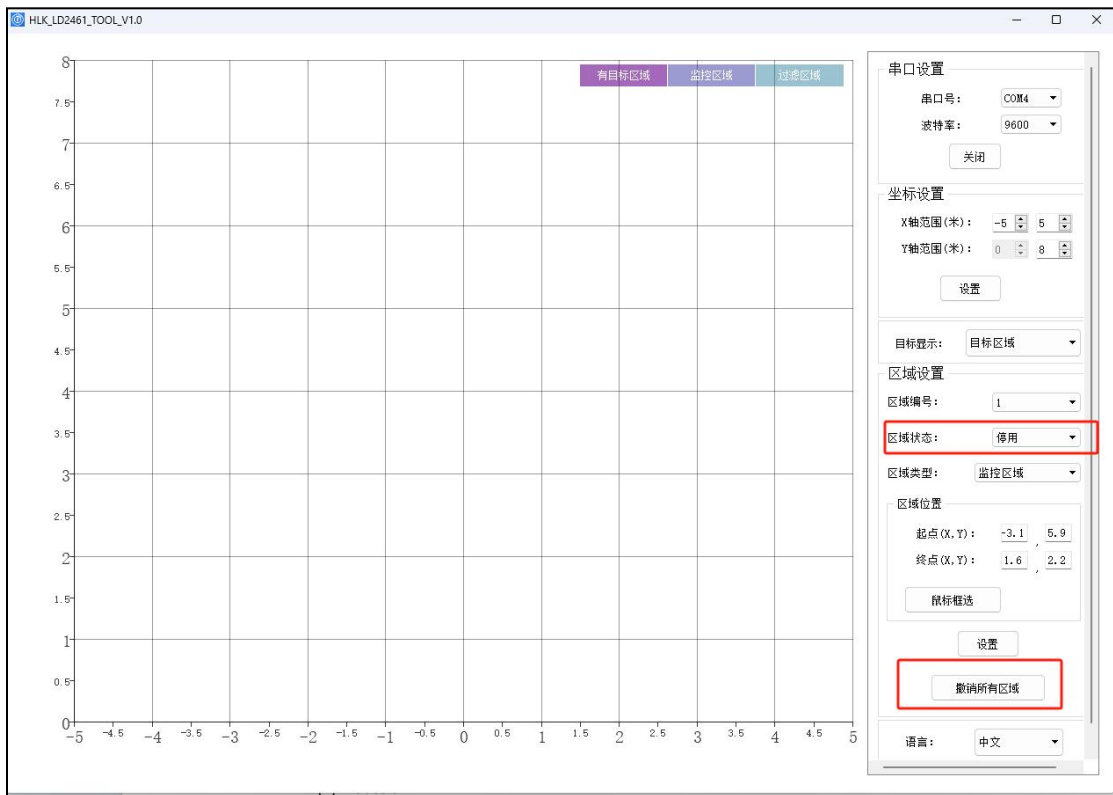
(2) 区域设置:

目标显示方式设置为目标区域,先选择区域编号下拉框选择需要设置的区域,区域状态选择启动,区域类型根据实际场景选择,区域位置起点为区域矩形框在左侧坐标轴的起点坐标,终点为区域矩形框在左侧坐标轴的终点坐标,点击鼠标框选按钮在左侧鼠标左键点击快速拉伸绘制矩形区域(矩形框可移动、拉伸,起点和终点右侧同步刷新)。并点击设置按钮生效。如下图所示。



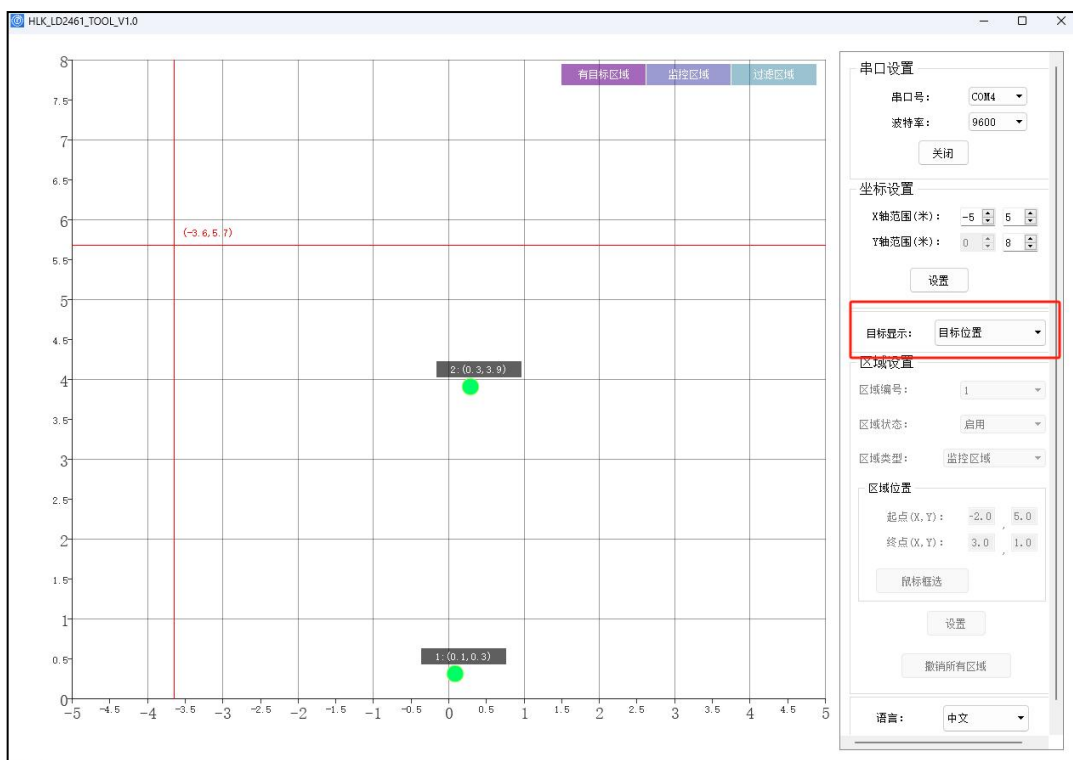
(3) 区域取消

区域状态下拉框选择“停用”，则该区域暂时停用，区域界面不显示，选择“启动”则再次生效，如下图所示。点击撤销所有区域按钮，则区域所有设置都清空，所有区域都删除不显示。



(4) 目标位置

会实时显示目标轨迹，并对目标坐标位置标记，如下图所示。



5. 中英文切换

点击语言下拉框选择中文或英文，程序将重启，英文界面如下图所示。

