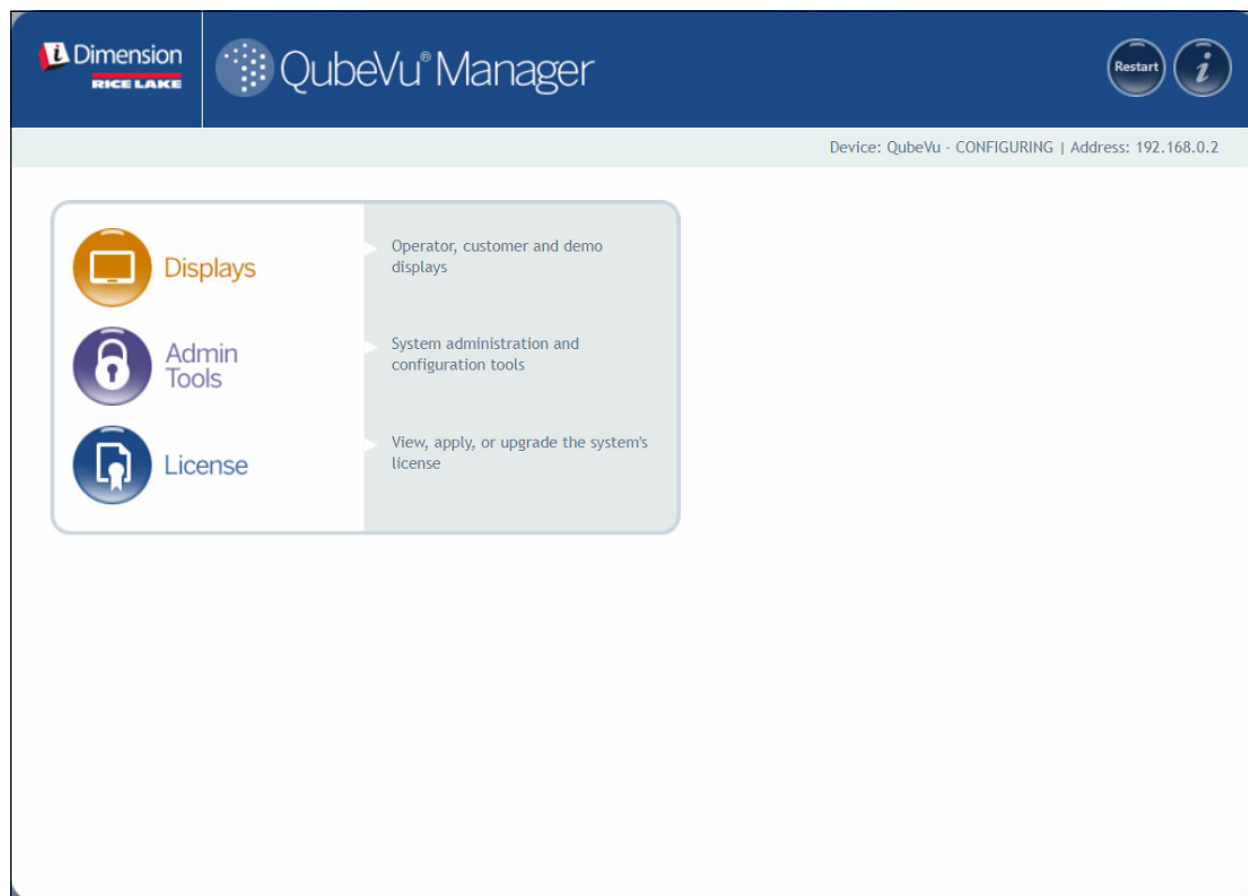


iDimension® QubeVu®

Systèmes de dimensionnement
Micrologiciel : 6.X.X.XXXX

Guide de l'administrateur



© Rice Lake Weighing Systems. Tous droits réservés.

Rice Lake Weighing Systems[®] est une marque déposée de Rice Lake Weighing Systems.

IFM[®] est une marque déposée de IFM Electronic GmbH.

SICK[®] est une marque déposée de SICK AG.

Tous les autres noms de marques et de produits mentionnés dans la présente publication sont des marques ou des marques déposées de leurs détenteurs respectifs.

Toutes les informations contenues dans le présent document sont, au meilleur de nos connaissances, complètes et exactes au moment de la publication.

Rice Lake Weighing Systems se réserve le droit de modifier sans préavis la technologie, les caractéristiques, les spécifications et le design de l'équipement.

Les versions les plus récentes de cette publication, du logiciel, du micrologiciel et de toutes les autres mises à jour produit sont disponibles sur notre site Web :

www.ricelake.com

Historique des révisions

Cette section suit et décrit les révisions du manuel et vous informe des principales mises à jour.

Révision	Date	Description
A	20 octobre 2023	Publication du manuel initial
B	28 octobre 2024	Menus mis à jour ; ajout de procédures d'étalonnage du nouveau modèle
C	6 mars 2025	Mises à jour générales réactualisées
D	5 août 2025	Mise à jour des informations de sécurité
E	15 janvier 2026	Mise à jour de Étalonnage, Lieu de travail, Zone de travail, Engapp, mises à jour générales

Tableau i. Historique des lettres de révision



Rice Lake Weighing Systems propose des séminaires de formation technique. Pour consulter ou obtenir les descriptions et connaître les dates des cours, rendez-vous sur la page www.ricelake.com/training ou composez le 715-234-9171 et demandez le service formation.

Table des matières

1.0	Introduction	7
1.1	Documentation complémentaire	8
2.0	QubeVu Manager	9
2.1	Navigation	10
2.2	Boutons Edit/Cancel/Save (Modifier/Annuler/Enregistrer)	11
2.3	État du système	12
2.3.1	Messages d'état du système	13
2.3.2	Informations sur le redémarrage du dispositif	13
2.4	QubeVu Inspector	14
2.4.1	Onglet Device Information (Informations sur le dispositif)	14
2.4.2	Onglet Change Log (Journal des modifications)	15
2.4.3	Onglet Audit Trail (Audit métrologique)	16
3.0	Affichage	17
3.1	Écran tactile	18
3.1.1	Icône d'affichage client – Indications Hors limites	18
3.2	Module d'affichage pour opérateur	19
3.3	Module d'affichage pour client	19
3.4	Affichage Chariot élévateur	20
4.0	Admin Tools (Outils d'administration)	22
5.0	Setup (Configuration)	23
5.1	General Settings (Réglages généraux)	24
5.1.1	Onglet General Settings (Réglages généraux)	24
5.1.2	Onglet External Cameras (Caméras externes)	28
5.1.3	Onglet Server Configuration (Configuration serveur)	29
5.2	Measurement Settings (Paramètres de mesure)	31
5.2.1	Onglet Measurement Settings (Réglages des mesures)	32
5.2.2	Measurement Advanced Settings (Réglages de mesure avancés) (Configuration Editor [Éditeur de configuration])	33
5.2.3	Onglet Sensor List (Liste des capteurs)	34
5.3	Display Settings (Paramètres d'affichage)	35
5.3.1	Operator Display (Affichage opérateur)	35
5.3.2	Customer Display (Affichage client)	37
5.4	User (Utilisateur)	39
5.5	Network (Réseau)	40
5.5.1	Onglet Network Settings (Réglages du réseau)	40
5.5.2	Onglet Network Security (Sécurité réseau)	41
5.5.3	Onglet WiFi Settings (Réglages WiFi)	42
6.0	Calibration (Étalonnage)	43
6.1	Calibration Object (Objet d'étalonnage)	43
6.2	Accéder à l'étalonnage	44
6.3	Étalonnage FLEX, LTL 5 capteurs, et PWD	45
6.4	Étalonnage LTL 8 capteurs	51
6.5	Plus Calibration (Étalonnage Plus)	60
6.6	Définir la zone de travail	65
6.7	Vérification de l'étalonnage	69



Rice Lake propose en permanence des formations en ligne gratuites sur un grand nombre de sujets liés aux produits.
Rendez-vous sur la page www.ricelake.com/webinars

7.0 Capture Definitions (Définitions de capture)	70
8.0 Firmware Upgrade (Mise à jour du micrologiciel)	72
8.1 Onglet Firmware Upgrade (Mise à jour du micrologiciel)	72
8.1.1 USB Drive (Clé USB) ou Network Share (Partage réseau)	73
8.1.2 Local File (Fichier local)	74
8.1.3 Mise à jour du micrologiciel	75
9.0 Backup (Sauvegarde de secours) et Restore (Restauration)	76
9.1 Backup (Sauvegarde de secours)	77
9.2 Restore (Restaurer)	78
10.0 Diagnostics	79
10.1 Tests des composants	80
10.2 Onglet System Log (Journal système)	83
10.3 Debug Info (Informations de débogage)	84
11.0 Licence	85
12.0 Annexe	86
12.1 QubeVu Engineering Application	86
12.2 Configuration de la caméra Axis IP avec IP Utility	89
12.3 Remarques relatives à l'installation	93
12.4 Messages d'état	94
12.4.1 Messages d'état étendus	95
12.4.2 Messages d'erreur	96
12.5 Interface TCP	97
12.5.1 Interface TCP	97
12.5.2 Configuration de l'interface TCP	97
12.6 Protocole QubeVu	97
12.6.1 Exemple de Demandes et de Réponses	97
12.6.2 Interface série	97



Rice Lake Weighing Systems propose des séminaires de formation technique. Pour consulter ou obtenir les descriptions et connaître les dates des cours, rendez-vous sur la page www.ricelake.com/training ou composez le 715-234-9171 et demandez le service formation.



Rice Lake propose en permanence des formations en ligne gratuites sur un grand nombre de sujets liés aux produits.
Rendez-vous sur la page **www.ricelake.com/webinars**

1.0 Introduction

QubeVu Manager est un programme intégré qui configure les produits iDimension. Ce manuel traite de la configuration de QubeVu avec les dimensionneurs de palettes, et son utilisation est recommandée par les administrateurs techniques du système.



REMARQUE : Lors de l'interfaçage avec un programme tiers, se référer à la documentation du fabricant du logiciel pour la configuration si nécessaire.

Ce manuel est applicable aux produits iDimension suivants :

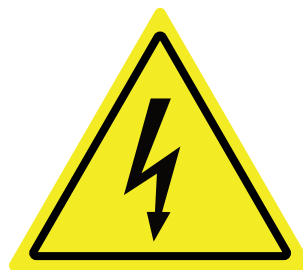
- Système de dimensionnement de colis et de palettes iDimension Flex Series
- Système de dimensionnement iDimension LTL 5 capteurs
- Système de dimensionnement iDimension LTL 8 capteurs
- Système de pesage et de dimensionnement de palettes iDimension PWD
- Système de dimensionnement statique série iDimension Plus



AVERTISSEMENT : Risque de choc électrique ! Avant d'ouvrir l'armoire ou la boîte de jonction, assurez-vous que le iDimension est déconnecté de la prise de courant secteur. N'enlevez pas ou ne masquez pas les autocollants haute tension.



232618



232619

Figure 1-1. Autocollants Haute Tension.



REMARQUE : Pour plus d'informations concernant les systèmes de dimensions statiques iDimension Plus/Plus XL, voir :

- Manuel du logiciel Desktop Wedge iDimension (214650)
- Suite logicielle iDimension (201231)



Les manuels sont disponibles auprès de Rice Lake Weighing Systems à l'adresse suivante www.ricelake.com/manuals

Les informations relatives à la garantie sont disponibles à l'adresse suivante www.ricelake.com/warranties

1.1 Documentation complémentaire

Pour une documentation complémentaire, consulter :

Instructions de montage de l'iDimension Flex Series

Les instructions de montage de l'iDimension Flex (Réf. 220532) offrent une vue d'ensemble du montage des produits iDimension.

Instructions de montage de l'iDimension PWD

Les instructions de montage de l'iDimension PWD (Réf. 198812) offrent une vue d'ensemble du montage des produits iDimension.

Instructions de montage de l'iDimension Plus

Les instructions de montage de l'iDimension Plus (Réf. 197164) offrent une vue d'ensemble du montage de l'iDimension Plus.

Manuel technique de l'indicateur/contrôleur 880 Performance™ Series

Le Manuel technique 880 Performance Series (Réf. 158387) offre une vue d'ensemble détaillée des procédures d'installation, de configuration et d'utilisation de l'indicateur 880.

Manuel technique de l'indicateur/contrôleur 1280 Enterprise™ Series

Le Manuel technique 1280 Enterprise Series (Réf. 167659) offre une vue d'ensemble détaillée des procédures d'installation, de configuration et d'utilisation de l'indicateur 1280.

Manuel d'installation de la balance SUMMIT® 3000

Le Manuel d'installation de la balance SUMMIT 3000 (Réf. 76012) offre une vue d'ensemble détaillée de la procédure d'installation de la balance SUMMIT 3000.

Manuel d'installation de la balance au sol RoughDeck®

Le Manuel d'installation de la balance RoughDeck (Réf. 66662) offre une vue d'ensemble détaillée de la procédure d'installation de la balance RoughDeck HP / HC.

2.0 QubeVu Manager

Cette section offre une vue d'ensemble de QubeVu Manager. QubeVu Manager est le programme intégré installé avec le dimensionneur de palettes iDimension. Il offre des fonctions de configuration, de diagnostics du système et d'étalonnage qui ne sont pas accessibles depuis l'écran tactile.

Pour accéder à QubeVu Manager, connectez le dimensionneur de palettes iDimension via Ethernet à un ordinateur, puis ouvrez un navigateur Web et saisissez l'adresse IP du dimensionneur : **http://192.168.0.2** (principale) ou **169.254.1.1** (secondaire).

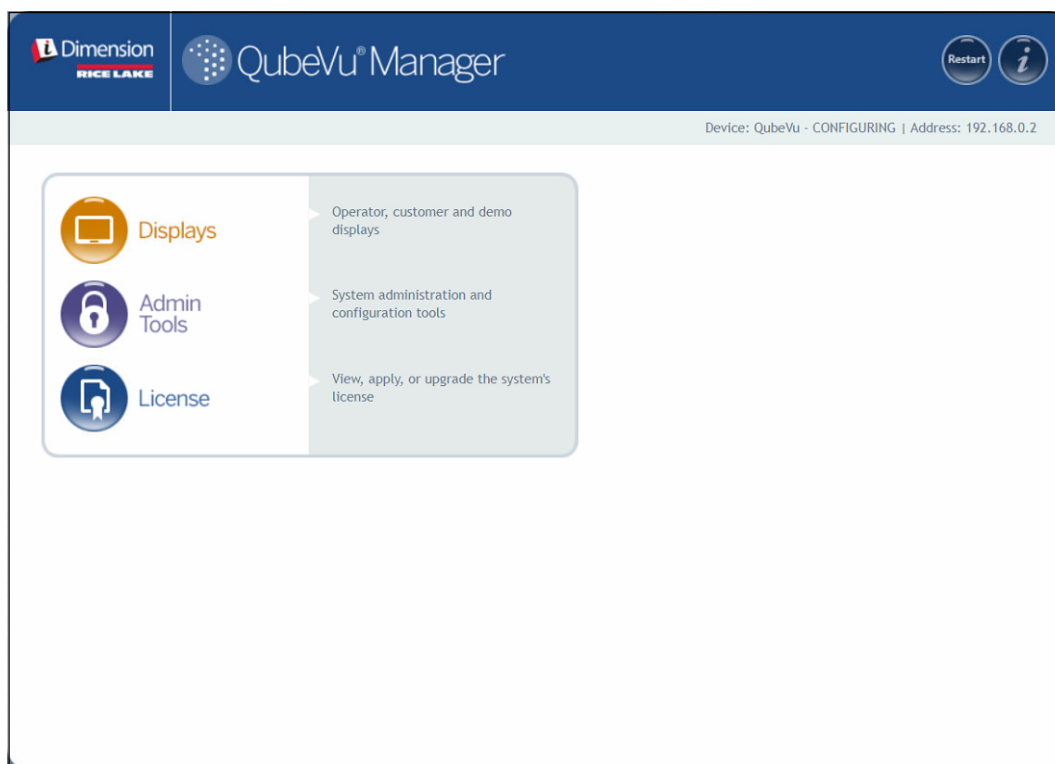


Figure 2-1. Page d'accueil de QubeVu Manager

Paramètre	Description
Displays (Affichages)	Informations sur les modules d'affichage (Section 3.0, page 17)
Admin Tools (Outils d'administration)	Informations sur Admin Tools (Outils d'administration) (Section 4.0, page 22)
License (Licence)	Informations sur la licence (Section 11.0, page 85)

Tableau 2-1. Navigation dans la page d'accueil de QubeVu Manager

2.1 Navigation

Le menu de navigation se trouve dans la section supérieure gauche de chaque page. Cela permet aux utilisateurs de suivre l'emplacement de leur menu en cours et offre des liens avec chaque page précédente.

Ainsi, dans le menu General Settings (Réglages généraux), sélectionnez Admin Tools (Outils d'administration) pour retourner au menu Admin Tools, ou QubeVu Manager pour retourner à la page d'accueil.

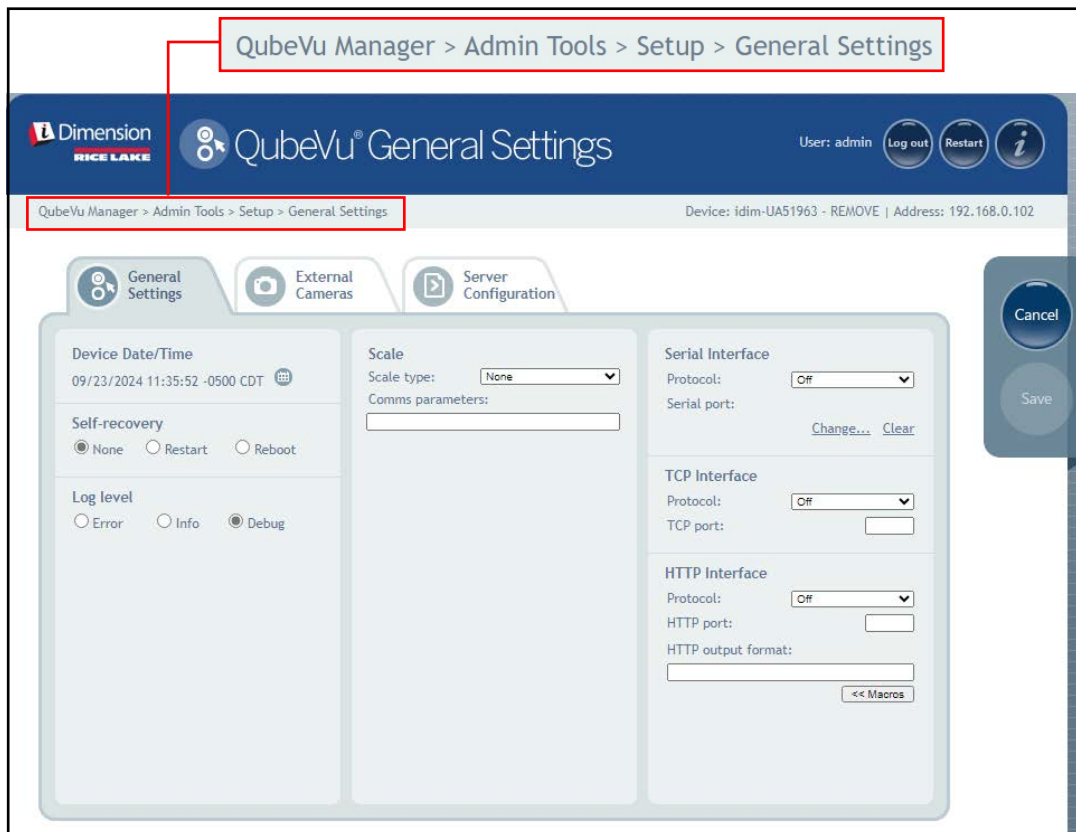


Figure 2-2. Navigation dans les menus

2.2 Boutons Edit/Cancel/Save (Modifier/Annuler/Enregistrer)

Sur les menus, trois boutons actifs sont habituellement affichés :  ,  et  .

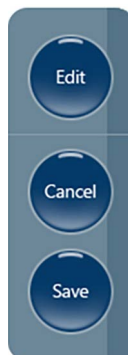


Figure 2-3. Boutons Edit, Cancel et Save (Modifier, Annuler, Enregistrer)








Élément	Description
	Appuyez sur  pour activer la fonctionnalité qui permet de modifier les réglages. Après avoir modifié les réglages, appuyez sur  pour continuer.
	Sélectionnez  pour annuler les modifications apportées à l'onglet actif, sauf si elles ont été enregistrées.
	Sélectionnez  pour enregistrer les modifications effectuées pendant la procédure de modification. REMARQUE : Après l'enregistrement, le dispositif peut redémarrer et retourner à l'écran d'accueil.

Tableau 2-2. Navigation dans la page d'accueil de QubeVu Manager

2.3 État du système

L'état système du dispositif connecté est affiché dans le coin supérieur droit de toutes les pages.

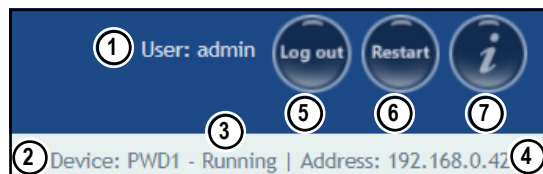


Figure 2-4. Affichage de l'état


N° d'élément	Description
1	Utilisateur Connecté au dispositif en mode Admin (Administrateur). Sélectionnez  pour retourner au mode utilisateur standard.
2	Appareil Le réglage par défaut est le numéro de série de l'appareil iDimension. Celui-ci peut être renommé sous le paramètre Host Name (Nom d'hôte) dans Network Settings (Paramètres réseau) (en mode Admin).
3	État du système (Section 2.3.1) L'état en cours de l'appareil.
4	IP Address 10.184.1.58 : L'adresse IP en cours de l'appareil.
5	Log Out (Déconnexion) (Log In [Connexion] s'affiche si vous n'êtes pas connecté)
6	Redémarre ou relance le système (Section 2.3.2, page 13)
7	QubeVu Inspector (Section 2.4, page 14)

Tableau 2-3. Indicateurs d'état système

Si  (Modifier) est sélectionné dans la section Étalonnage, l'unité peut passer à l'état **Configuring** (Configuration).

Le système redémarrera automatiquement lors de l'enregistrement ou de l'annulation des modifications et retournera au mode **Ready**.

2.3.1 Messages d'état du système

Les messages d'état du système qui peuvent être affichés sont décrits ci-dessous.

État	Description
STARTING (Démarrage en cours)	Le système est en cours de démarrage.
STARTED (Démarré)	L'appareil a été redémarré. Attendez que l'état change en RUNNING avant d'effectuer un dimensionnement. Si le dispositif reste en mode STARTING, utilisez le bouton Help (Aide) de l'affichage démo ou de l'affichage USB pour afficher et effacer les dimensions.
READY (Prêt)	Le système est prêt.
ERROR (Erreur)	Le navigateur Internet est dans l'impossibilité de déterminer l'état. ERROR peut s'afficher pendant le redémarrage du système.
DIMENSIONNEMENT	Le système traite une dimension
REMOVE (Retirer)	Les dimensions sont traitées et l'élément peut être retiré.
STOPPING (Arrêt en cours)	Le système est en train de basculer en mode STOPPED (Arrêté).
STOPPED (Arrêté)	Le service s'est arrêté. STOPPED s'affiche pendant le redémarrage du système. Si l'appareil continue à afficher STOPPED, redémarrez l'appareil à partir de la prise d'alimentation secteur ou de l'interrupteur d'alimentation sur la console.
CALIBRATING (Étalonnage en cours)	Le dispositif a été redémarré ou réinitialisé et le système redémarre les services. Attendez que l'état change en RUNNING (Marche) avant d'effectuer un dimensionnement.
CONFIGURING (Configuration en cours)	En mode Admin, la fonction Edit (Modifier) a été activée pour modifier les paramètres de configuration. Si les paramètres sont enregistrés, le dispositif doit retourner en mode RUNNING (Marche). Si un enregistrement n'a pas été effectué et si le dispositif est en mode configuration, redémarrez le système.
RECOVERING	(Récupération) Le système tente de rétablir la connexion avec les capteurs.

Tableau 2-4. Messages d'état

2.3.2 Informations sur le redémarrage du dispositif

Pour redémarrer le système, sélectionnez l'un des boutons suivants :


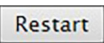


- Sélectionnez  dans la barre de démarrage du système. L'invite de redémarrage de QubeVu Manager apparaît.
- Sélectionnez  pour redémarrer le service actuellement actif sur le dispositif.
- Sélectionnez  pour redémarrer le système d'exploitation. Le redémarrage du système prend plusieurs minutes.
- Sélectionnez  pour retourner au menu précédent.



Figure 2-5. Invite de redémarrage


2.4 QubeVu Inspector

QubeVu Inspector fournit les onglets **Device Information** (Informations sur le dispositif) et **Change Log** (Journal des modifications). Ces onglets fournissent des informations concernant le dispositif et les modifications apportées aux réglages. Il n'est pas nécessaire de se connecter pour voir les informations disponibles sur l'onglet **QubeVu Inspector**.

2.4.1 Onglet Device Information (Informations sur le dispositif)

L'onglet **Device Information** (Informations sur le dispositif) contient des informations système telles que le numéro de série, le numéro de version du micrologiciel et les spécifications.

Pour accéder à **QubeVu Inspector**, procédez de la manière suivante :

1. Sélectionnez  pour accéder à **QubeVu Inspector**.

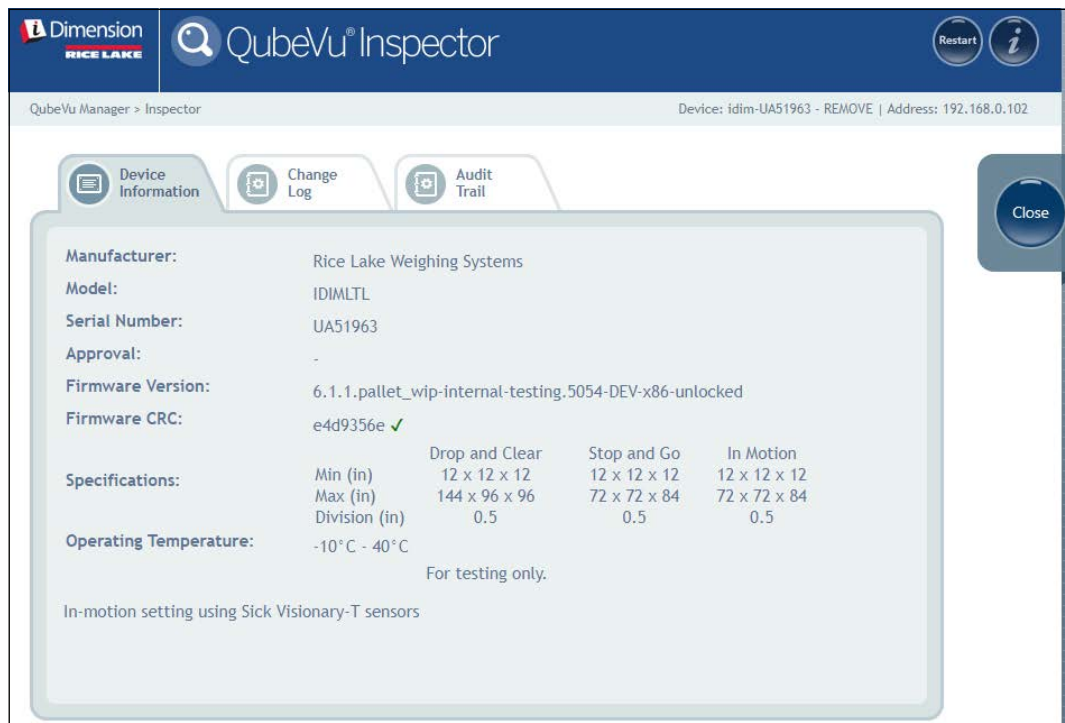



Figure 2-6. QubeVu Inspector

2.4.2 Onglet Change Log (Journal des modifications)

L'onglet **Change Log** (Journal des modifications) contient une liste des modifications apportées aux réglages. Ce menu est utilisé par l'inspecteur local des poids et mesures et par le personnel technique de l'usine.

- Pour visualiser les modifications sur une plage de dates donnée, saisissez une date **Start** (Début) et une date **End** (Fin), puis sélectionnez .

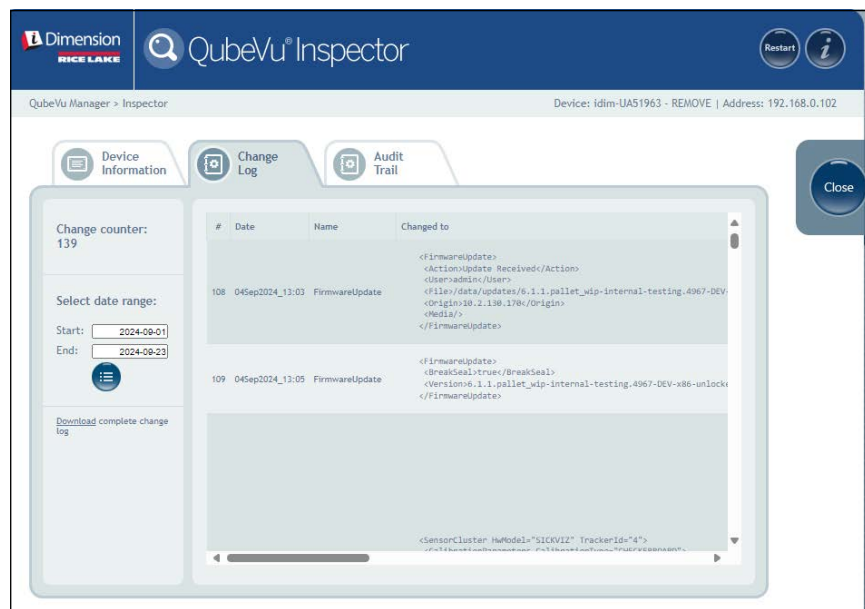



Figure 2-7. Onglet Change Log (Journal des modifications) (Date Range [Plage de dates])

- Pour afficher tous les journaux précédents, sélectionnez  sans entrer de dates.

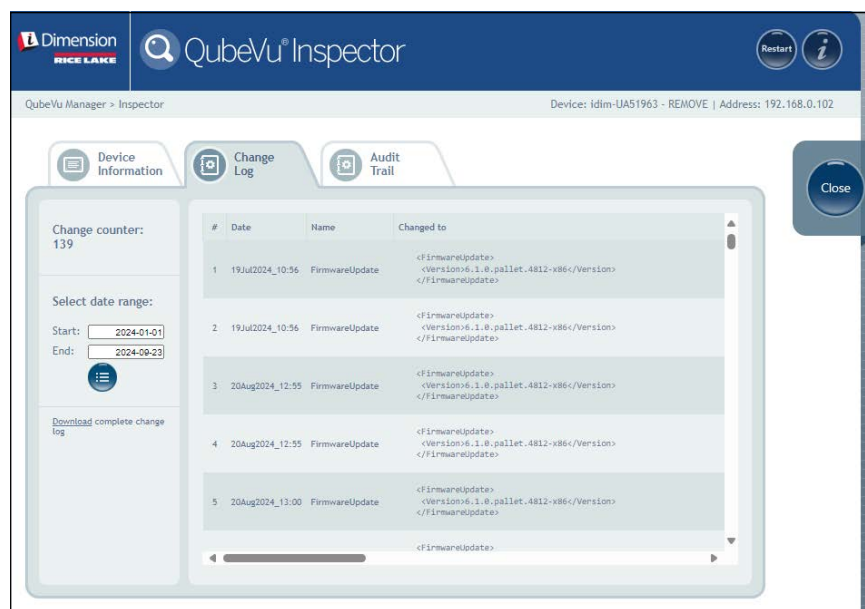




Figure 2-8. Onglet Change Log (Journal des modifications) (All Data [Toutes les données])

- Utilisez les touches fléchées sur le clavier du PC pour faire défiler les résultats.
- Pour exporter le journal dans un fichier *.csv, sélectionnez .

2.4.3 Onglet Audit Trail (Audit métrologique)

L'onglet Audit Trail (Audit métrologique) affiche l'historique d'enregistrement des audits.

- Pour obtenir des enregistrements, renseignez les champs **First record Id:** (Id du premier enregistrement) et **Nb. of records:** (Nombre d'enregistrements) et sélectionnez .

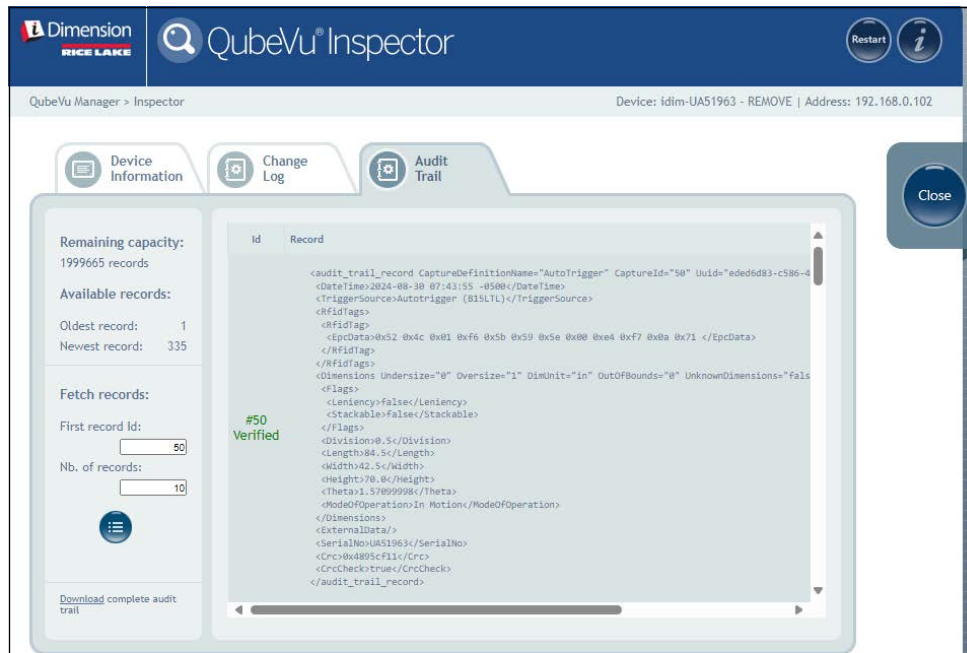


Figure 2-9. Onglet Audit Trail (Audit métrologique) (Plage d'enregistrements)

- Pour obtenir tous les enregistrements, sélectionnez  sans entrer dans les champs.

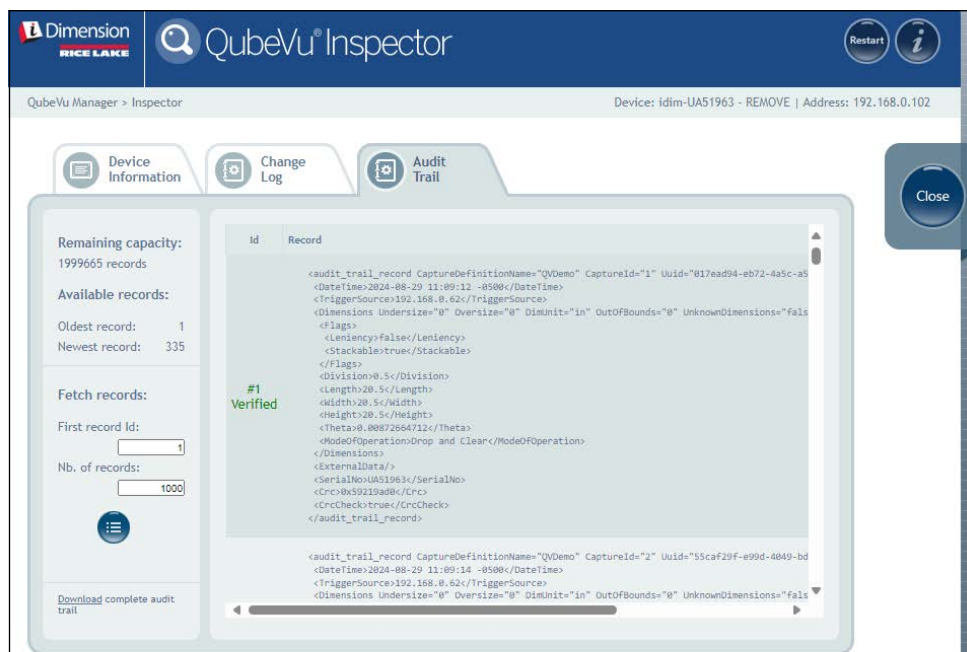


Figure 2-10. Onglet Audit Trail (Audit métrologique) (Tous les enregistrements)

- Utilisez les touches fléchées sur le clavier du PC pour faire défiler les résultats.
- Sélectionnez Download (télécharger) pour exporter les enregistrements dans un fichier *.csv.

3.0 Affichage

Cette section offre une vue d'ensemble du menu **Display Pages** (Pages d'affichage) QubeVu. Certains types d'affichage permettent de relayer des informations.

Pour accéder au menu **Display Pages** (Pages d'affichage), procédez de la manière suivante :

- Sélectionnez  **Displays** dans le menu **QubeVu Manager** (Figure 2-1, page 9) pour accéder au menu **Display Pages** (Pages d'affichage).



Figure 3-1. Menu Displays (Affichages)

Élément	Description
Operator Display	Informations du module d'affichage pour opérateur (Section 3.2, page 19)
Customer Display	Informations du module d'affichage pour client (Section 3.3, page 19)

Tableau 3-1. Navigation dans la page d'accueil de QubeVu Manager

3.1 Écran tactile

L'écran tactile permet de naviguer dans QubeVu. Le bouton **Power** (Alimentation) de l'écran USB est situé à l'arrière de l'appareil. L'écran USB peut être configuré dans QubeVu Manager.

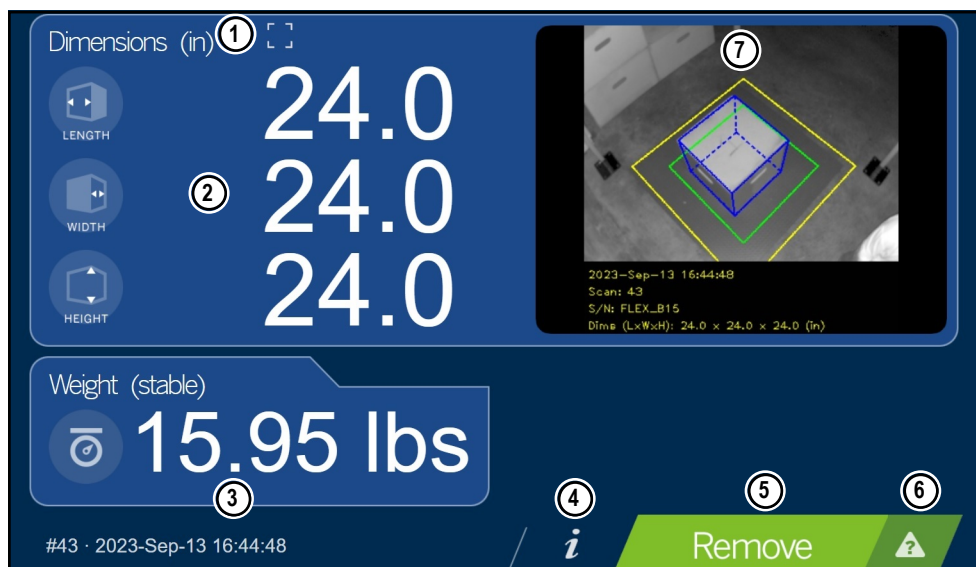


Figure 3-2. Écran tactile

Les touches de fonction permettent de gérer le logiciel l'iDimension via l'écran tactile.

N° d'élément	Fonction	Fonction
1	Indication Hors limites	S'affiche lorsque des objets sont hors limites (voir Section 3.1.1)
2	Affichage des dimensions	Affiche les dimensions mesurées
3	Affichage du poids	Affiche le poids de l'article lorsque les données métriques de l'article ont été capturées. Utilisez l'affichage du poids pour visualiser les données de poids, y compris le poids négatif
4	Bouton Information	Permet d'accéder au menu de configuration pour régler heure et date, adresse IP configurée de l'écran et mises à jour du micrologiciel via clé USB
5	Bouton de numérisation	Active le dispositif pour prendre les dimensions
6	Touche Aide	Affiche le menu Issue Review (Revue des problèmes) ; Fournit des instructions sur la façon d'effacer les conditions telles que démarrage, arrêt, attente ou suppression sans objet dans la zone d'analyse.
7	Image en direct	La zone de pesée fournit une vue en temps réel de la zone de balayage transmise depuis la tête de balayage à l'écran USB.

Tableau 3-2. Fonctions des touches

3.1.1 Icône d'affichage client – Indications Hors limites

L'indication Hors limites (Out of bounds ou OOB) affiche un symbole visuel si la palette ou le colis est placé hors de la zone de travail.

Figure 3-3 indique que la palette est hors limite sur le bord gauche, quand on est face à la balance sur un système de pesage et de dimensionnement de palettes PWD :



Figure 3-3. Indication Hors limites

3.2 Module d'affichage pour opérateur

La fonction **Operator Display** (Affichage opérateur) simule l'écran tactile USB. Le menu **Operator Display** peut être configuré en utilisant les fonctions Admin Tools (Outils admin)/Setup (Configuration)/Displays Settings (Réglages des affichages) (Section 5.3.1, page 35).

- Sélectionnez  **Operator Display** dans le menu **Display Pages** (Pages d'affichage) (Figure 3-1, page 17). Le module d'affichage pour opérateur apparaît.

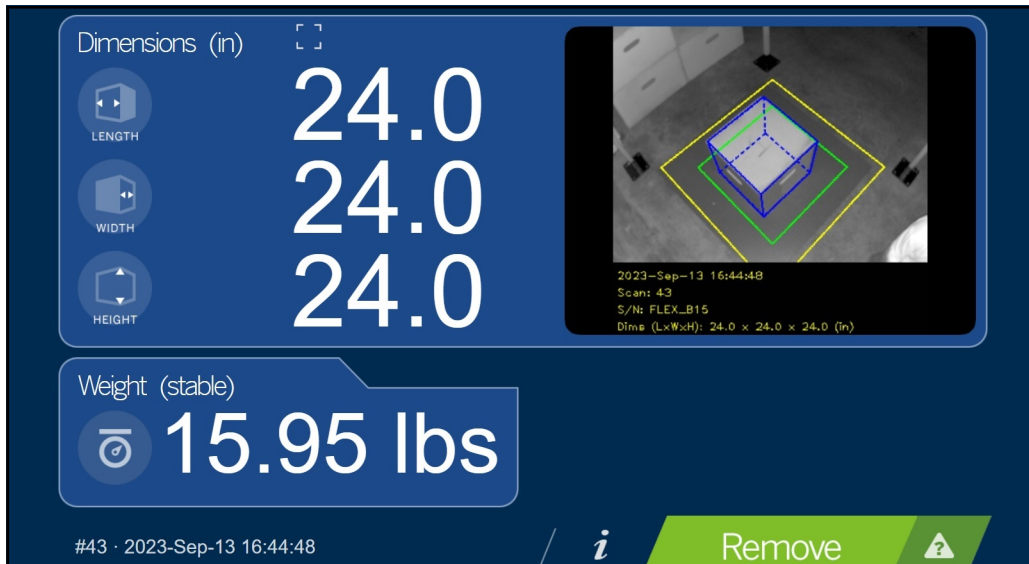


Figure 3-4. Module d'affichage pour opérateur



REMARQUE : Voir Section 3.1, page 18 pour la description des fonctions.

3.3 Module d'affichage pour client

Le menu **Customer Display** (Affichage client) peut être utilisé pour des applications lorsqu'un affichage visible est requis pour mesurer les dimensions. Le menu **Customer Display** ne permet pas d'accéder aux commandes de l'opérateur et est configuré avec les fonctions Admin Tools (Outils admin)/Setup (Configuration)/Displays Settings (Paramètres d'affichage) (Section 5.3.2, page 37).

- Sélectionnez  **Customer Display** dans le menu **Display Pages** (Pages d'affichage) (Figure 3-1, page 17). Le module d'affichage pour client apparaît.

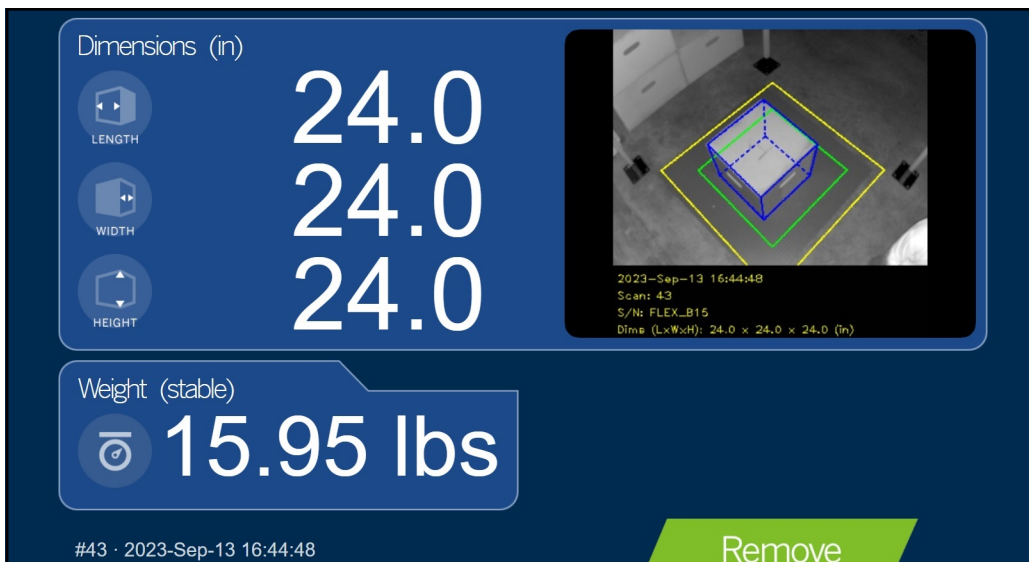


Figure 3-5. Module d'affichage pour client

3.4 Affichage Chariot élévateur

L'**affichage Chariot élévateur** est utilisé dans les applications de fret donner aux opérateurs des messages de dégagement ou d'erreur. Pour accéder à l'affichage Chariot élévateur, saisissez l'adresse IP de l'unité dans le navigateur Web, puis /forkliftdisplay.

Exemple : 10.2.131.197/forkliftdisplay



Figure 3-6. Message Ready (Prêt)

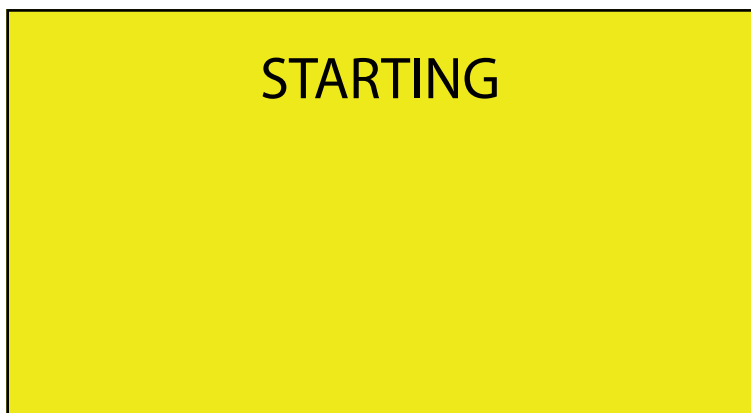


Figure 3-7. Message d'état



REMARQUE : Affiche des messages d'état du système ([Section 2.3.1, page 13](#)) sauf Dimensioning (Dimensionnement), Error (Erreur), Remove (Supprimer) et Ready (Prêt).

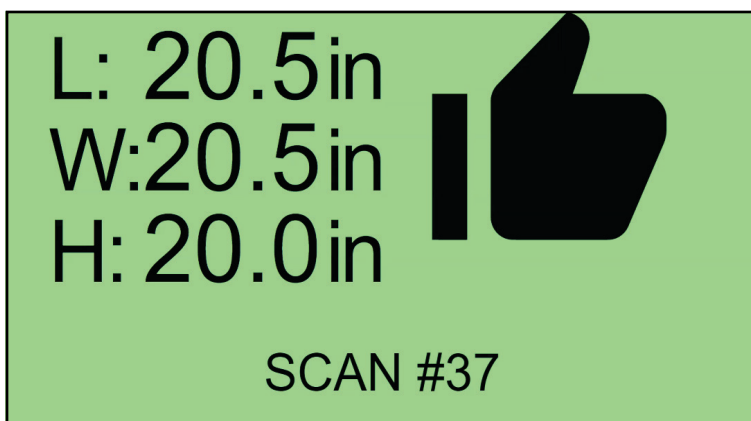


Figure 3-8. Message Clearance (Dégagement)



Figure 3-9. Message d'erreur


Message d'erreur	Description
ERROR getting QubeVu status - the device is probably off or restarting (ERREUR pendant l'obtention de l'état QubeVu - l'appareil est probablement arrêté ou en cours de redémarrage)	Le système est en train de redémarrer
No item in sight (Aucun élément en vue)	L'objet sur le chariot élévateur n'est pas détecté
Center the freight (Centrer le fret)	L'objet se trouve à l'intérieur de la zone de travail mais hors de la zone centrale
Failed to collect data from the sensors - check connections... (Impossible de collecter les données des capteurs - vérifier les connexions...)	Le système ne parvient pas à détecter les capteurs en raison d'une défaillance du réseau
Failed to connect to the sensors after recovery attempt (Impossible de se connecter aux capteurs après une tentative de récupération)	Le système a tenté de détecter les capteurs mais n'a pas réussi en raison d'une défaillance du réseau
Error - Lost connection to device, check network - reconnecting... (Erreur - Connexion perdue à l'appareil, vérification du réseau - reconnexion...)	Le système n'est pas parvenu à se reconnecter

Tableau 3-3. Messages d'erreur

4.0 Admin Tools (Outils d'administration)

Cette section offre une vue d'ensemble du menu **QubeVu Admin Tools** (Outils d'administration) QubeVu. **Admin Tools** (Outils d'administration) configurer, étalonner, définir, mettre à jour, sauvegarder et établir des diagnostics sur le système.

Pour accéder au menu **Admin Tools**, procédez de la manière suivante :

1. Sélectionnez  **Admin Tools** dans le menu **QubeVu Manager** (Figure 2-1, page 9).
2. L'écran de connexion de QubeVu Manager s'affiche. Saisissez les identifiants du compte.



REMARQUE : Le nom d'utilisateur et le mot de passe par défaut sont admin et password.

3. L'écran Admin Tools s'affiche.

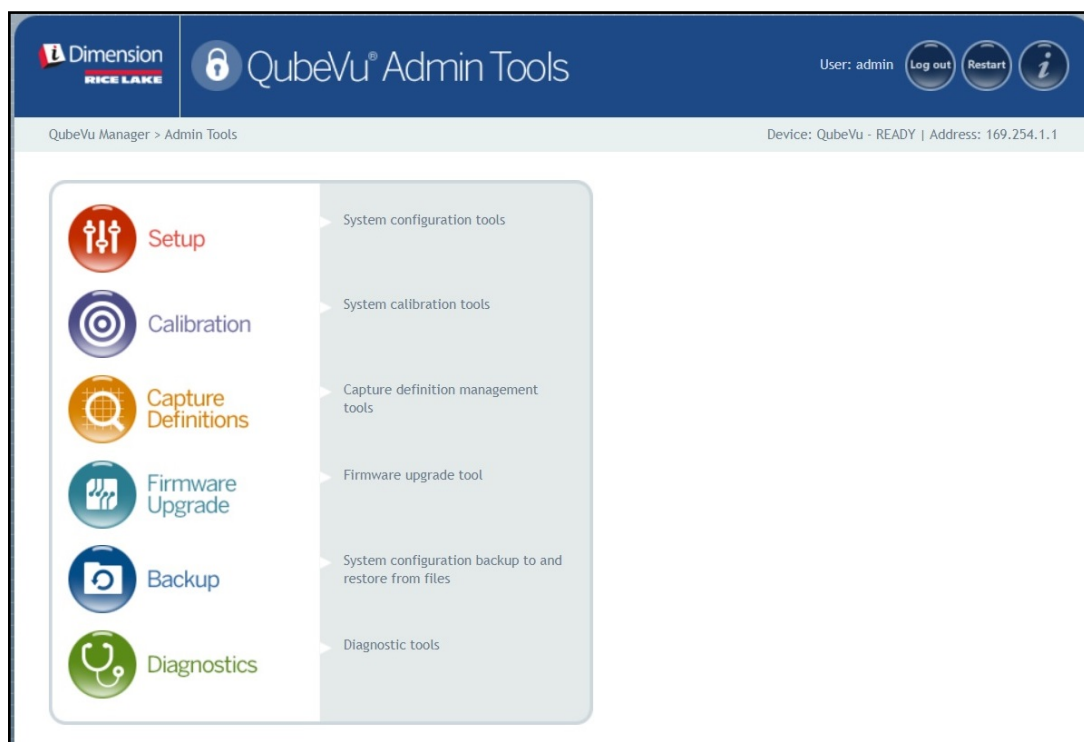


Figure 4-1. Menu Admin Tools (Outils d'administration)


Élément	Description
Setup (Configuration)	Paramétrages généraux (optionnel et balance), mesure, utilisateur et réseau (Section 5.0, page 23)
Calibration (Étalonnage)	Paramétrages d'étalonnage, définir zone de travail et étalonner caméras (Section 6.0, page 43)
Capture Definitions (Définitions de capture)	Définitions de capture pour QubeVu (Section 7.0, page 70)
Firmware Upgrade (Mise à jour du micrologiciel)	Mise à jour du micrologiciel (Section 8.0, page 72)
Backup (Sauvegarde de secours)	Paramétrages backup (sauvegarder) et restore (restaurer) (Section 9.0, page 76)
Diagnostics	Paramétrages des diagnostics (Section 10.0, page 79)

Tableau 4-1. Navigation dans Menu Admin Tools (Outils d'administration)

5.0 Setup (Configuration)


Cette section offre une vue d'ensemble du menu **Setup** (Configuration) de QubeVu.

Pour accéder au menu **Setup** (Configuration), procédez de la manière suivante :

1. Sélectionnez  **Admin Tools** dans le menu **QubeVu Manager** (Gestionnaire QubeVu) (Figure 2-1, page 9).
2. L'écran de connexion de QubeVu Manager s'affiche. Saisissez les identifiants du compte.



REMARQUE : Le nom d'utilisateur et le mot de passe par défaut sont admin et password.

3. Sélectionnez  **Setup** dans le menu **Admin Tools** (Outils d'administration) (Figure 4.0, page 22).
Le menu **Setup** (Configuration) s'affiche.

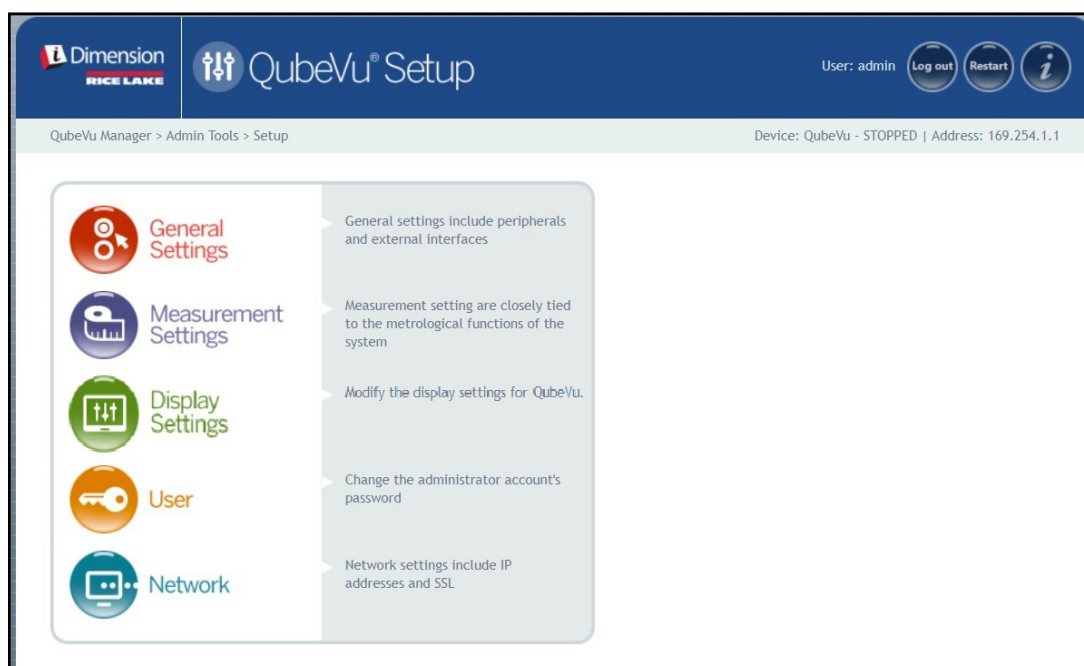


Figure 5-1. Menu Setup (Configuration)


Paramètre	Description
General Settings (Réglages généraux)	Pour modifier les réglages généraux de QubeVu (Section 5.1, page 24)
Measurement Settings (Paramètres de mesure)	Pour modifier les paramètres de mesure pour QubeVu (Section 5.2, page 31)
Display Settings (Paramètres d'affichage)	Pour modifier les paramètres d'affichage pour QubeVu (Section 5.3, page 35)
User (Utilisateur)	Pour modifier le mot de passe du compte administrateur (Section 5.4, page 39)
Network (Réseau)	Pour modifier les paramètres de réseau pour QubeVu (Section 5.5, page 40)

Tableau 5-1. Navigation de configuration

5.1 General Settings (Réglages généraux)

Le menu **General Settings** (Réglages généraux) permet d'accéder à la configuration générale du dispositif, à la configuration de la balance, à la configuration de l'interface de communication.

Pour accéder au menu **General Settings** (Réglages généraux), procédez de la manière suivante :

- Sélectionnez  **General Settings** dans le menu **Setup** (Configuration) (Figure 5-1, page 23). Le menu **General Settings** (Réglages généraux) s'affiche.

Le menu **General Settings** (Réglages généraux) comporte deux onglets :

- General Settings (Réglages généraux) (Section 5.1.1)
- External Cameras (Caméras externes) (Section 5.1.2, page 28)

5.1.1 Onglet General Settings (Réglages généraux)

L'onglet **General Settings** permet de personnaliser et de modifier les réglages du dispositif (Tableau 5-2, page 25):



Figure 5-2. Onglet General Settings (Réglages généraux)

N° d'élément	Paramètre	Description
1	Device Date/Time (Date/Heure du dispositif)	Date et heure configurables
2	Self Recovery (Auto-récupération)	Détermine l'option de récupération de l'appareil. Par défaut : Reboot (Redémarrage) Sélections : <ul style="list-style-type: none"> • None (Aucune) – Le système passe en mode Arrêt et un redémarrage manuel est nécessaire • Restart – Si le système a déterminé un état d'erreur critique, l'unité redémarre après 10 secondes. • Reboot – Si une erreur se produit trois fois dans les 15 minutes, l'appareil redémarre.
3	Log level (Niveau de journal)	Le choix de Error (erreur) ou Debug (débugage) augmente la quantité d'informations techniques et de performances stockées dans les diagnostics et les fichiers journaux affichés dans la commande « ipaddress/log ». Par défaut : debug (débugage) Sélections : <ul style="list-style-type: none"> • Error (Erreur) – Ne consigne que les messages d'erreur. • Info (Informations) – Ne consigne que les messages d'information. • Debug (Débugage) – consigne tous les messages.
4	Scale (Balance)	Scale Type (Type de balance) – Scale options (Options de balance) : Auto , None (Aucun), External (Externe), USB HID, Pennsylvania 7300, METTLER TOLEDO, MT-SICS, NCI, A&D FG, Dini, indicateur Rice Lake Comms parameters (paramètres de communication) USB/RS-232 – Entrez les réglages de la balance sélectionnée ; exemple d'indicateur configuré : Réglage d'application requis : 9600,N,8,1 <ul style="list-style-type: none"> • Baud rate (Débit en bauds) : 9600 • Parity (Parité) : None (Aucune) • Start bits (Bits de démarrage) : 8 • Stop Bits (Bits d'arrêt) : 1
5	Interface série	Serial Interface (Interface série) – À utiliser lors de la capture de données provenant d'un convertisseur RS-232/Série quand connecté au PC ; Pour des informations détaillées sur l'utilisation de ces interfaces, consultez le Guide API iDimension (Section 12.5.1, page 97 pour des détails sur la configuration de l'interface TCP) <ul style="list-style-type: none"> • Par défaut : Off • Sélections : Off, QubeVu, Cubiscan 110/150 Serial Port (Port série) – Configuration d'un convertisseur RS-232/USB pour communiquer avec le PC
6	TCP Interface (Interface TCP)	À utiliser lors de l'utilisation du format commande/réponse TCP lorsque connecté au réseau <ul style="list-style-type: none"> • Par défaut : Off • Sélections : Off, QubeVu, Cubiscan 110/150 • TCP Port :
7	HTTP Interface (Interface TCP)	À utiliser lors de l'utilisation du format commande/réponse HTTP lorsque connecté au réseau Protocole <ul style="list-style-type: none"> • Par défaut : Off • Sélections : Off, Text HTTP port – Le port utilisé pour établir la communication <ul style="list-style-type: none"> • Par défaut : vide • Sélections : Off, Text HTTP output format (Format de sortie HTTP) <ul style="list-style-type: none"> • Par défaut : vide • Sélections : %DATETIME%, %CAPTUREID%, %LENGTH%, %WIDTH%, %HEIGHT%, %VOLUME%, %DIMUNIT%, %WEIGHT%, %WEIGHT-LB%, %WEIGHT-KG%, %WEIGHTUNIT%, %DISPLAYWEIGHT%, %BARCODES%, %STATUS, et %%%%

Tableau 5-2. Paramètres de Measurement Settings (Réglages des mesures)

Configuration de l'interface série

1. Sélectionnez **QubeVu** or **Cubiscan 110/150** dans la liste déroulante des interfaces série (article 5 sur la [Figure 5-2](#), page 24).

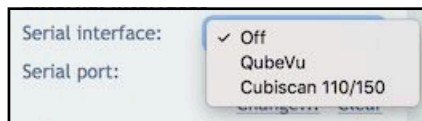


Figure 5-3. Sélection de l'adaptateur

2. Sélectionnez **Change...** avant de brancher le câble USB-série. Le logiciel iDimension commence à rechercher un nouveau câble.



Figure 5-4. Recherche de câble

3. Branchez le câble dans le port USB ou le concentrateur USB. Le câble sera détecté.
4. Sélectionnez **OK** pour continuer.
5. Sélectionnez **Save** pour terminer la configuration d'émulation série.



Figure 5-5. Câble détecté

On peut voir le l'état du port série dans les **General Settings** (Réglages généraux). L'état n'est rafraîchi que lorsque la page est rafraîchie ou après sélection de la boîte de dialogue **Change...**

Configurer Date/Heure

Le paramètre **Date/Time** (Date/Heure) définit la date et l'heure. La date et l'heure sont utilisées pour horodater les changements de configuration qui affectent l'homologation pour usage réglementé.


1. Dans General Settings (Réglages généraux), sélectionnez  pour modifier les réglages de la date et de l'heure de l'unité.



Figure 5-6. Onglet Date and Time (Date et heure)

2. Sélectionnez **Now** pour définir la date et l'heure pour qu'elle correspondent à la date et à l'heure de l'ordinateur local ou entrez une date et une heure nouvelles.
3. Sélectionnez un **Time Zone** (Fuseau horaire).
4. Sélectionnez **Done** pour appliquer les réglages.

5.1.2 Onglet External Cameras (Caméras externes)

L'ajout de caméras externes nécessite la configuration de la caméra AXIS IP à l'aide du programme utilitaire AXIS IP. Veillez à ce que la caméra IP concorde avec les réglages du réseau PC. L'adresse IP statique par défaut de la caméra est 192.168.0.90. Voir [Section 12.2, page 89](#) pour des instructions sur l'utilisation du programme utilitaire Axis IP. Le programme utilitaire se trouve sur le PC intégré dans le dossier Utility (Utilitaire).

1. Pour ajouter une nouvelle caméra externe, sélectionnez **Add New Camera** (Ajouter nouvelle caméra).

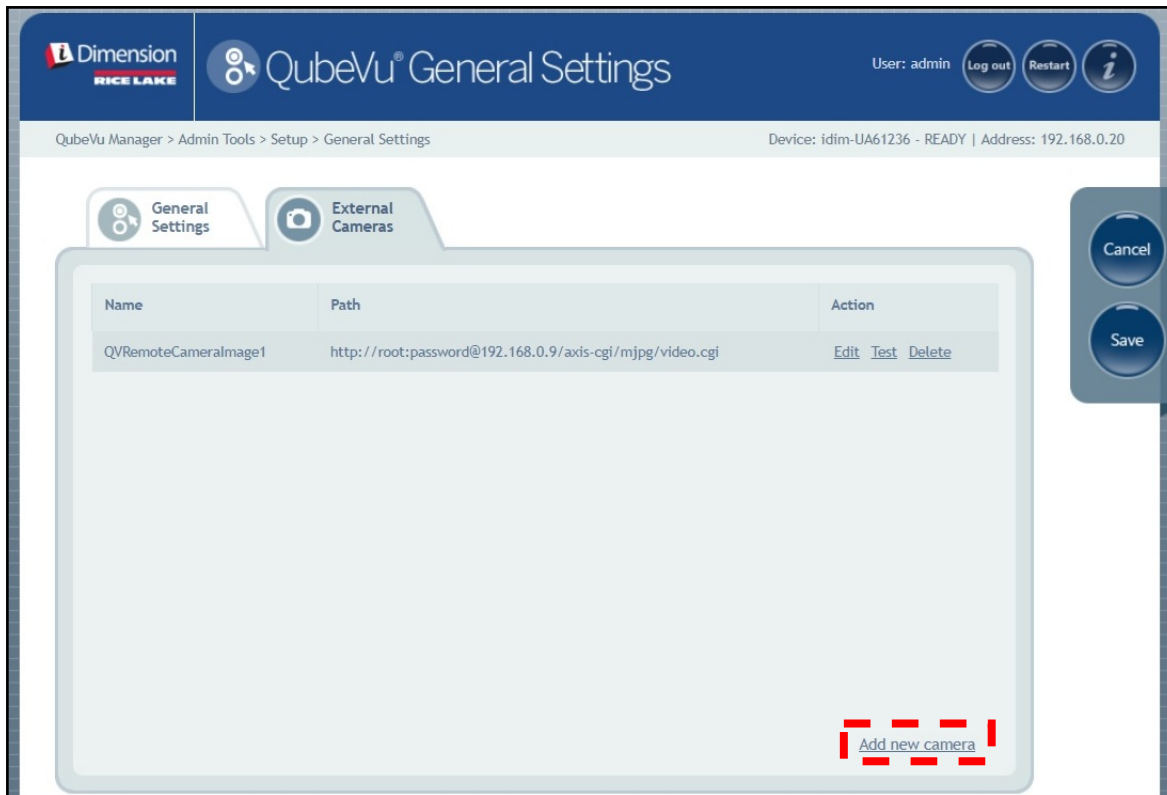


Figure 5-7. Onglet External Cameras (Caméras externes)

2. La page est rafraîchie avec du texte temporaire ajouté aux colonnes Name (Nom), Path (Chemin) et Scale factor (Facteur d'échelle).

Name	Path	Action
QVRremoteCameraImage1	http://root:password@xx.xx.xx.xx/axis-cgi/mjpg/	OK Cancel

Figure 5-8. Informations de caméra temporaires

3. Saisissez le nom de caméra souhaité.



REMARQUE : L'affichage opérateur affiche uniquement les images nommées QVRremoteImageX (X étant l'ordre numérique de la caméra).

4. Configurez les informations Patch (Chemin) (<http://username:password@xx.xx.xx.xx/mjpg/video.mjpg>) de la manière suivante :
 - username:password — Identifiants nom d'utilisateur et mot de passe
 - @xx.xx.xx.xx — Adresse IP de caméra (par exemple, 192.168.0.90)
 - Mpg/video.mjpg



REMARQUE : Pour un micrologiciel antérieur à 6.1.2, utilisez le chemin : <https://root:password@xx.xx.xx.xx/axis-cgi/jpg/image.cgi>

5. Sélectionnez **OK**.
6. Sélectionnez **Save** pour continuer.
7. Le QubeVu Manager redémarre et retourne à la page d'accueil.
8. Retournez à l'onglet External cameras (Caméras externes) et sélectionnez **Test**.
9. Sélectionnez **OK**.

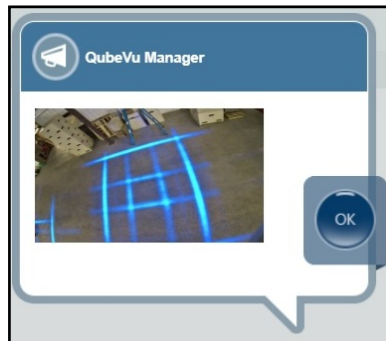


Figure 5-9. Caméra externe

5.1.3 Onglet Server Configuration (Configuration serveur)

Fournit des informations sur le serveur où l'appareil télécharge les données de mesure et d'image.



REMARQUE : Actuellement, un seul serveur peut être configuré.

Ajout d'un serveur

1. Des fichiers peuvent être sélectionnés de la façon suivante :
 - Faites glisser et déposez le fichier dans la fenêtre Server #1 (Serveur n° 1).
 - Sélectionnez **browse for files...** (Parcourir pour chercher des fichiers) et choisissez un fichier de configuration de serveur (voir Figure 5-10, page 29).

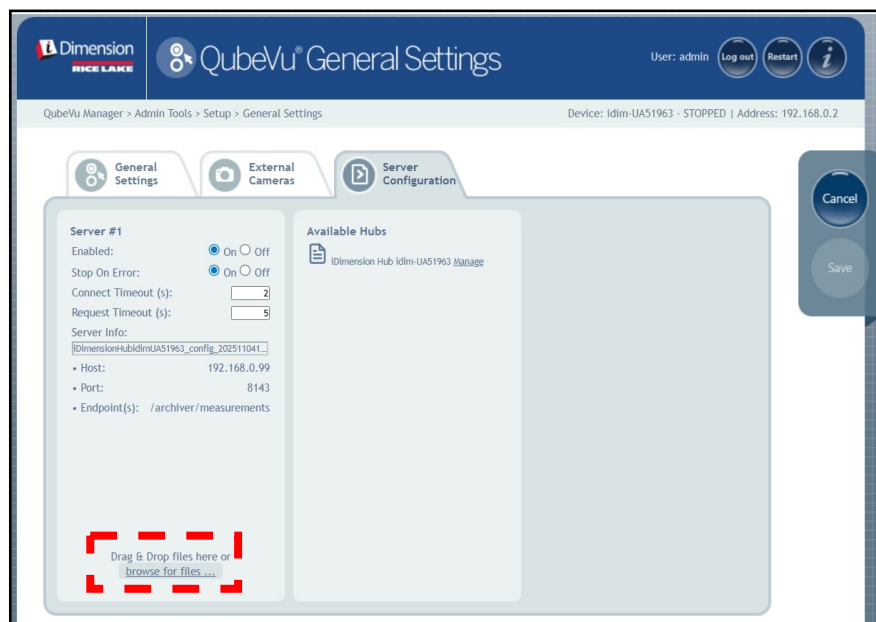


Figure 5-10. Onglet Server Configuration (Configuration serveur)

2. Ajustez les paramètres du serveur.

Server #1

Enabled: ① ☒ On ☐ Off

Stop On Error: ② ☒ On ☐ Off

Connect Timeout (s): ③

Request Timeout (s): ④

Server Info: ⑤

iDimensionHubidimUA51963_config_202511041...

- Host: 192.168.0.99
- Port: 8143
- Endpoint(s): /archiver/measurements

Drag & Drop files here or [browse for files ...](#)

Figure 5-11. Paramètres de configuration du serveur

3. Sélectionnez  (Enregistrer).

N° d'élément	Paramètre	Description
1	Enabled	Doit être ACTIVÉ pour que le système télécharge les données de mesure et d'image sur le serveur.
2	Stop On Error (Arrêt en cas d'erreur)	Activé - Le système cessera de télécharger en cas d'erreur. Désactivé - Le système ignorera les erreurs de téléchargement et continuera la procédure en cours REMARQUE : Le système ne renvoie pas les téléchargements qui ont échoué.
3	Connect Timeout (Délai de connexion)	Temps en secondes au bout duquel le système cesse de tenter de se connecter au serveur.
4	Request Timeout (Délai de demande)	Temps en secondes au bout duquel le système cesse de tenter d'envoyer des données au serveur.
5	Server Info (Informations serveur)	Affiche le nom du serveur.

Tableau 5-3. Paramètres de configuration du serveur

5.2 Measurement Settings (Paramètres de mesure)

S'affiche et permet à un utilisateur de modifier les réglages dans les menus de paramètres.

IMPORTANT : La modification des paramètres de mesure rend caduque l'homologation pour usage réglementé.

Pour accéder au menu **Measurement Settings** (Paramètres de mesure), procédez de la manière suivante :


- Sélectionnez  dans le menu **Setup** (Configuration) (Figure 5-1, page 23). Le menu **Measurement Settings** (Paramètres de mesure) s'affiche.
- Une invite apparaît décrivant l'effet de la modification des paramètres de mesure. Si les conditions sont acceptables, sélectionnez **OK**.



Figure 5-12. Invite concernant les paramètres de mesure

- L'écran Measurement Settings (Réglages des mesures) apparaît.

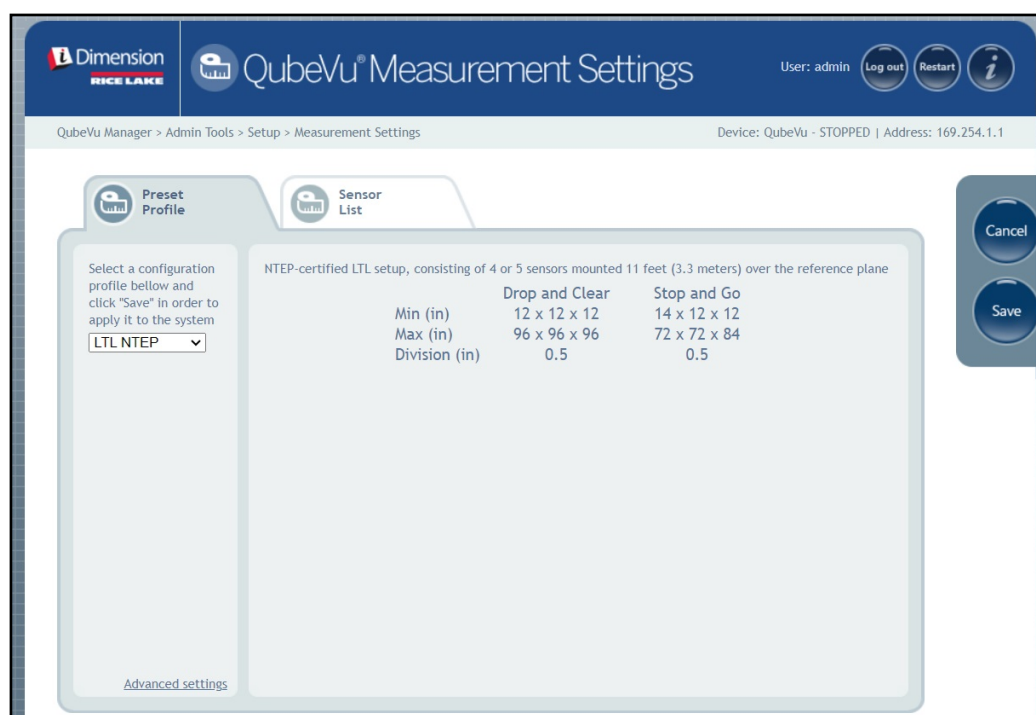


Figure 5-13. Onglet Measurement Settings (Réglages des mesures)

Le menu Measurement Settings (Réglages des mesures) comporte deux onglets :

- Preset Profile (Profil prédéfini) (Section 5.2.1)
- Sensors List (Liste des capteurs) (Section 5.2.3, page 34)

5.2.1 Onglet Measurement Settings (Réglages des mesures)

Modifier les valeurs dans **Measurement Settings**. Pour obtenir des informations sur les paramètres, reportez-vous au [Tableau 5-2, page 25](#).

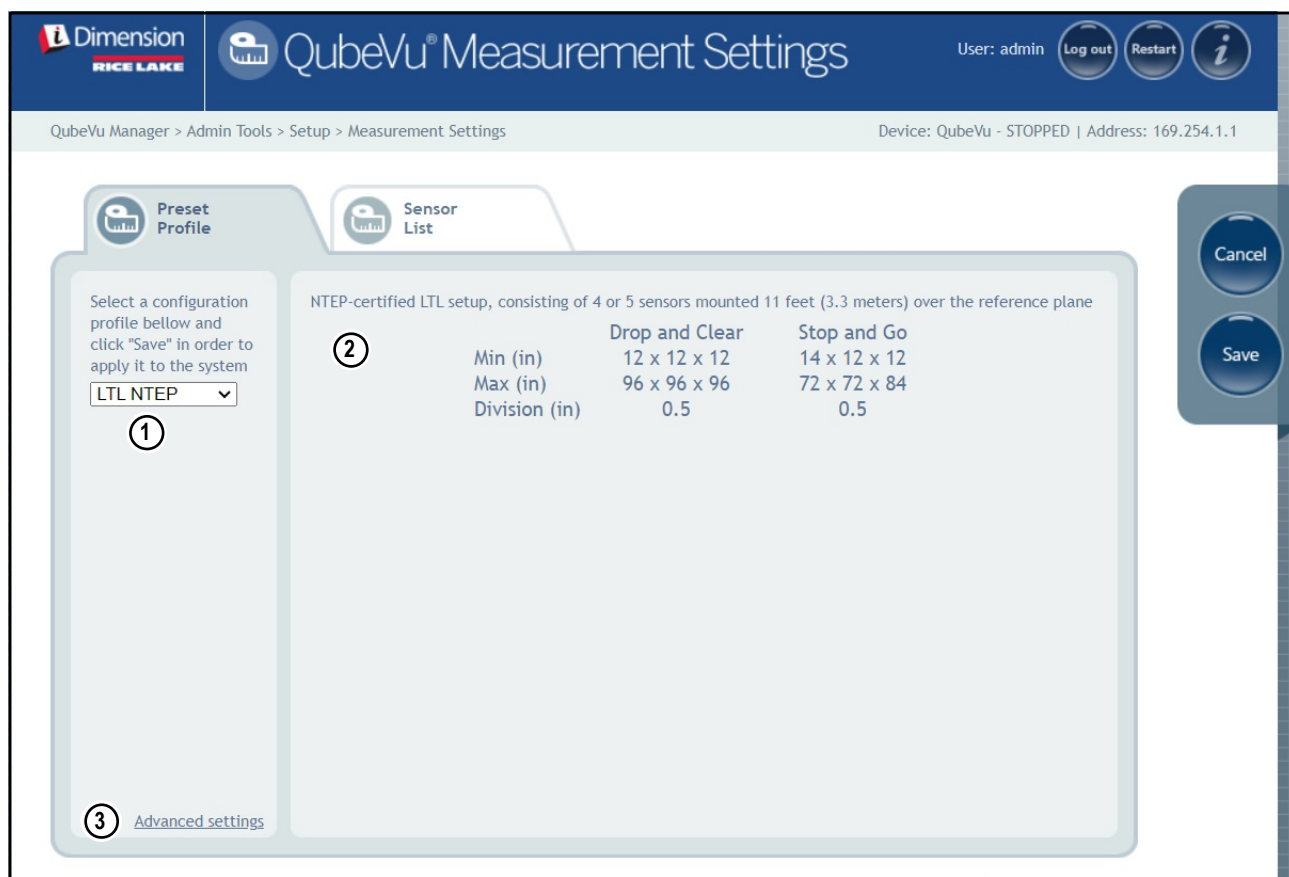


Figure 5-14. Onglet Measurement Settings (Réglages des mesures)

N° d'élément	Paramètre	Description
1	Preset Profile (Profil prédéfini)	Profils multiples configurés avec des réglages de mesure spécifiques : <ul style="list-style-type: none"> • Pallet (Palette) : Metric, NTEP, METRIC, US Customary • Parcel (Colis) : Metric 1.2m, Metric 1.5m, Metric 2.0m, US 48in, US 60in, NTEP 60in, US 80in
2	Profile description (Description de profil)	Présente la liste des spécifications du profil prédéfini.
3	Advanced Settings (Réglages avancés)	Ouvrez le menu Advanced Measurement Settings (Réglages de mesure avancés) (voir Section 5.2.2, page 33)

Tableau 5-4. Fonctions de Measurement Settings (Réglages des mesures)

5.2.2 Measurement Advanced Settings (Réglages de mesure avancés) (Configuration Editor [Éditeur de configuration])

Ce menu contient divers paramètres qui affectent les mesures.

Pour accéder au menu **Measurement Advanced Settings** (Paramètres de mesure avancés), procédez de la manière suivante :

- Sélectionnez **Advanced settings** (Réglages avancés) dans le menu **Measurement Settings** (Réglages de mesure) (Figure 5-1, page 23). Le menu **Configuration Editor** (Éditeur de configuration) s'affiche.

IMPORTANT : Ne modifiez pas les paramètres avant d'avoir contacté Rice Lake Weighing Systems.

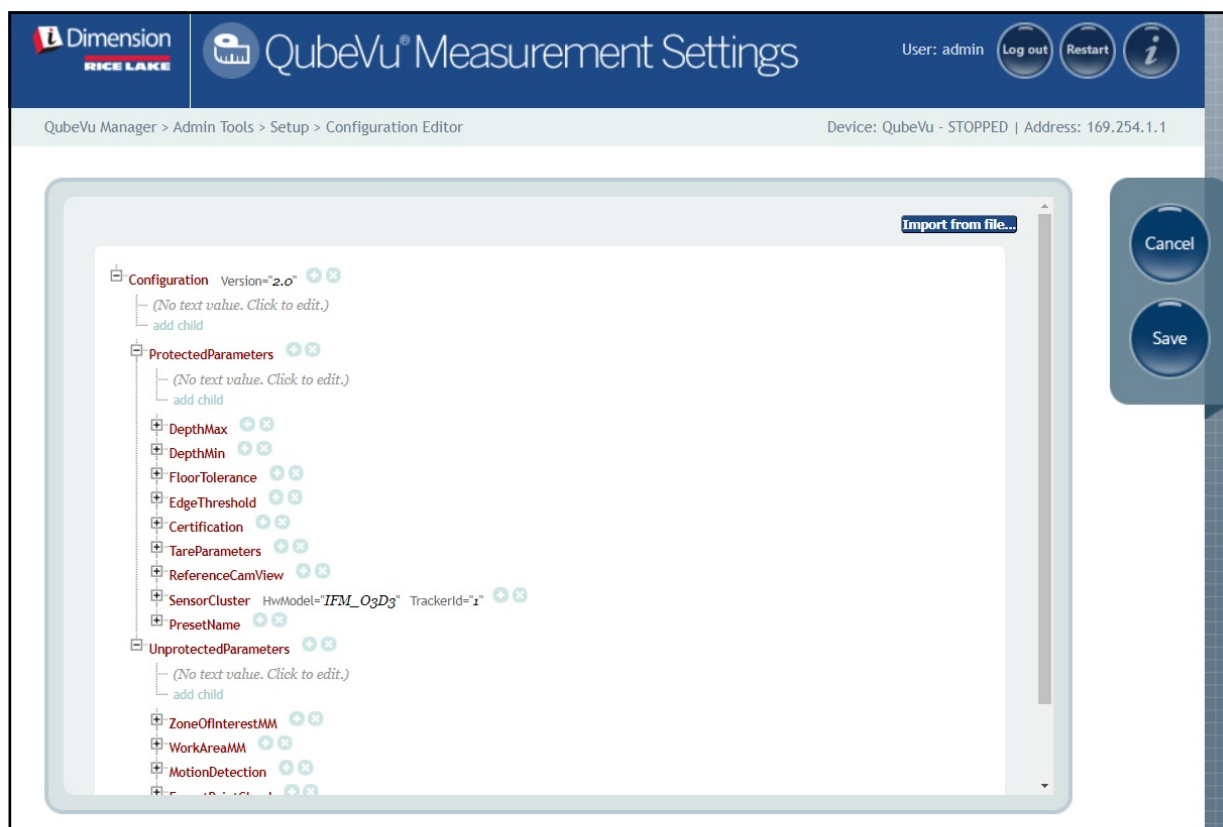


Figure 5-15. Measurement Advanced Settings (Paramètres de mesure avancés)

5.2.3 Onglet Sensor List (Liste des capteurs)

L'onglet Sensor List (Liste des capteurs) permet d'accéder à l'état de travail et à l'état d'étalonnage iDimension.

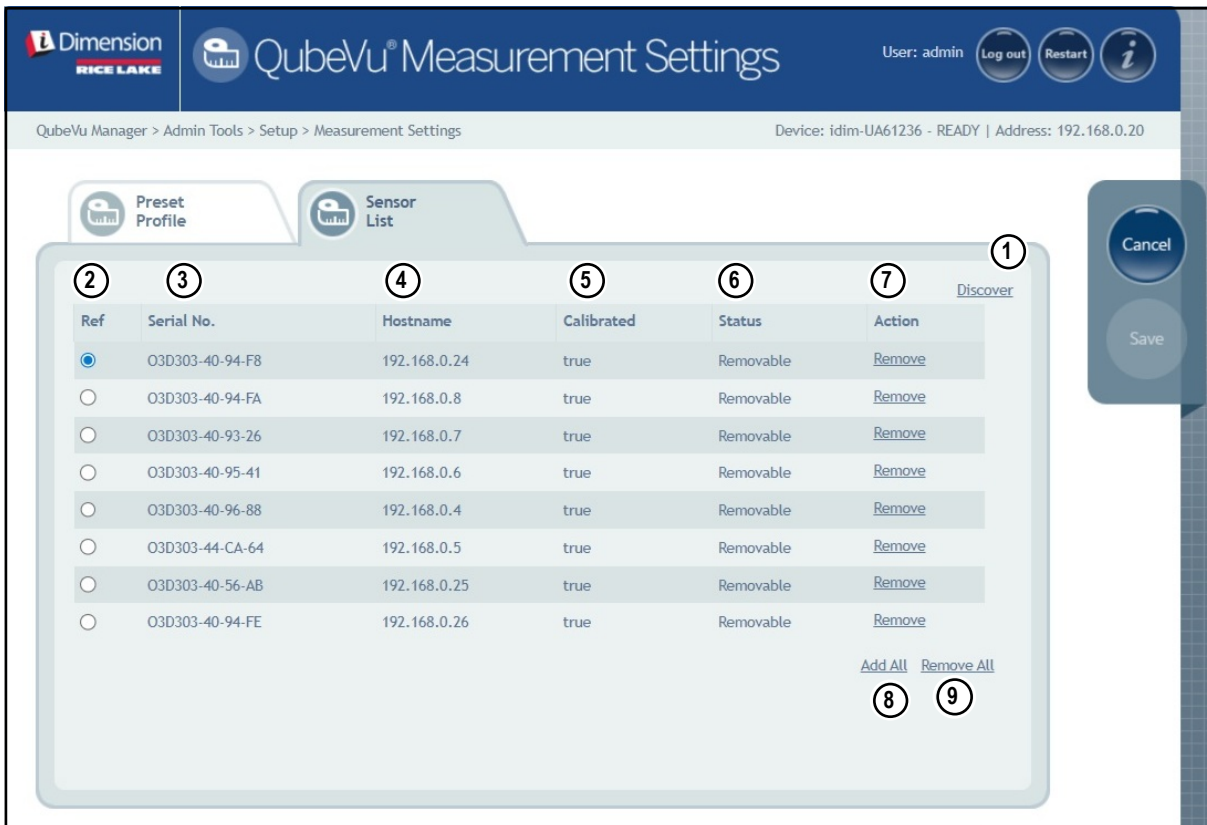


Figure 5-16. Fonctions de Sensor List (Liste des capteurs)

Élément	Paramètre	Description
1	Discover (Découvrir)	Lors d'une nouvelle installation, d'une action "Remove All" (Supprimer tout) ou d'un remplacement de capteurs ; sélectionnez Discover (Découvrir) pour mettre à jour la liste des capteurs et le micrologiciel avec des capteurs IFM ou SICK utilisés pour le système iDimension
2	Ref (Référence)	La sélection de "Ref" ou Référence détermine quel capteur servira de référence visuelle lors de la configuration de "Set Work Area" (Définir la zone de travail) dans le menu d'étalonnage et définit correctement les indications Hors limites sur l'écran USB ; si un cinquième capteur aérien est utilisé, le logiciel iDimension sélectionnera automatiquement ce capteur comme capteur de référence.
3	Serial No. (N° de série)	Numéro de série du capteur IFM ou SICK
4	Host Name (Nom d'hôte)	Adresses IP des capteurs ; les adresses IP sont configurées à l'aide de l'assistant de vision IFM ou l'outil d'ingénierie SICK SOPAS et doivent utiliser la même adresse réseau et le même sous-réseau avec des numéros d'hôte uniques comme paramètres réseau du logiciel iDimension. Adresses IP par défaut des capteurs IFM : <ul style="list-style-type: none"> ID 1 = 192.168.0.4 ID 2 = 192.168.0.5 ID 3 = 192.168.0.6 ID 4 = 192.168.0.7 ID 5 = 192.168.0.8 (pour une installation à 5 capteurs) ID 6 = 192.168.0.24 (pour une installation à 8 capteurs) Adresses IP par défaut des capteurs SICK : <ul style="list-style-type: none"> ID 7 = 192.168.0.25 (pour une installation à 8 capteurs) ID 8 = 192.168.0.26 (pour une installation à 8 capteurs) ID1 = 192.168.0.101 ID2 = 192.168.0.102 ID3 = 192.168.0.103 ID4 = 192.168.0.104


Tableau 5-5. Réglages de découverte des capteurs distants

Élément	Paramètre	Description
5	Calibrated (Étalonné)	Le paramètre Calibrated (Étalonné) indique si le capteur individuel a été étalonné ou non <ul style="list-style-type: none"> • True (Vrai) – Lors de l'installation initiale, les capteurs n'ont pas été étalonnés pour l'unité iDimension ; après un étalonnage réussi, l'état passe à Yes (Oui). Si un capteur a été remplacé dans le champ, un nouveau n° de série apparaîtra et l'écran affichera No (Non). • False (Faux) – Les capteurs distants ont été étalonnés pendant l'installation initiale ; si l'adresse IP des capteurs a été modifiée dans le champ après l'installation, retirez tous les capteurs, faites une Discovery (Découverte) et ajoutez de nouveaux capteurs avant de procéder à un nouvel étalonnage.
6	État	L'état enregistré définit l'état de connexion en cours de chaque capteur après que l'installation initiale, Discovery (Découverte) et Add All (Ajouter tous) ont été effectués. <ul style="list-style-type: none"> • Removable (Amovible) – Le capteur a été identifié pendant l'installation initiale • Available (Disponible) – Le capteur a été identifié mais n'est pas connecté au commutateur réseau
7	Action	Options disponibles : <ul style="list-style-type: none"> • Add (Ajouter) – Ajouter individuellement chaque capteur au micrologiciel en vue de l'utiliser ; il est recommandé d'utiliser Add All (Ajouter Tous) ; après avoir sélectionné cette fonction, un étalonnage est obligatoire • Remove (Retirer) - Retirer individuellement chaque capteur du micrologiciel ; il est recommandé d'utiliser Remove All (Retirer Tous) lors d'un changement de capteurs ou d'adresses IP, puis d'utiliser Add All (Ajouter Tous) ; après avoir sélectionné cette fonction, un étalonnage est obligatoire
8	Add All (Ajouter Tous)	Ajout tous les capteurs quand l'état est Pending Add (Ajout en attente) ; un étalonnage est requis après cette sélection
9	Remove All (Retirer Tous)	Retire tous les capteurs quand l'état indique Removable (Amovible) ; À utiliser lors du changement d'un capteur ou d'un changement d'adresses IP après étalonnage ; un étalonnage est requis après cette sélection

Tableau 5-5. Réglages de découverte des capteurs distants (Suite)

5.3 Display Settings (Paramètres d'affichage)

Pour accéder à Display Settings :

- Sélectionnez  **Display Settings** dans le menu **Setup** (Configuration) (Figure 5-1, page 23) pour accéder au menu **Display Settings** (Paramètres d'affichage).

5.3.1 Operator Display (Affichage opérateur)

Display Settings (Paramètres d'affichage) configure la fonctionnalité de l'écran USB.

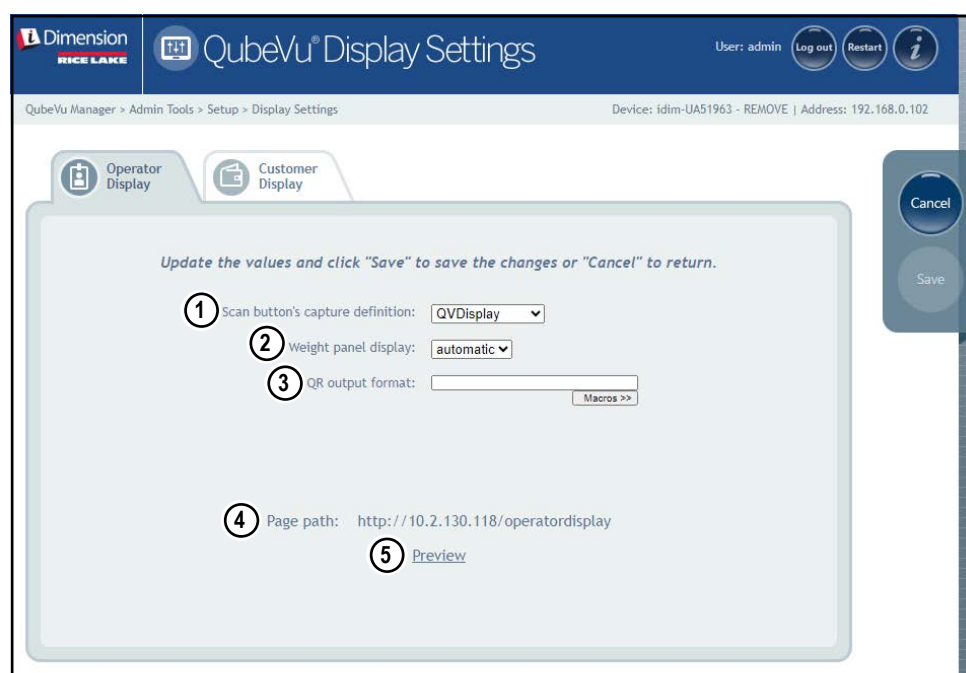


Figure 5-17. Operator Display (Affichage pour opérateur)



REMARQUE : Voir [Section 3.1, page 18](#) pour les informations d'affichage de l'écran tactile.


Le bouton scan (balayage) et l'alimentation d'images en direct ne sont pas disponibles sur l'affichage du client.

N° d'élément	Paramètre	Description
1	Scan button's capture definition (Définition de capture du bouton de balayage)	<p>Sélectionnez une définition de capture dans la liste disponible pour ajouter un bouton Scan sur l'affichage opérateur.</p> <p>L'ajout d'un bouton Scan sur l'affichage opérateur permet un déclenchement manuel du système pour effectuer une mesure de dimensions.</p> <p>Options disponibles :</p> <ul style="list-style-type: none"> • QVDemo – Le bouton d'analyse effectue le balayage QVDemo • QVDisplay – Le bouton d'analyse effectue le balayage QVDisplay • Default (Par défaut) - Pas de bouton de balayage <p>REMARQUE : Les paramètres dans ce menu déroulant sont récupérés des définitions de capture (voir Reportez-vous à la section 7.0, page 70).</p>
2	Weight panel display (Affichage du panneau de poids)	<p>Par défaut : Automatic (Automatique)</p> <p>Options disponibles :</p> <ul style="list-style-type: none"> • Automatic – l'écran USB montre l'affichage du panneau de poids avec ou sans balance connectée • Hidden (Masqué) – L'affichage du panneau de poids est supprimé de l'écran USB
3	QR output format (Format de sortie QR)	<p>Configure un code QR qui est présenté sur l'écran USB.</p> <p>Des macros fournissent des définitions qui peuvent être sélectionnées :</p> <ul style="list-style-type: none"> • %DATE%TIME% • %CAPTUREID% • %LENGTH% • %WIDTH% • %HEIGHT% • %VOLUME% • %DIMUNIT% • %WEIGHT% • %WEIGHT-LB% • %WEIGHT-KG% • %WEIGHTUNIT% • %DISPLAYWEIGHT% • %BARCODE% • %%%%
4	Page path (Chemin de page)	L'adresse de la page de l'affichage opérateur.
5	Preview (Aperçu)	Affiche un aperçu de la configuration

Tableau 5-6. Réglages de l'affichage opérateur

5.3.2 Customer Display (Affichage client)

Display Settings (Paramètres d'affichage) configure la fonctionnalité de l'écran USB.

- Sélectionnez  **Display Settings** dans le menu **Setup** (Configuration) (Figure 5-1, page 23) pour accéder au menu **Display Settings** (Paramètres d'affichage).
- Sélectionnez l'onglet **Customer Display** (Affichage client).

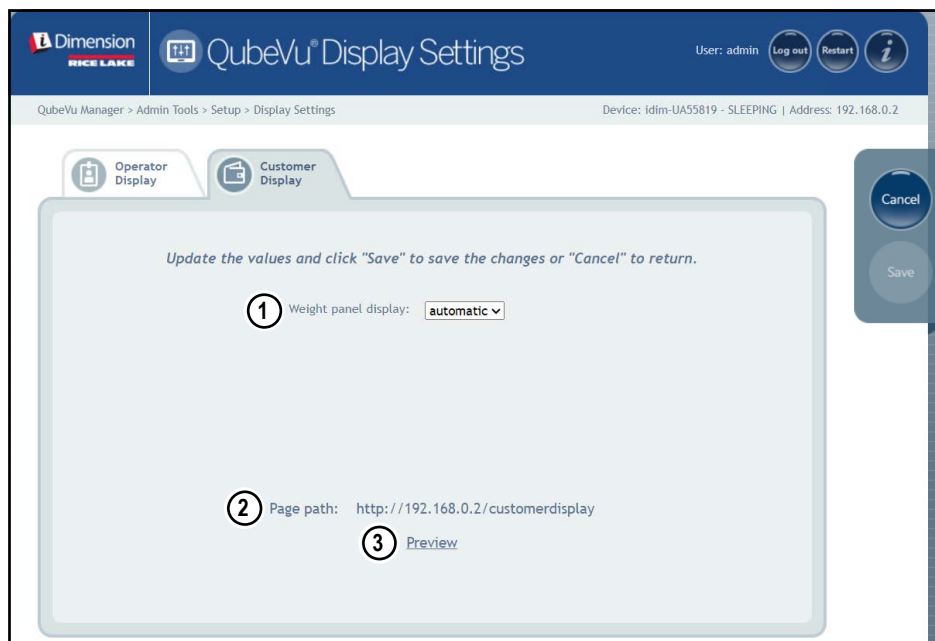


Figure 5-18. Customer Display (Affichage client)



REMARQUE : Voir [Section 3.1, page 18](#) pour les informations d'affichage de l'écran tactile.

Le bouton scan (balayage) et l'alimentation d'images en direct ne sont pas disponibles sur l'affichage du client.

N° d'élément	Paramètre	Description
1	Weight panel display (Affichage du panneau de poids)	Par défaut : Automatic (Automatique) Options disponibles : <ul style="list-style-type: none"> • Automatic – l'écran USB montre l'affichage du panneau de poids avec ou sans balance connectée • Hidden (Masqué) – L'affichage du panneau de poids est supprimé de l'écran USB
2	Page path (Chemin de page)	L'adresse de la page de l'affichage opérateur.
3	Preview (Aperçu)	Affiche un aperçu de la configuration

Tableau 5-7. Réglages de l'affichage client

Exemples d'affichage

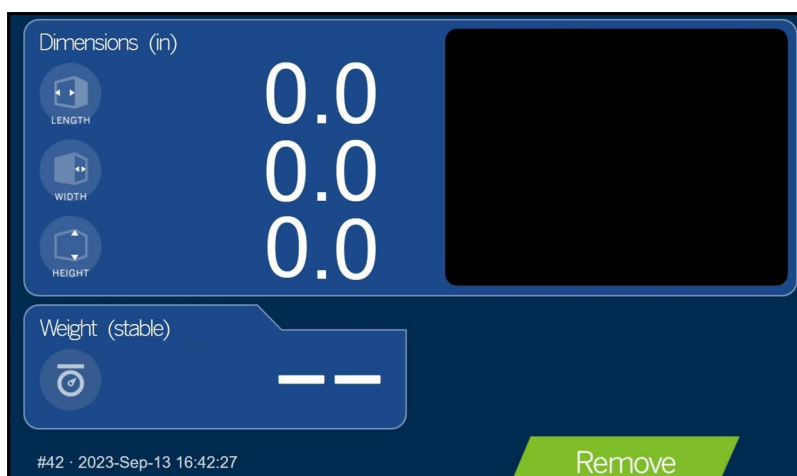


Figure 5-19. Écran d'affichage par défaut

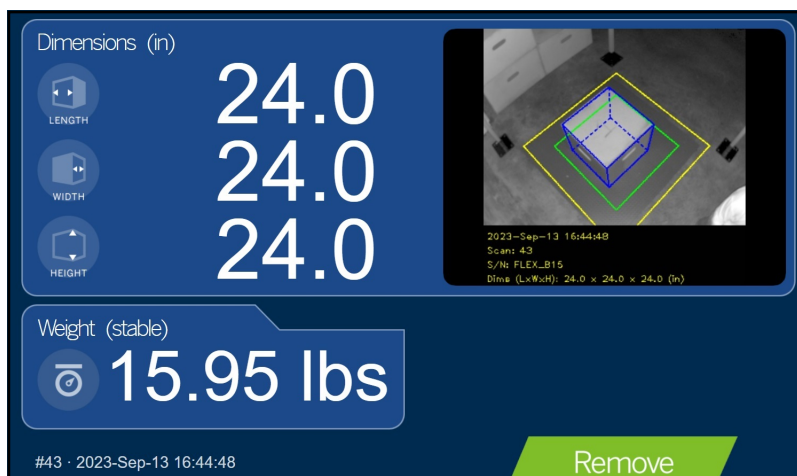


Figure 5-20. Customer Display (Affichage client)



REMARQUE : L'écran d'affichage représenté sur la Figure 5-20 est une unité de dimensionnement différente et n'est utilisée qu'à titre de référence.




Figure 5-21. Exemple d'écran d'affichage avec code QR

5.4 User (Utilisateur)

Cette section offre une vue d'ensemble du menu **User** (Utilisateur) de QubeVu. Le menu **User** (Utilisateur) permet d'accéder à la modification du mot de passe par défaut.

Pour accéder au menu **User** (Utilisateur), procédez de la manière suivante :

- Sélectionnez  **User** dans le menu **Setup** (Configuration) (Figure 5-1, page 23). Le menu **User** (Sauvegarde de secours) s'affiche.

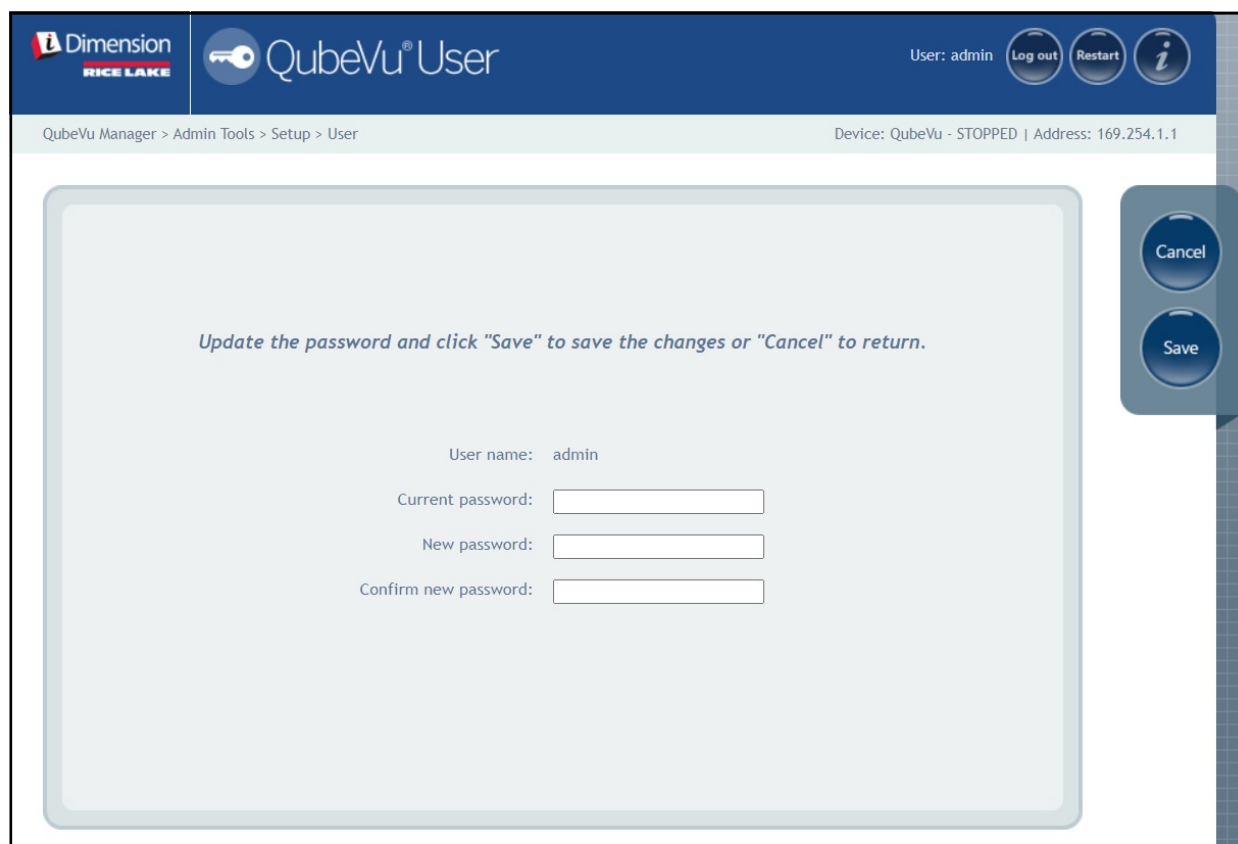


Figure 5-22. Onglet User (Utilisateur)

Lors de la saisie d'un nouveau de passe, respectez les critères suivants :


- Longueur minimum : 6 caractères
- Longueur maximum : 511 caractères
- Tous les caractères imprimables sont autorisés à l'exception des caractères Unicode
- Un mot de passe ne doit pas ressembler au dernier mot de passe



REMARQUE : L'assistance de l'usine est nécessaire pour réinitialiser le mot de passe.

5.5 Network (Réseau)

Utilisez le menu **Network** (Réseau) pour configurer les paramètres réseau. Pour accéder au menu **Network** (Réseau), procédez de la manière suivante :

- Sélectionnez  **Network** dans le menu **Setup** (Configuration) (Figure 5-1, page 23). Le menu **Network** (Réseau) s'affiche.

5.5.1 Onglet Network Settings (Réglages du réseau)

L'onglet **Network Settings** (Réglages réseau) offre des paramètres qui définissent la configuration du réseau.

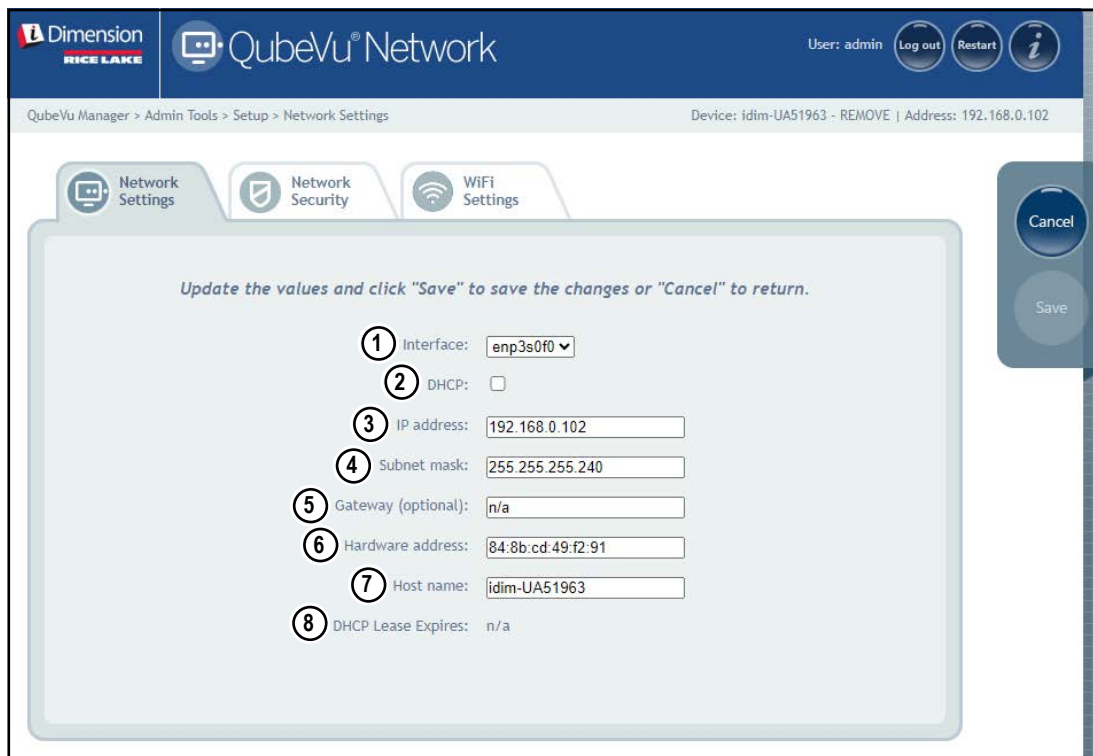


Figure 5-23. Paramètres par défaut de l'interface réseau

Saisissez ou modifiez les paramètres réseau pour le réseau.

N° d'élément	Paramètre	Description
1	Interface	Il y a deux paramètres Ethernet : eth0 et eth. Ces paramètres déterminent le port qui sera utilisé sur le système. Valeur par défaut : eth0
2	DHCP	Active ou désactive le protocole DHCP.
3	IP Address	Si DHCP est désactivé, définissez une adresse IP unique pour chaque dimensionneur de palettes iDimension installé. Si vous n'êtes pas à l'aise avec l'attribution d'une nouvelle adresse IP, prenez contact avec l'administrateur du réseau. Si vous utilisez des adresses IP statiques, accédez au dimensionneur de palettes par le nom d'hôte http://<nom_d'hôte>/ ou l'adresse IP http://<adresse ip>/ Adresse IP par défaut : 192.168.0.2
4	Subnet Mask (Masque de sous-réseau)	Consultez l'administrateur réseau pour le réglage approprié. Par défaut : 255 255 255.0
5	Gateway (Passerelle)	Consultez l'administrateur réseau pour le réglage approprié. Par défaut : 192.169.0.1 REMARQUE : Le paramètre Gateway (Passerelle) n'est pas disponible lorsque DHCP est activé.
6	Hardware Address (Adresse matériel)	Ne la modifiez pas, une adresse matérielle MAC a été attribuée à chaque dimensionneur de palettes iDimension.

Tableau 5-8. Paramètres de l'interface réseau

N° d'élément	Paramètre	Description
7	Host Name (Nom d'hôte)	Le nom d'hôte par défaut est la partie alphanumérique du numéro de série du périphérique. Un nom d'hôte unique peut être défini pour chaque appareil. Jusqu'à 15 caractères sont autorisés pour le Host Name (Nom d'hôte).
8	DHCP Lease Expires (Délai d'expiration du contrat DHCP)	Affiche le délai d'expiration du contrat DHCP. Le délai d'expiration du contrat DHCP est généralement défini par le fournisseur de services Internet et varie en durée.

Tableau 5-8. Paramètres de l'interface réseau (Suite)

5.5.2 Onglet Network Security (Sécurité réseau)

L'onglet **Network Security** permet de renforcer la sécurité en cryptant les communications avec le logiciel iDimension à l'aide du protocole HTTPS (Hypertext Transfer Protocol Secure, protocole de transfert hypertexte sécurisé). Par défaut, la communication avec le logiciel iDimension se fait via HTTPS.

Pour configurer **Network Security** (Sécurité réseau), procédez de la manière suivante :

1. Sélectionnez l'onglet **Network Security** (Sécurité réseau) pour afficher les paramètres actuels.
2. Sélectionnez **Enable HTTPS** (Activer HTTPS).
3. Sélectionnez **Choose File** (Choisir fichier).
4. Sélectionnez le fichier d'homologation.
 - Les homologations peuvent être signées en interne ou fournies par des tiers et ne sont pas fournies exclusivement par Rice Lake Weighing Systems.
5. Entrez le nom de fichier du fichier de clé, du fichier de certificat, et l'expression de passe de la clé.
6. Sélectionnez **Upload** pour transférer les informations du PC au logiciel iDimension.

Figure 5-24. Onglet Network Security (Sécurité réseau)



REMARQUE : Quand HTTPS est activé, les deux adresses HTTP et HTTPS sont disponibles.

5.5.3 Onglet WiFi Settings (Réglages WiFi)

L'onglet **WiFi Settings** affiche les caractéristiques et les détails de la connexion WiFi.

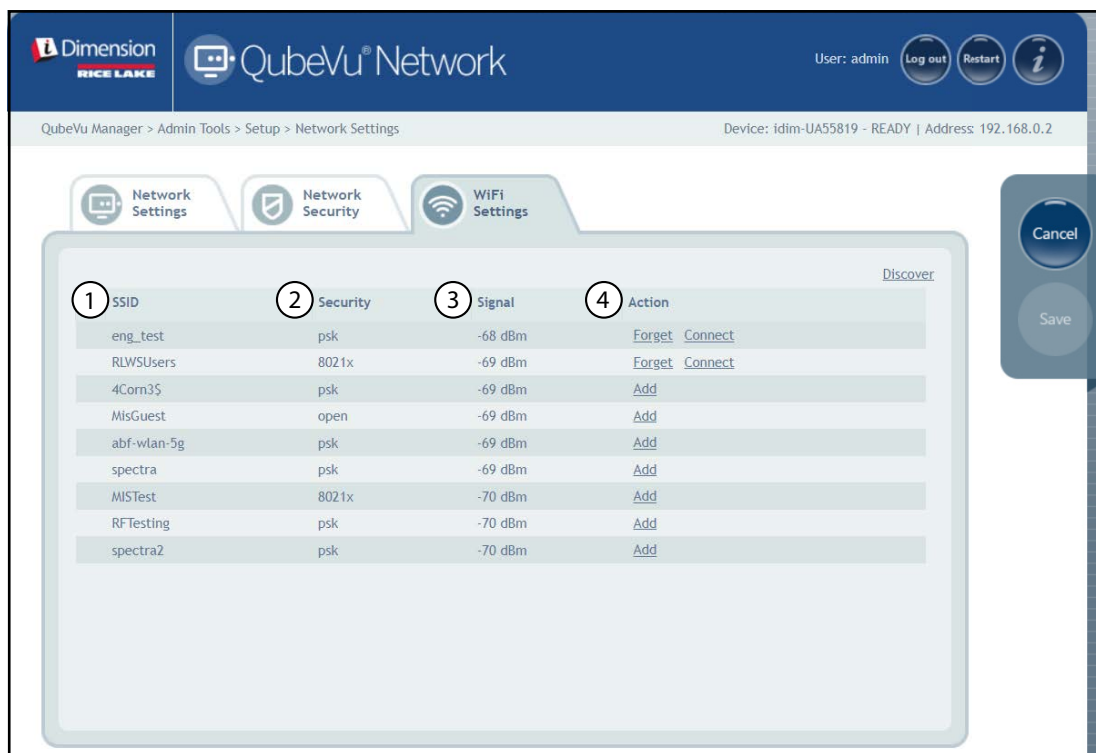


Figure 5-25. Onglet WiFi Settings (Réglages WiFi)

N° d'élément	Paramètre	Description
1	SSID	Nom du réseau sans fil
2	Sécurité	Type de sécurité du réseau : <ul style="list-style-type: none"> • open (ouvert) - aucune authentification • psk - clé pré-partagée pour authentification • 8021x - sécurité WPA Enterprise
3	Signal	Puissance du signal du réseau sans fil
4	Action	Actions disponibles : <ul style="list-style-type: none"> • Add (Ajouter) - ajoute le réseau sans fil à la liste des réseaux mémorisés et se connecte • Connect - connecte au réseau sans fil précédemment ajouté • Disconnect - déconnecte d'un réseau sans fil connecté • Forget (Oublier) - supprime le réseau sans fil de la liste des réseaux mémorisés

Tableau 5-9. Paramètres des réglages WiFi

6.0 Calibration (Étalonnage)

Cette section offre une vue d'ensemble du menu **Calibration** (Étalonnage) de QubeVu. Un étalonnage est requis lors de la configuration initiale, de l'ajout de capteurs, du remplacement de capteurs ou si les capteurs se sont désalignés en cours d'utilisation. Cette section présente les rubriques suivantes :

- Calibration Object (Objet d'étalonnage) [Section 6.1, page 43](#)
- Accéder à l'étalonnage [Section 6.2, page 44](#)
- Étalonnage FLEX, LTL 5 capteurs, et PWD [Section 6.3, page 45](#)
- Étalonnage LTL 8 capteurs [Section 6.4, page 51](#)
- Plus Calibration [Section 6.5, page 60](#) (Étalonnage Plus)
- Définir la zone de travail [Section 6.6, page 65](#)
- Vérification de l'étalonnage [Section 6.7, page 69](#)

6.1 Calibration Object (Objet d'étalonnage)

Un objet d'étalonnage est fourni avec chaque unité et est indispensable pour l'étalonnage. Il existe trois types d'objets d'étalonnage :

- un damier de 8 x 7 carrés (1118 mm x 982 mm / 44,02 po x 38,66 po) emballé dans un carton avec des inserts de protection en mousse
- un damier de 7 x 6 carrés (980 mm x 840 mm / 38,58 po x 33,07 po) emballé dans un carton avec des inserts de protection en mousse
- un damier de 7 x 6 carrés (288 mm x 252 mm / 11,33 po x 9,92 po) emballé dans un carton avec des inserts de protection en mousse



REMARQUE : La procédure d'étalonnage est la même quel que soit l'objet d'étalonnage utilisé.

Le plus petit damier est utilisé uniquement avec l'iDim Plus.



IMPORTANT : Les objets d'étalonnage doivent être conservés parfaitement propres, sans empreintes digitales et sans dommages.

Pour stocker l'objet d'étalonnage, il faut le réemballer soigneusement dans le carton jusqu'à sa prochaine utilisation.

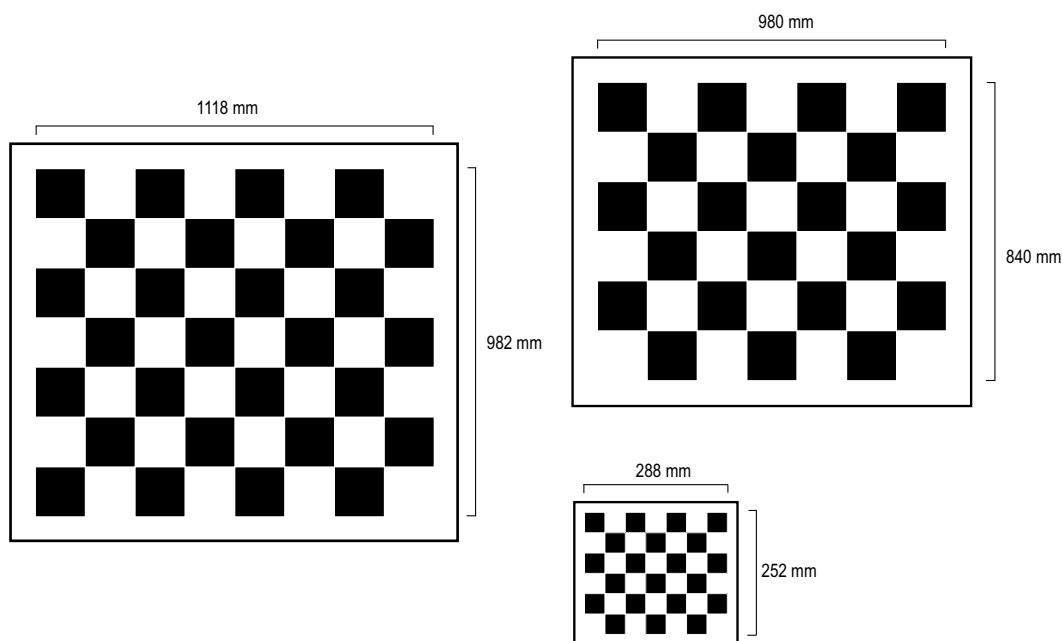



Figure 6-1. Objets d'étalonnage

6.2 Accéder à l'étalonnage

Pour accéder au menu **Calibration** (Étalonnage), procédez de la manière suivante :

1. Sélectionnez  **Admin Tools** dans le menu **QubeVu Manager** (Figure 2-1, page 9). Le menu **Admin Tools** (Outils d'administration) s'affiche (Figure 4.0, page 22).
2. L'écran de connexion de QubeVu Manager s'affiche. Saisissez les identifiants du compte.



REMARQUE : Le nom d'utilisateur et le mot de passe par défaut sont admin et password.

3. Sélectionnez  **Calibration** dans le menu **Admin Tools** (Outils d'administration) (Figure 4.0, page 22). Le menu **Calibration** (Étalonnage) s'affiche.

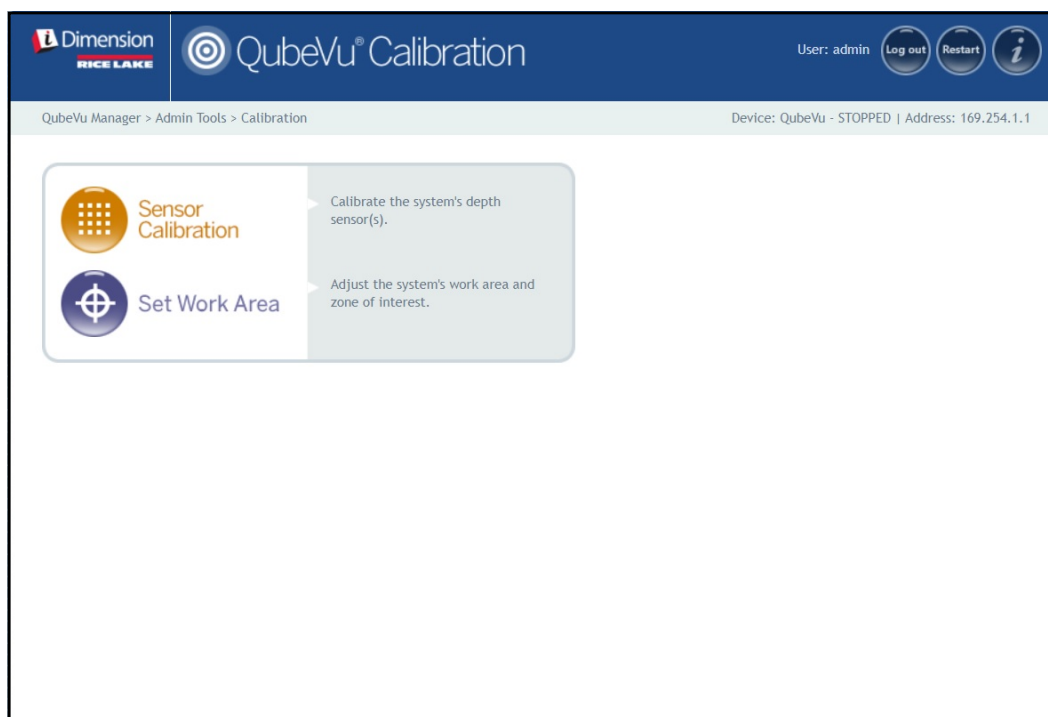


Figure 6-2. Menu Calibration (Étalonnage)

4. Procédez de l'une des manières suivantes :
 - [Section 6.3, page 45](#) pour un étalonnage Flex, LTL 5 capteurs et PWD
 - [Section 6.4, page 51](#) Étalonnage LTL 8 capteurs

6.3 Étalonnage FLEX, LTL 5 capteurs, et PWD

La configuration initiale nécessite un alignement des capteurs vers le milieu de la balance au sol ou de l'objet d'étalonnage à l'aide de curseurs. L'étalonnage nécessite l'utilisation de l'objet d'étalonnage et une procédure en 5 points. L'étalonnage est réalisé en plaçant l'objet d'étalonnage en position 4 heures (120°) et en tournant l'objet dans le sens horaire par étape de 30°.

1. Sélectionnez  **Sensor Calibration** dans le menu **Calibration** (Étalonnage) (Figure 6-2, page 44).

Le menu **Sensors Calibration** (Étalonnage des capteurs) s'affiche.

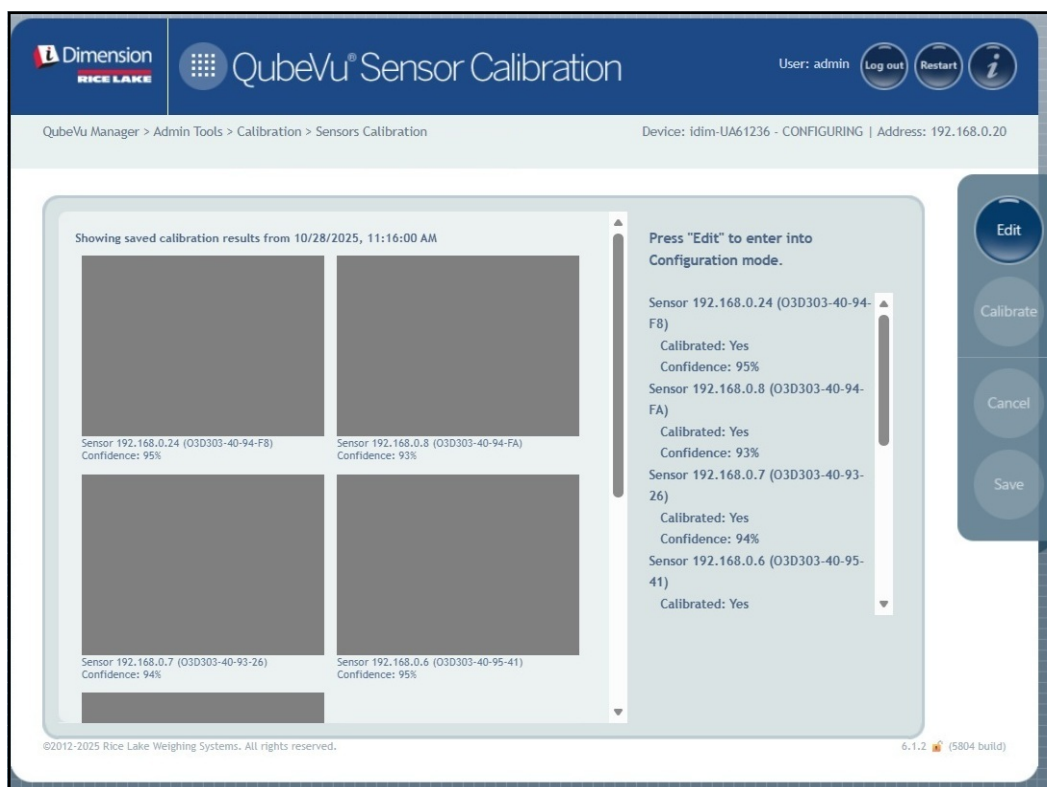



Figure 6-3. Sensors Calibration (Étalonnage des capteurs)

2. Sélectionnez  (Modifier) pour accéder au mode configuration. Le message pop-up de basculement au mode configuration s'affiche brièvement.



REMARQUE : Rafraîchissez le navigateur Internet si le message ne se referme pas après plusieurs minutes.

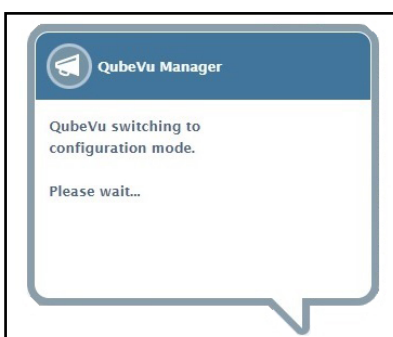


Figure 6-4. Message de basculement au mode Étalonnage

3. Aligned l'objet d'étalonnage sous les capteurs distants à l'aide des curseurs de capteur comme guide pour centrer :
 - Vérifiez que les tiges de capteurs sont montées et bien fixées
 - Un alignement exact n'est pas critique
 - L'alignement définit la position d'étalonnage de chaque capteur

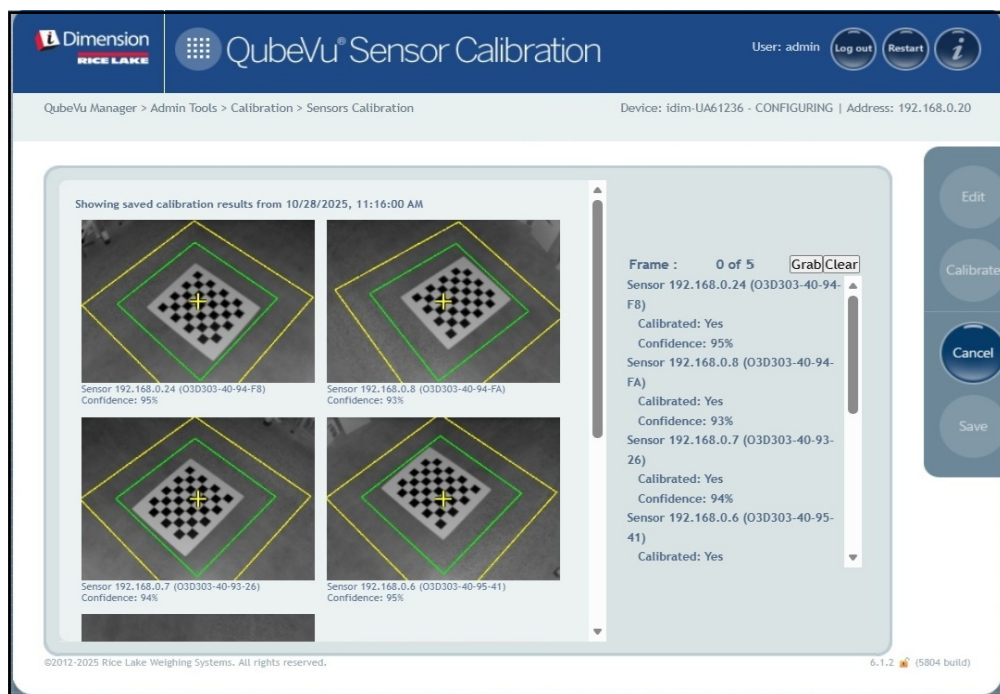


Figure 6-5. Sensors Calibration (Étalonnage des capteurs)

4. Sélectionnez **Grab** (Saisir). Le message pop-up de saisie d'image s'affiche brièvement.



Figure 6-6. Message de saisie d'image QubeVu

5. La première image est maintenant collectée. Observez le compteur d'images qui passe de 0 à 1.

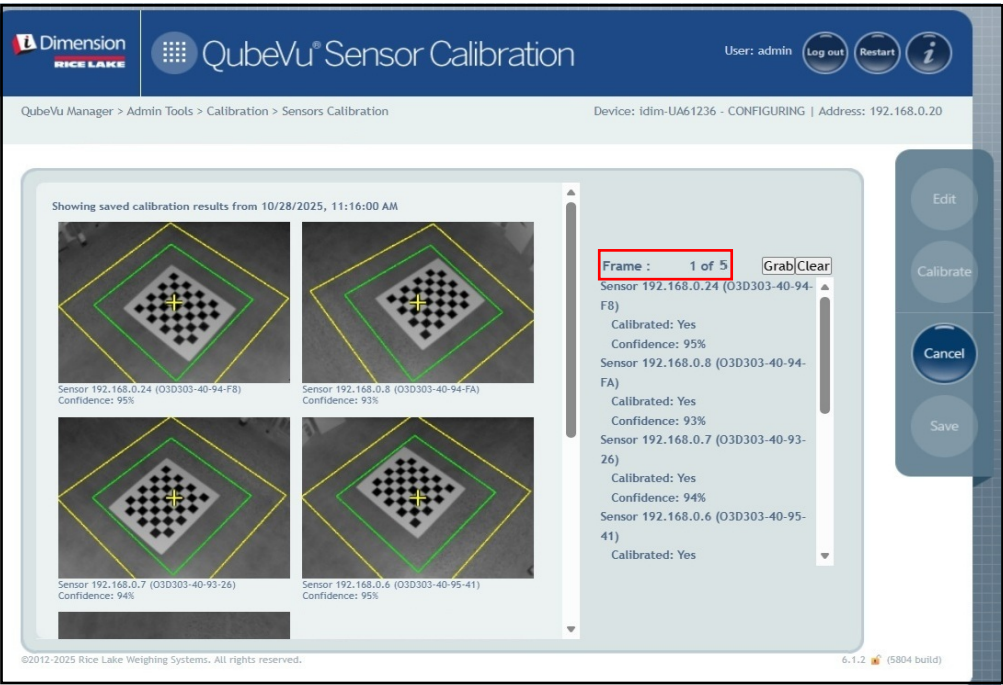


Figure 6-7. Sensors Calibration (Étalonnage des capteurs)

6. Tournez l'objet d'étalonnage dans le sens horaire pour la saisie suivante, comme indiqué ci-dessous.
7. Répétez les étapes Étape 3 à Étape 6 encore quatre fois (pour 5 saisies au total).

Saisie/ Rotation	Position de l'objet d'étalonnage avec tour	Position de l'objet d'étalonnage en suspension
2/1		

Saisie/ Rotation	Position de l'objet d'étalonnage avec tour	Position de l'objet d'étalonnage en suspension
3/2		
4/3		
5/4		

8. Lorsque toutes les saisies d'images sont terminées, QubeVu affiche les résultats d'étalonnage et les niveaux de confiance des capteurs.

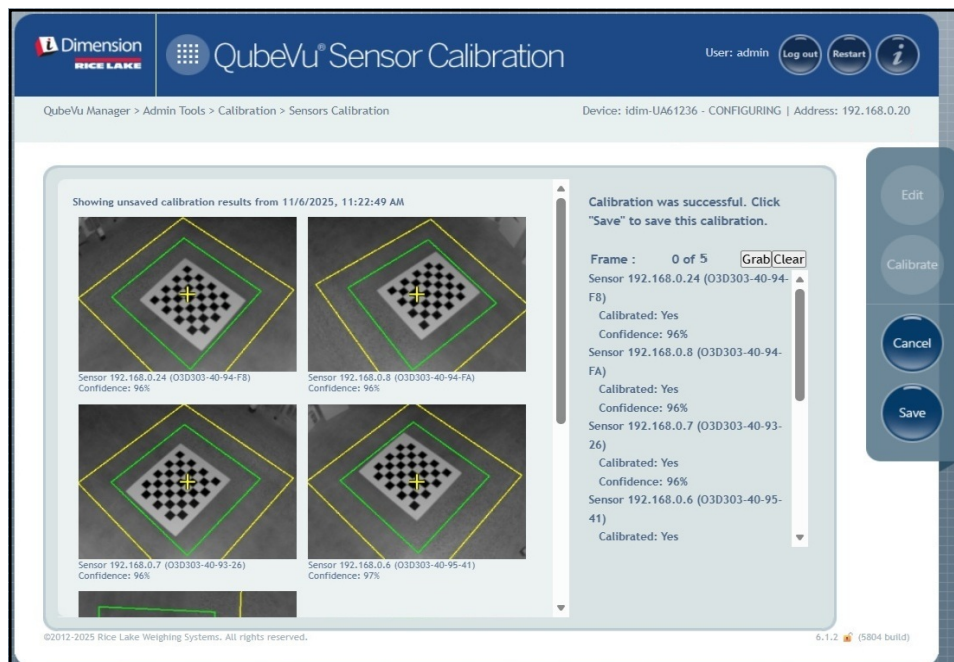


Figure 6-8. Résultat d'étalonnage des capteurs




REMARQUE : Pour les systèmes à 4 ou 5 capteurs, au moins cinq saisies sont nécessaires pour sauvegarder les images capturées. Si l'étalonnage échoue, vérifiez que le soleil direct n'affecte pas le système puis effectuez un nouvel étalonnage.

9. Sélectionnez **Calibrate** (Étalonner). Le message pop-up d'étalonnage des capteurs s'affiche brièvement.



Figure 6-9. Message d'étalonnage des capteurs

10. Sélectionnez  (Enregistrer). Le message des détails de l'étalonnage s'affiche.

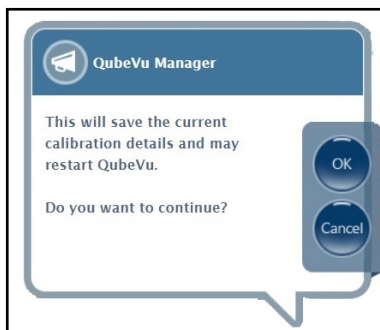


Figure 6-10. Invite d'enregistrement des détails de l'étalonnage


11. Sélectionnez  pour continuer.
12. Une fois les détails de l'étalonnage enregistrés, le message de Restart (redémarrage simple) ou Reboot (arrêt complet/redémarrage) s'affiche.
13. Sélectionnez l'option souhaitée et laissez QubeVu traiter la commande.



Figure 6-11. Invite Reboot ou Restart

14. Un message s'affiche, indiquant le choix sélectionné. Dans cet exemple, « Restart » est sélectionné.

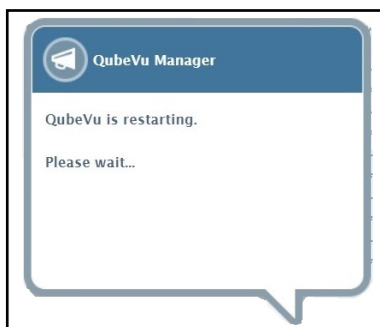


Figure 6-12. Message Restart (Redémarrage)

15. L'étalonnage est terminé. Passez à la [Section 6.6, page 65](#).

6.4 Étalonnage LTL 8 capteurs

La configuration initiale nécessite un alignement des capteurs vers le milieu de la balance au sol ou de l'objet d'étalonnage à l'aide de curseurs. Pendant l'étalonnage, des images de l'objet d'étalonnage sont prises à des positions stratégiques sous S1 (4), S2 (4), et directement sous le dispositif (2). Sous S1 et S2, l'objet d'étalonnage est placé en position 3 heures et pivoté dans le sens horaire par pas de 30°. Lorsque l'objet d'étalonnage est juste sous le dispositif, il est positionné sur la balance au sol en position 3 heures et pivoté de 30° une fois dans le sens horaire.



1. Sélectionnez  **Sensor Calibration** dans le menu **Calibration** (Étalonnage) (Figure 6-2, page 44). Le menu **Remote Sensors Calibration** (Étalonnage capteurs distants) s'affiche.



Figure 6-13. Étalonnage des capteurs distants

2. Sélectionnez  (Modifier) pour accéder au mode configuration. Une fenêtre pop-up s'affiche brièvement.



REMARQUE : Rafraîchissez le navigateur Internet si le message ne se referme pas après plusieurs minutes.



Figure 6-14. Message de basculement au mode Configuration

3. Placez l'objet d'étalonnage directement sous le capteur de référence (S1) puis alignez les capteurs S3/S5/S7 sur le centre de l'objet d'étalonnage :
 - Vérifiez que les tiges de capteurs sont montées et bien fixées
 - Un alignement exact n'est pas critique
 - L'alignement définit la position d'étalonnage de chaque capteur

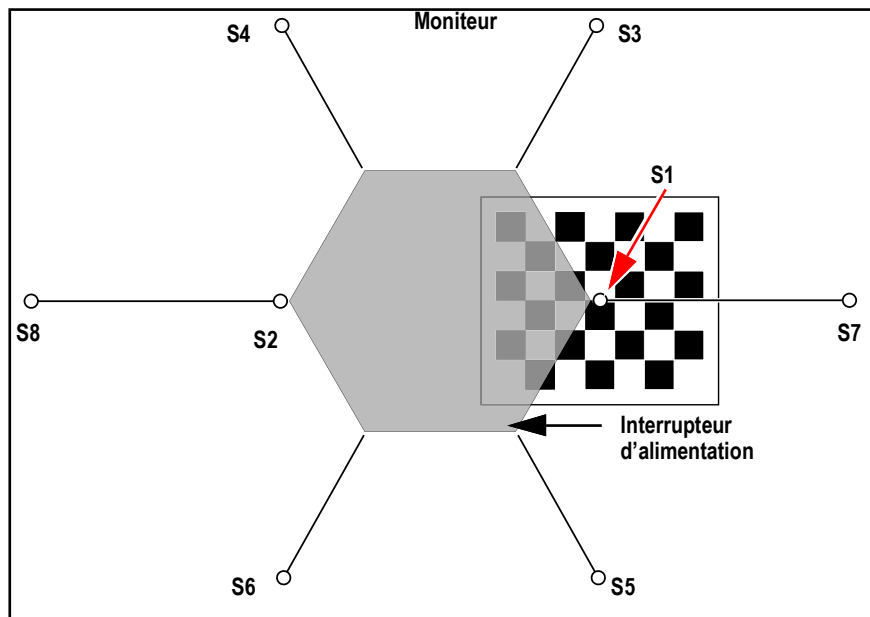


Figure 6-15. Objet d'étalonnage sous S1 et aligné sur S3/S7/S5



Figure 6-16. Objet d'étalonnage sous S1

4. Sélectionnez **Grab** (Saisir). Le message pop-up de saisie d'image s'affiche brièvement.

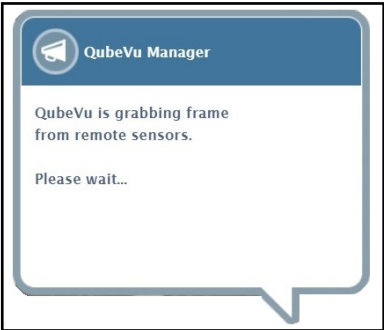


Figure 6-17. Message de saisie d'image QubeVu

- 5. La première image est collectée et le paramètre Frame (Image) augmente de 1.
- 6. Tournez l'objet d'étalonnage dans le sens horaire pour la saisie suivante, comme indiqué ci-dessous.
- 7. Répétez les étapes [Étape 4](#) à [Étape 6](#) trois fois supplémentaires (4 saisies au total pour S1).

Saisie/ Rotation	Position de l'objet d'étalonnage	Saisie/ Rotation	Position de l'objet d'étalonnage
2/1		4/3	
3/2			

8. Placez l'objet d'étalonnage directement sous le capteur de référence (S2) puis alignez les capteurs S4/S6/S8 sur le centre de l'objet d'étalonnage :
 - Vérifiez que les tiges de capteurs sont montées et bien fixées
 - Un alignement exact n'est pas critique
 - L'alignement définit la position d'étalonnage de chaque capteur

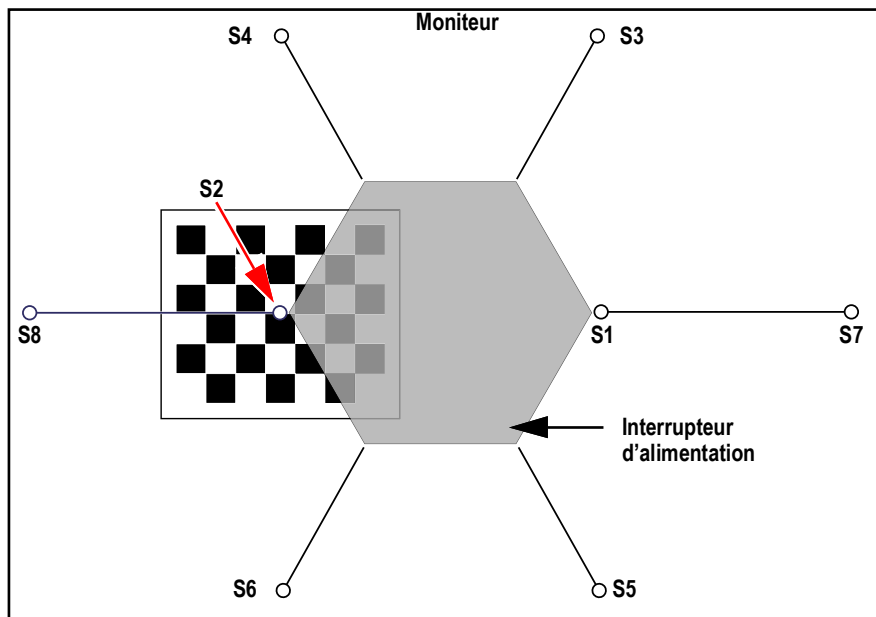


Figure 6-18. Objet d'étalonnage sous S3 et aligné sur S/S4/S6/S8



Figure 6-19. Objet d'étalonnage centré sous S2

9. Sélectionnez **Grab** (Saisir). Le message pop-up de saisie d'image s'affiche brièvement.



Figure 6-20. Message de saisie d'image QubeVu

- 10. La première image est collectée et le paramètre Frame (Image) augmente d'une unité.
- 11. Tournez l'objet d'étalonnage dans le sens horaire pour la saisie suivante, comme indiqué ci-dessous.
- 12. Répétez les étapes [Étape 9](#) à [Étape 11](#) trois fois supplémentaires (4 saisies au total pour S2).

Saisie/ Rotation	Position de l'objet d'étalonnage	Rotation	Position de l'objet d'étalonnage
6/1		8/3	
7/2			

13. Centrez l'objet d'étalonnage directement sous le dimensionneur.

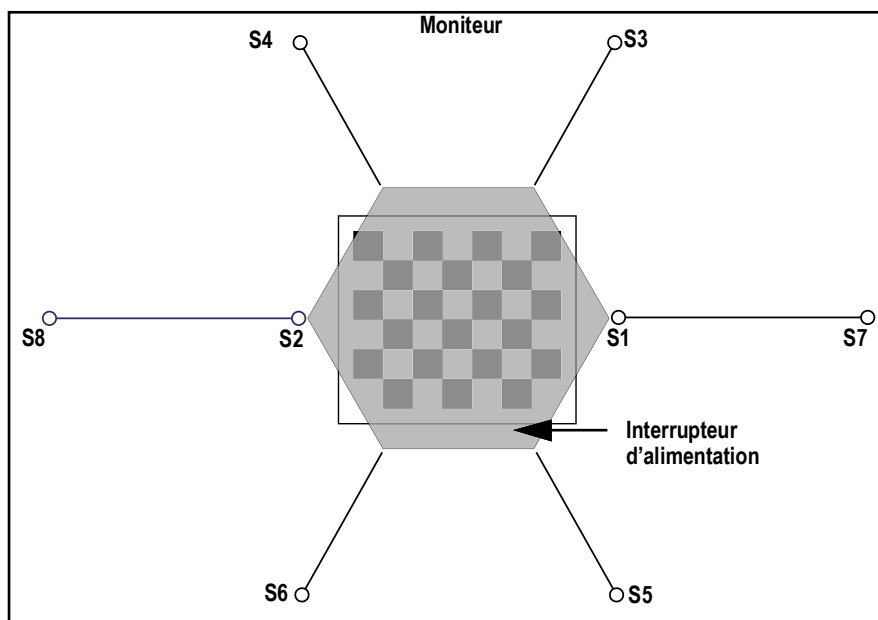


Figure 6-21. Objet d'étalonnage sous le dimensionneur

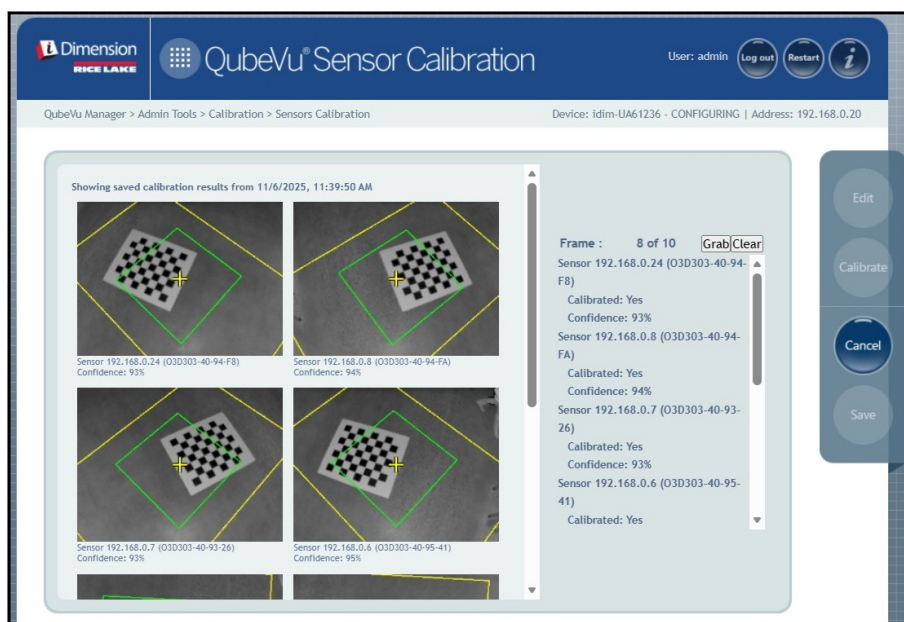


Figure 6-22. Objet d'étalonnage sous le dimensionneur

14. Sélectionnez **Grab** (Saisir). Le message pop-up de saisie d'image s'affiche brièvement.



Figure 6-23. Message de saisie d'image QubeVu

15. Une fois le message refermé, tournez l'objet d'étalonnage de 30° dans le sens horaire.

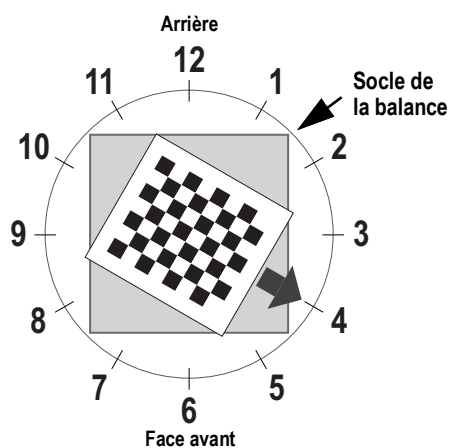


Figure 6-24. Tournez à 4 heures.

16. Sélectionnez **Grab** (Saisir). Le message pop-up de saisie d'image s'affiche brièvement.



Figure 6-25. Message de saisie d'image QubeVu

17. Sélectionnez  (Étalonner). Le message pop-up d'étalonnage des capteurs s'affiche brièvement.



Figure 6-26. Message d'étalonnage des capteurs

18. L'étalonnage est terminé et QubeVu affiche le résultat de l'étalonnage ainsi que les niveaux de confiance des capteurs.

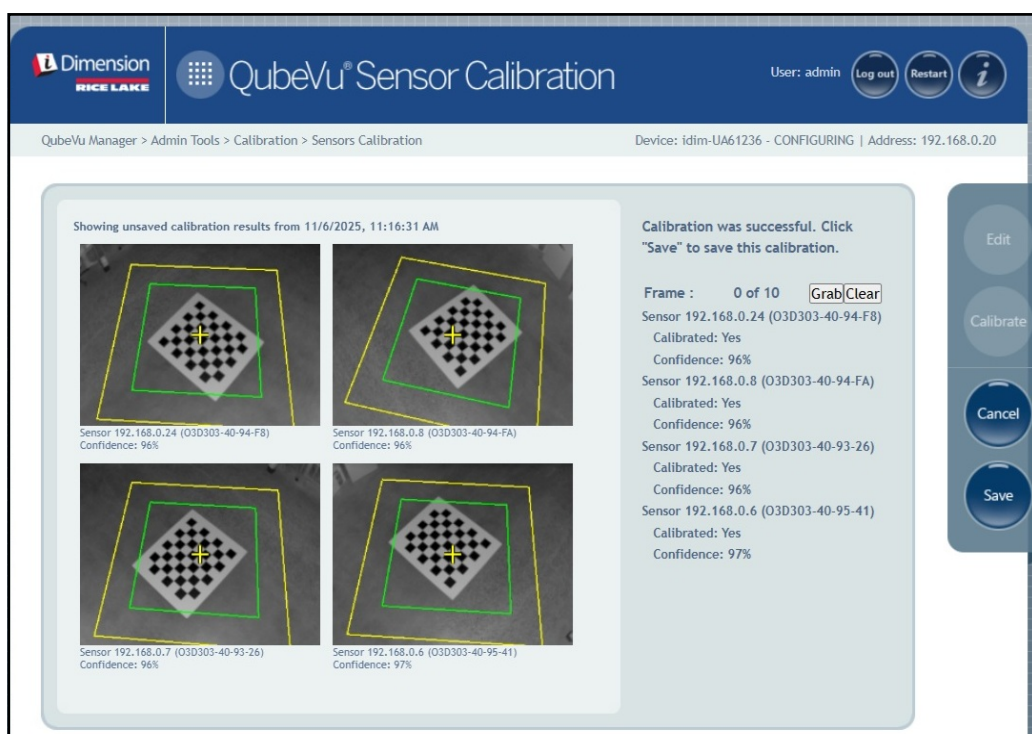



Figure 6-27. Résultat d'étalonnage des capteurs



REMARQUE : Pour les systèmes 8 capteurs, au moins 10 saisies sont nécessaires pour sauvegarder les images capturées. Si l'étalonnage échoue, vérifiez que le soleil direct n'affecte pas le système puis effectuez un nouvel étalonnage.

19. Sélectionnez  (Enregistrer). L'invite d'enregistrement des détails de l'étalonnage s'affiche.

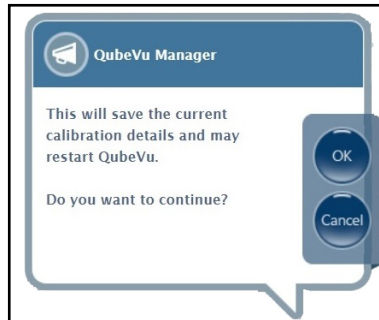



Figure 6-28. Invite d'enregistrement des détails de l'étalonnage

20. Sélectionnez . Le message d'enregistrement de l'étalonnage s'affiche.

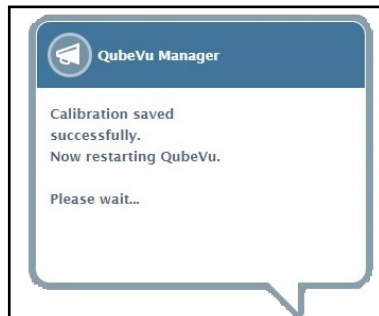


Figure 6-29. Message d'enregistrement de l'étalonnage

21. Une fois l'enregistrement terminé, le message de redémarrage s'affiche tandis que QubeVu redémarre.

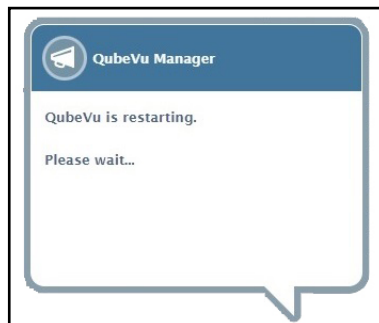


Figure 6-30. Message de redémarrage de QubeVu


22. Une fois que QubeVu a redémarré, l'étalonnage est terminé. Passez à la [Section 6.6, page 65](#).

6.5 Plus Calibration (Étalonnage Plus)

La configuration initiale nécessite un alignement des capteurs vers le milieu de la balance au sol ou de l'objet d'étalonnage à l'aide de curseurs. L'étalonnage nécessite l'utilisation de l'objet d'étalonnage et d'une procédure en 4 points. L'étalonnage est réalisé en plaçant l'objet d'étalonnage en position 6 heures (180°) et en tournant l'objet dans le sens horaire par étape de 30°.



REMARQUE : L'étalonnage ne doit être effectué que si l'appareil est sous tension depuis au moins 30 min.

1. Sélectionnez  **Sensor Calibration** dans le menu **Calibration** (Étalonnage) (Figure 6-2, page 44).
Le menu **Sensors Calibration** (Étalonnage des capteurs) s'affiche.

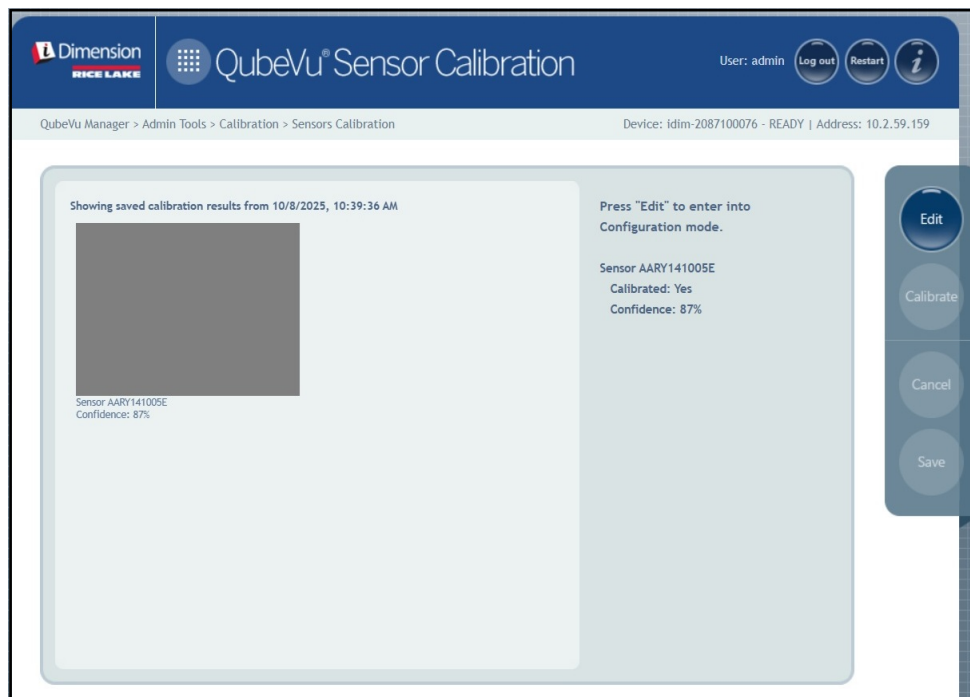



Figure 6-31. Sensors Calibration (Étalonnage des capteurs)

2. Sélectionnez  (Modifier) pour accéder au mode configuration. Le message pop-up de basculement au mode configuration s'affiche brièvement.



REMARQUE : Sélectionner le bouton de rafraîchissement du navigateur Internet si le message ne se referme pas après plusieurs minutes.



Figure 6-32. Message de basculement au mode Étalonnage

3. Alignez l'objet d'étalonnage sous les capteurs distants à l'aide des curseurs de capteur comme guide pour centrer :
 - Vérifiez que les tiges de capteurs sont montées et bien fixées
 - Un alignement exact n'est pas critique
 - L'alignement définit la position d'étalonnage de chaque capteur



Figure 6-33. Sensors Calibration (Étalonnage des capteurs)

4. Sélectionnez **Grab** (Saisir). Le message pop-up de saisie d'image s'affiche brièvement.



Figure 6-34. Message de saisie d'image QubeVu

5. La première image est maintenant collectée. Observez le compteur d'images qui passe de 0 à 1.

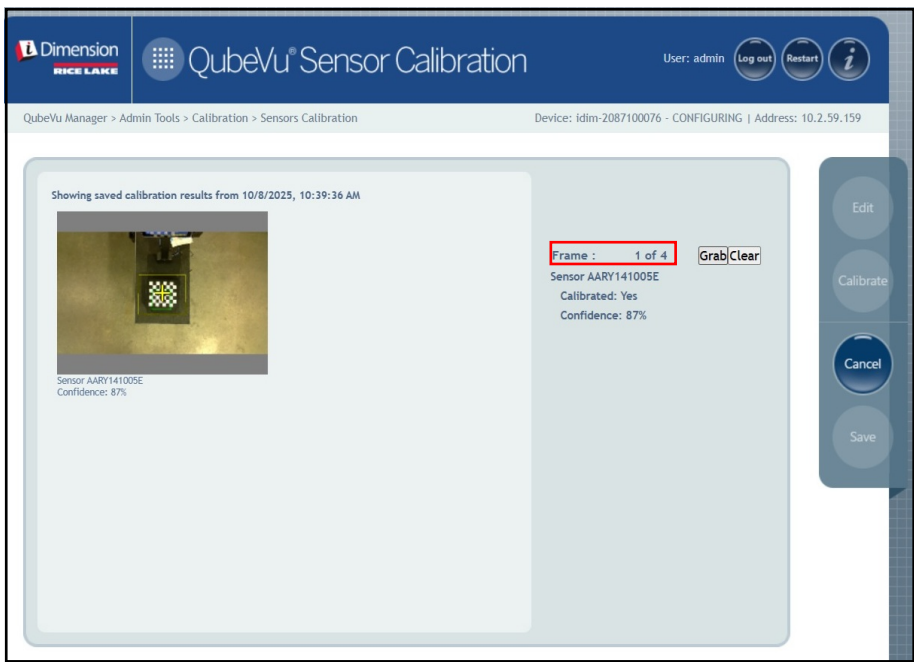
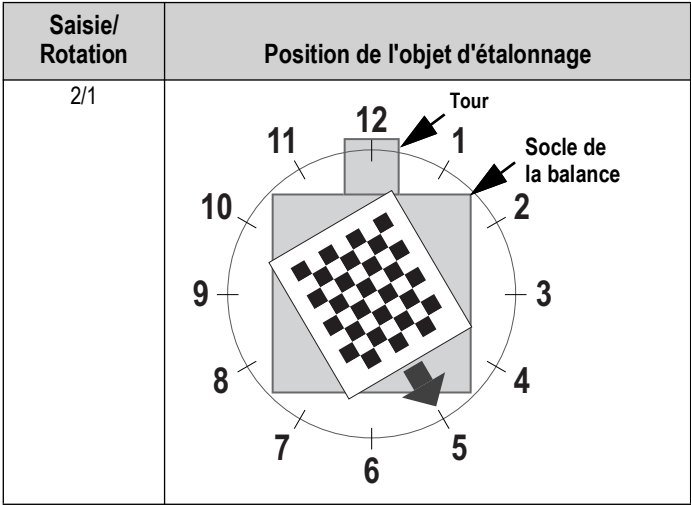


Figure 6-35. Sensors Calibration (Étalonnage des capteurs)

6. Tournez l'objet d'étalonnage dans le sens horaire pour la saisie suivante, comme indiqué ci-dessous.
7. Répétez les étapes Étape 3 à Étape 6 encore quatre fois (pour 5 saisies au total).



Saisie/ Rotation	Position de l'objet d'étalonnage
3/2	
4/3	

8. Lorsque toutes les saisies d'images sont terminées, QubeVu affiche les résultats d'étalonnage et les niveaux de confiance des capteurs.



Figure 6-36. Résultat d'étalonnage des capteurs



REMARQUE : Au moins 4 prises sont nécessaires pour enregistrer les images capturées. Si l'étalonnage échoue, vérifiez que le soleil direct n'affecte pas le système puis effectuez un nouvel étalonnage.

9. Sélectionnez  (Étalonner). Le message des détails de l'étalonnage s'affiche.

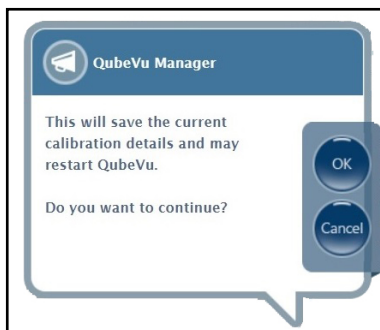


Figure 6-37. Invite d'enregistrement des détails de l'étalonnage


10. Sélectionnez  pour continuer.
11. Une fois les détails de l'étalonnage enregistrés, le message de Restart (redémarrage simple) ou Reboot (arrêt complet/redémarrage) s'affiche.
12. Sélectionnez l'option souhaitée et laissez QubeVu traiter la commande.



Figure 6-38. Invite Reboot ou Restart

13. Un message s'affiche, indiquant le choix sélectionné. Dans cet exemple, « Restart » est sélectionné.

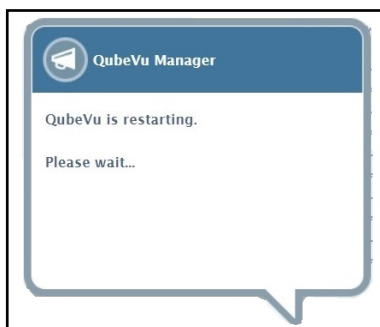



Figure 6-39. Message Restart (Redémarrage)

14. L'étalonnage est terminé. Passez à la [Section 6.6, page 65](#).

6.6 Définir la zone de travail

La fonction Set Work Area (Définir la zone de travail) configure la zone qui servira au dimensionnement.

- 1. Sélectionnez  **Set Work Area** dans le menu **Calibration** (Étalonnage) (Figure 6-2, page 44).
Le menu **Set Work Area** (Définir la zone de travail) s’affiche.

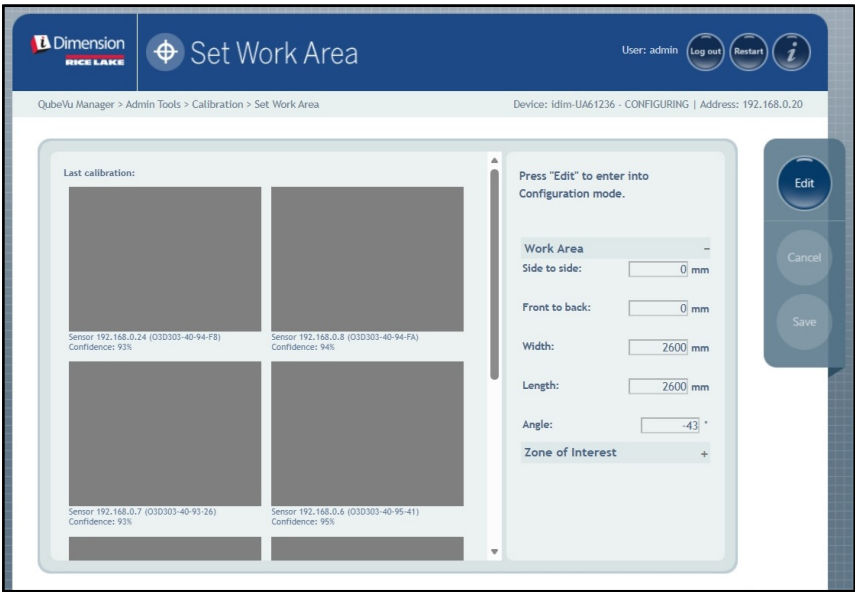

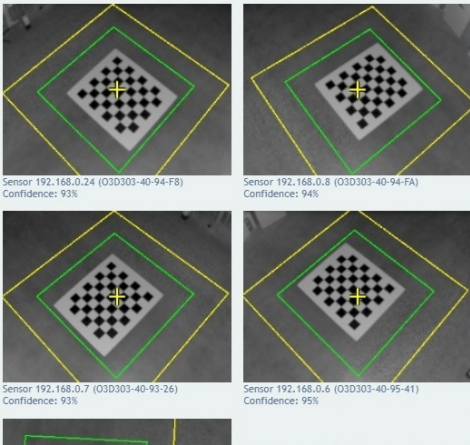
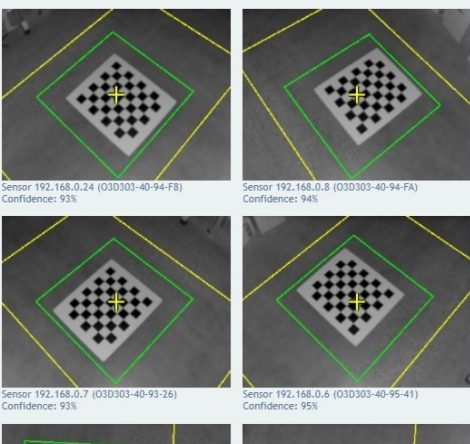
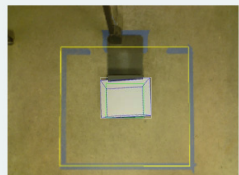


Figure 6-40. Paramètres de la zone de travail

- 2. Sélectionnez  (Modifier).
- 3. Configurez les valeurs des paramètres Work Area (Zone de travail) comme recommandé ci-dessous :

	Systèmes IFM 8 capteurs		Systèmes SICK 8 capteurs	
	Length (mm) (Longueur en mm)	Width (mm) (Largeur en mm)	Length (mm) (Longueur en mm)	Width (mm) (Largeur en mm)
Zone de travail	3900	2600	4400	2900
	Systèmes IFM 5 capteurs		Systèmes SICK 5 capteurs	
	Length (mm) (Longueur en mm)	Width (mm) (Largeur en mm)	Length (mm) (Longueur en mm)	Width (mm) (Largeur en mm)
Zone de travail	2600	2600	2900	2900

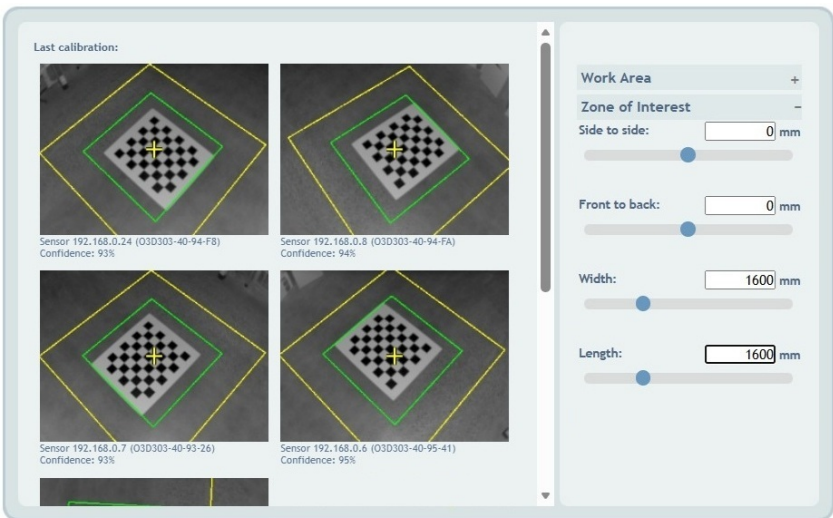
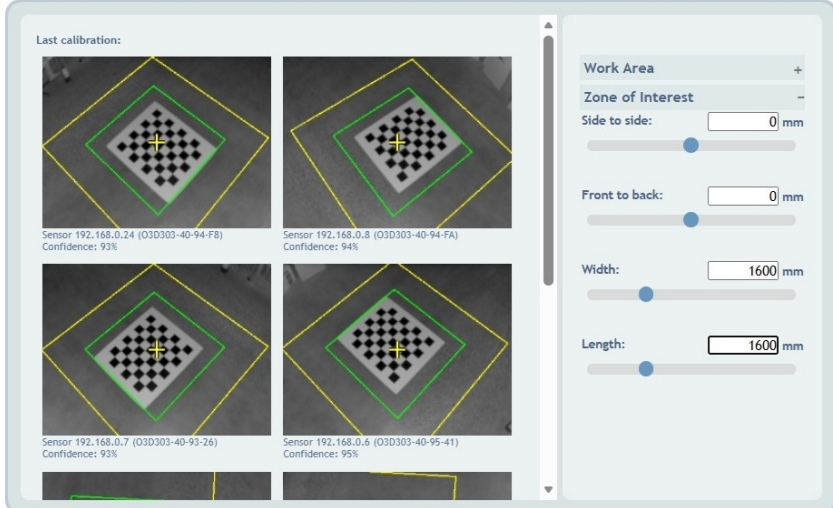
Tableau 6-1. Valeurs recommandées de la zone de travail


Produit	Configuration
Flex, LTL 5 capteurs, PWD	<div> <div> <p>Last calibration:</p>  <p>Sensor 192.168.0.24 (O3D303-40-94-F8) Confidence: 93%</p> <p>Sensor 192.168.0.8 (O3D303-40-94-FA) Confidence: 94%</p> <p>Sensor 192.168.0.7 (O3D303-40-93-26) Confidence: 93%</p> <p>Sensor 192.168.0.6 (O3D303-40-95-41) Confidence: 95%</p> </div> <div> <p>Work Area</p> <p>Side to side: 0 mm</p> <p>Front to back: 0 mm</p> <p>Width: 2600 mm</p> <p>Length: 2600 mm</p> <p>Angle: -43°</p> <p>Zone of Interest</p> </div> </div>
LTL 8 capteurs	<div> <div> <p>Last calibration:</p>  <p>Sensor 192.168.0.24 (O3D303-40-94-F8) Confidence: 93%</p> <p>Sensor 192.168.0.8 (O3D303-40-94-FA) Confidence: 94%</p> <p>Sensor 192.168.0.7 (O3D303-40-93-26) Confidence: 93%</p> <p>Sensor 192.168.0.6 (O3D303-40-95-41) Confidence: 95%</p> </div> <div> <p>Work Area</p> <p>Side to side: 0 mm</p> <p>Front to back: 0 mm</p> <p>Width: 2600 mm</p> <p>Length: 3900 mm</p> <p>Angle: -43°</p> <p>Zone of Interest</p> </div> </div>
Plus	<div> <div> <p>Last calibration:</p>  <p>Sensor 1 (N/A) Confidence: 86%</p> </div> <div> <p>Work Area</p> <p>Side to side: 0 mm</p> <p>Front to back: 50 mm</p> <p>Width: 1300 mm</p> <p>Length: 900 mm</p> <p>Angle: 2°</p> <p>Zone of Interest</p> </div> </div>


4. Configurez les valeurs des paramètres Zone of Interest (Zone d'intérêt) comme recommandé ci-dessous.

	Systèmes IFM 5 ou 8 capteurs		Systèmes SICK 5 ou 8 capteurs	
	Length (mm) (Longueur en mm)	Width (mm) (Largeur en mm)	Length (mm) (Longueur en mm)	Width (mm) (Largeur en mm)
Zone d'intérêt	1600	1600	1800	1800

Tableau 6-2. Valeurs recommandées pour Zone of Interest (Zone d'intérêt)

Produit	Configuration
Flex, LTL 5 capteurs, PWD	
LTL 8 capteurs	

Produit	Configuration
Plus	

Sélectionnez  (Enregistrer). L'invite d'enregistrement de la zone de travail s'affiche.

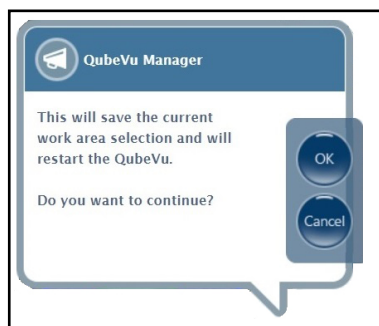



Figure 6-41. Invite d'enregistrement de la zone de travail

5. Sélectionnez . Les messages d'étalonnage de la caméra et d'enregistrement de la zone de travail s'affichent brièvement.

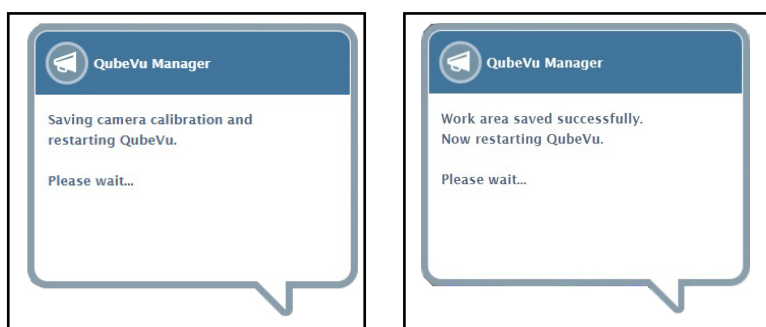


Figure 6-42. Messages d'étalonnage de la caméra et d'enregistrement de la zone de travail

6. La configuration de la zone de travail est terminée.

6.7 Vérification de l'étalonnage

Vérifiez l'étalonnage avec la boîte de test sur le Module d'affichage pour opérateur.



1. Placez la boîte de test sous le dimensionneur.
2. Sélectionnez  **Displays** dans le menu **QubeVu Manager** (Figure 2-1, page 9) pour accéder au menu **Display Pages** (Pages d'affichage).
3. Sélectionnez  **Operator Display** dans le menu **Display Pages** (Pages d'affichage) (Figure 3-1, page 17).
4. Les résultats de mesure doivent correspondre aux dimensions de la boîte d'essai $\pm 0,5$ po. (iDimension FLEX, LTL 5 capteurs, LTL 8 capteurs, ou PWD) ou ± 0.2 po. (iDimension Plus).



Figure 6-43. Étalonnage du dimensionneur suspendu vérifié

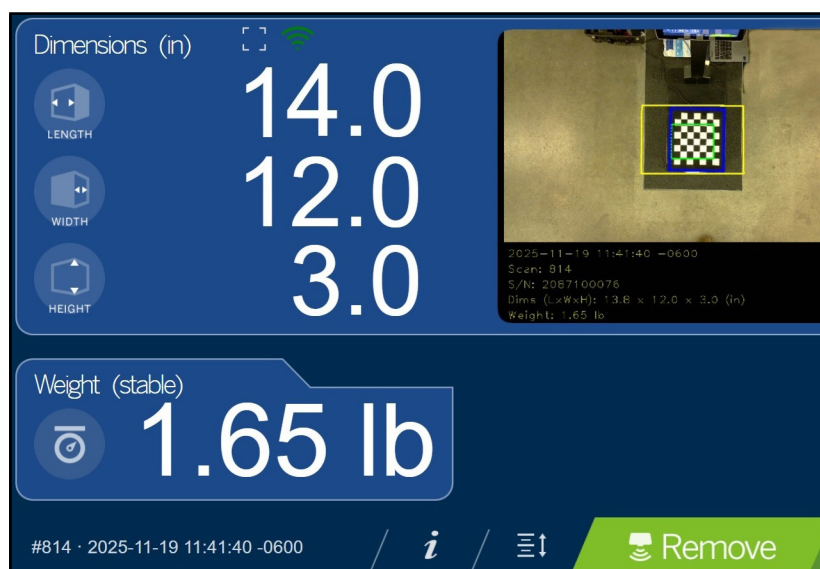


Figure 6-44. iDim Plus avec étalonnage vérifié


7.0 Capture Definitions (Définitions de capture)

Cette section offre une vue d'ensemble du menu **Capture Definitions** (Définitions de capture) de QubeVu.

Des définitions de capture uniques peuvent être créées avec déclenchement externe, ou modifiez les définitions de capture existantes. Un programmeur peut modifier la définition de capture, ou en définir une nouvelle, lors de l'intégration avec une application client. Les définitions de capture contrôlent les images à faible résolution disponibles via une API de service Web, les affichages et les marquages sur chaque image.


Des définitions de capture sont utilisées pour définir les opérations et l'envoi d'une demande de capture.

Pour accéder au menu **Capture Definitions** (Définitions de capture), procédez de la manière suivante :

1. Sélectionnez  **Admin Tools** dans le menu **QubeVu Manager** (Figure 2-1, page 9). Le menu **Admin Tools** (Outils d'administration) s'affiche (Figure 4.0, page 22).
2. L'écran de connexion de QubeVu Manager s'affiche. Saisissez les identifiants du compte.



REMARQUE : Le nom d'utilisateur et le mot de passe par défaut sont admin et password.

3. Sélectionnez  **Capture Definitions** dans le menu **Admin Tools** (Outils d'administration) (Figure 4.0, page 22). Le menu **Capture Definitions** (Définitions de capture) s'affiche.

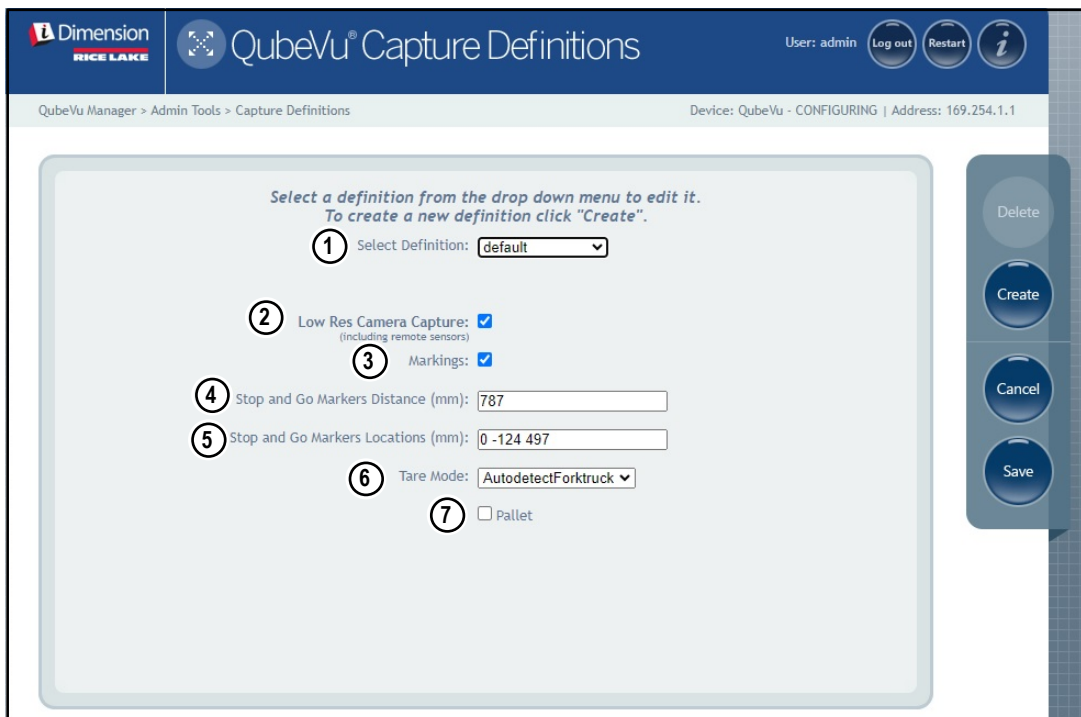


Figure 7-1. Menu Capture Definitions avec définition sélectionnée

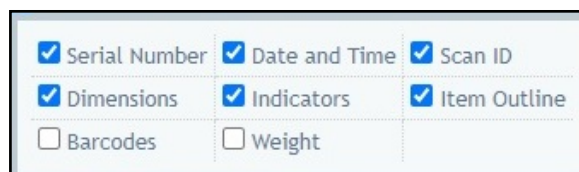


Figure 7-2. Menu Capture Definitions avec définition sélectionnée

N° d'élément	Paramètre	Description
1	Select Definition (Sélectionner définition)	QV Demo – Le bouton d'analyse effectue le balayage QV Demo QV Display – Le bouton d'analyse effectue le balayage QV Display Default – Définition des captures par défaut du système
2	Low Res Camera Capture (Capture caméra basse résolution)	Si cette option est activée, elle configure les caméras et les capteurs distants pour capturer des images à chaque balayage en utilisant des définitions de capture. REMARQUE : Si désactivée, aucune image n'est capturée et l'écran de l'opérateur n'affiche aucune donnée d'image.
3	Markings (Marquages)	Si cette option est activée, le logiciel iDimension marque les images basse résolution avec les informations sélectionnées (Figure 7-2, page 70) : <ul style="list-style-type: none"> • Serial Number – Numéro de série • Date and Time – Date et heure du balayage • Scan ID – Numéro d'identification unique du balayage • Dimensions – Hauteur, largeur et longueur • Indicators – Tous les indicateurs (sous-dimensionné, surdimensionné, irrégulier et autres indications) • Item Outline – Contour 2D de l'article dimensionné • Barcodes – Numéro du code barres • Weight – Poids de l'objet
4*	Stop and Go Markers Distance (mm)	Distance en mm entre les deux marqueurs qui ont été appliqués sur la balance pour chariot élévateur.
5*	Stop and Go Markers Emplacements (mm)	Vecteur 3D qui localise le centre entre deux marqueurs dans le système de coordonnées du talon de la fourche. Sur la Figure 7-1, page 70, le centre des marqueurs est centré sur le milieu des fourches (0 - 124 497), il est 497 mm plus haut que le talon, et en retrait de 124 mm par rapport au plan arrière des fourches.
6*	Tare Mode (Mode Tare)	Sélections : <ul style="list-style-type: none"> • None (Aucune) – Effectue des balayages comme "Drop and Clear" (Déposer et retirer) • ForkTruck (Chariot élévateur) – Effectue des balayages comme "Stop and Go" • AutoDetectForkTruck – Tente de déterminer automatiquement le mode en essayant les deux paramètres (None et ForkTruck). • Par défaut : None (Aucune)
7*	Palette	Une fonction non homologuée pour usage réglementé ; si sélectionnée, saisir la hauteur de la palette en mm. Le système mesure l'objet sur la palette ; <TareExpectedHeight>0<TareExpectedHeight> <(Hauteur de tare attendue>0<(Hauteur de tare attendue>)

* = ne concerne pas l'iDimension Plus



Tableau 7-1. Définitions de Capture prédéfinies

8.0 Firmware Upgrade (Mise à jour du micrologiciel)

Cette section offre une vue d'ensemble du menu **Firmware Upgrade** (Mise à jour du micrologiciel) de QubeVu.

Les mises à jour du micrologiciel sont disponibles à www.ricelake.com. Les opérateurs peuvent être invités à mettre à jour le micrologiciel du système pour tirer parti de nouvelles fonctionnalités ou d'amélioration du logiciel pour augmenter les performances du système.

Pour accéder au menu **Firmware Upgrade** (Mise à jour du micrologiciel), procédez de la manière suivante :

1. Sélectionnez  **Admin Tools** dans le menu **QubeVu Manager** (Figure 2-1, page 9) pour accéder au menu **Admin Tools** (Outils d'administration) (Figure 4.0, page 22).
2. L'écran de connexion de QubeVu Manager s'affiche., saisissez vos identifiants de connexion. Le nom d'utilisateur et le mot de passe par défaut sont **admin** et **password**.
3. Sélectionner  **Firmware Upgrade** dans le menu **Admin Tools** (Figure 4.0, page 22) pour accéder au menu **Firmware Upgrade** (Mise à jour du micrologiciel).



REMARQUE : L'administrateur a défini un nom d'utilisateur et un mot de passe lors du processus de configuration initial. Le nom d'utilisateur et le mot de passe sont nécessaires pour se connecter et accéder aux outils d'administration du logiciel iDimension.

8.1 Onglet Firmware Upgrade (Mise à jour du micrologiciel)

L'onglet **Firmware Upgrade** configure la façon dont le micrologiciel est mis à jour et facilite la procédure de mise à jour du micrologiciel.

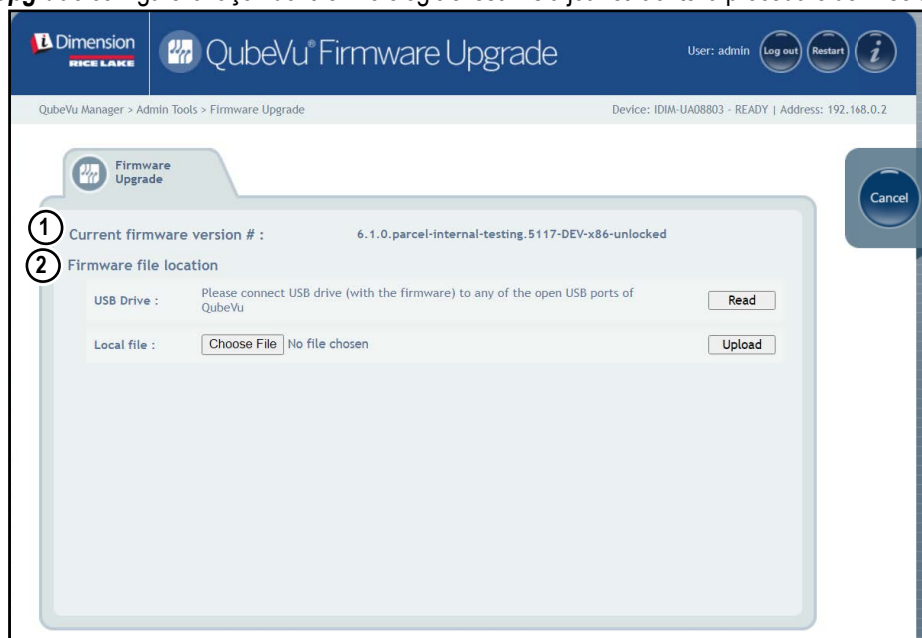


Figure 8-1. Firmware Upgrade (Mise à jour du micrologiciel)

N° d'élément	Paramètre	Description
1	Current Firmware Version # (N° de version du micrologiciel en cours)	Affiche le numéro de la version actuelle du micrologiciel
2	Firmware File location (Emplacement du micrologiciel)	<p>USB Drive (Clé USB) – Connectez une clé USB contenant le micrologiciel pour le système iDimension à un port USB ouvert du système (Section 8.1.1, page 73)</p> <p>Network Share (Partage réseau) – Network path (chemin du réseau), Username (nom d'utilisateur) et Password (mot de passe) pour partager des informations avec le réseau local (Section 8.1.1, page 73)</p> <p>Local File (Fichier local) – Choisissez un fichier pour charger le micrologiciel (Section 8.1.2, page 74)</p>

Tableau 8-1. Firmware Upgrade Definitions (Définitions de mise à jour du micrologiciel)

8.1.1 USB Drive (Clé USB) ou Network Share (Partage réseau)

Pour mettre à niveau le micrologiciel avec une clé USB ou un partage réseau, procédez de la manière suivante :

1. Effectuez l'une des actions suivantes :
 - Connectez au dispositif une clé USB contenant le micrologiciel.
 - Saisissez le Network path (chemin du réseau), Username (nom d'utilisateur) et Password (mot de passe) avec la mise à jour du micrologiciel.
2. Sélectionnez **Read** (Lire).

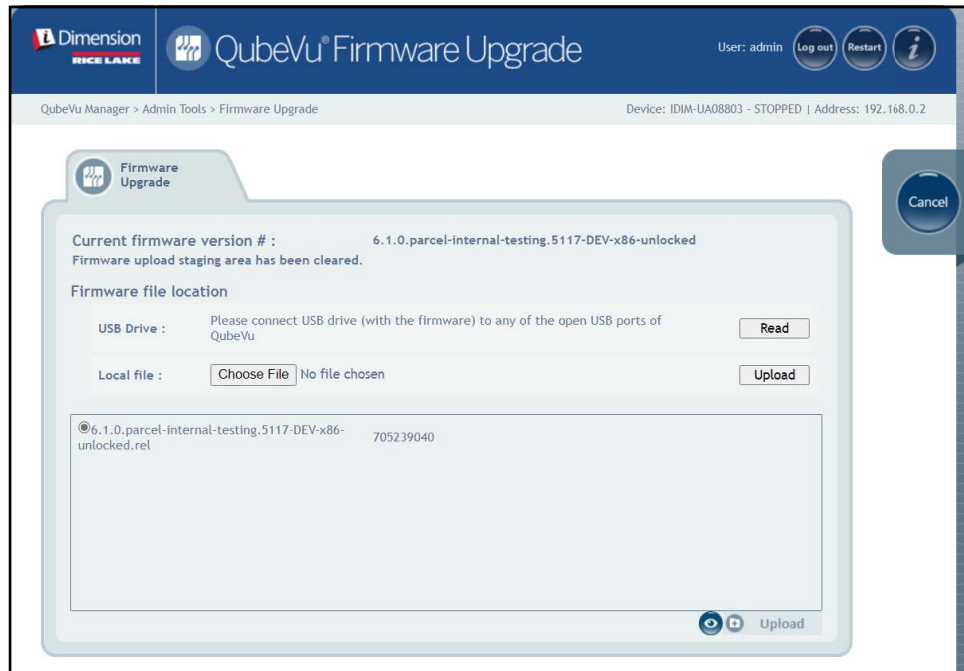



Figure 8-2. Fichier USB de mise à jour du micrologiciel lu

3. Sélectionnez la version du micrologiciel dans la liste des mises à jour de la version du micrologiciel.
4. Sélectionnez  pour calculer le total de contrôle.
5. Sélectionnez **Upload** une fois le total de contrôle calculé. La procédure de mise à jour du micrologiciel copie le fichier de mise à jour sur le processeur intégré du dimensionneur de palettes iDimension.
6. Procédez à la mise à jour du micrologiciel (voir [Section 8.1.3, page 75](#)).



REMARQUE : N'interrompez pas le processus de téléchargement. Il sera possible d'arrêter la mise à jour du micrologiciel une fois que le fichier aura été téléchargé.

8.1.2 Local File (Fichier local)

Pour mettre à niveau le micrologiciel avec un fichier local, procédez de la manière suivante :

1. Sélectionnez **Choose File**.
2. Sélectionnez le micrologiciel dans le répertoire.
3. Sélectionnez **Read to Compute Checksum** (Lire pour calculer le total de contrôle) et téléchargez le micrologiciel.

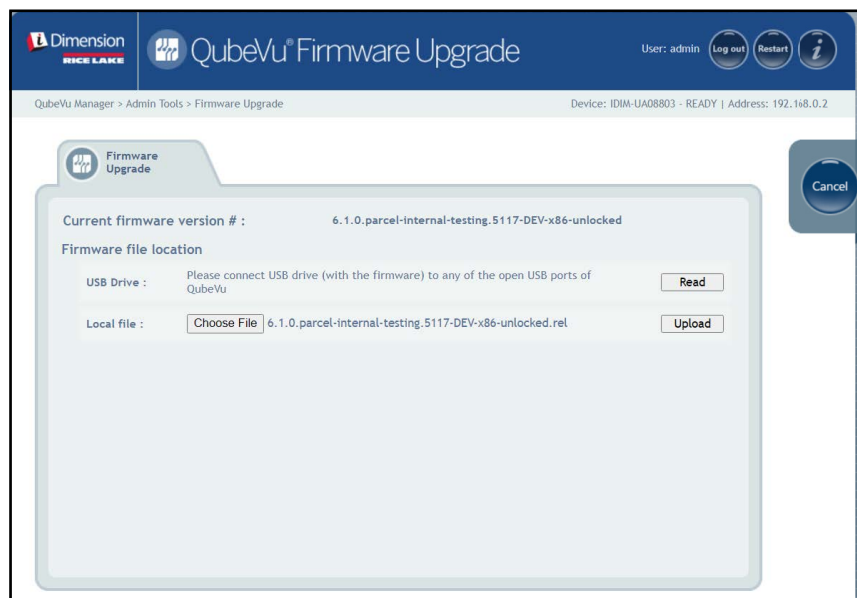


Figure 8-3. Sélection du micrologiciel avec Local File (Fichier local)

4. La boîte de dialogue concernant le logiciel téléchargé s'affiche et demande d'attendre que le téléchargement du micrologiciel se termine. La procédure de mise à jour du micrologiciel télécharge le fichier de mise à jour sur le processeur intégré du dimensionneur de palettes iDimension.
5. La boîte de dialogue se ferme lorsque le micrologiciel est téléchargé sur le processeur intégré du dimensionneur de palettes iDimension.

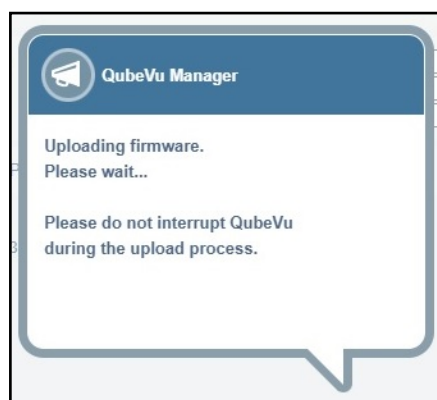



Figure 8-4. Boîte de dialogue de téléchargement du micrologiciel

6. Procédez à la mise à jour du micrologiciel (voir [Section 8.1.3, page 75](#)).

8.1.3 Mise à jour du micrologiciel

Une fois que le micrologiciel a été mis à jour, sélectionnez **Update Firmware** et suivez les instructions de la fenêtre contextuelle.

Sélectionnez  pour supprimer le micrologiciel téléchargé, si une erreur est survenue.

Sélectionnez  pour valider le total de contrôle.

Le système passera à l'état arrêté et retournera au mode de fonctionnement normal au bout de quelques minutes.

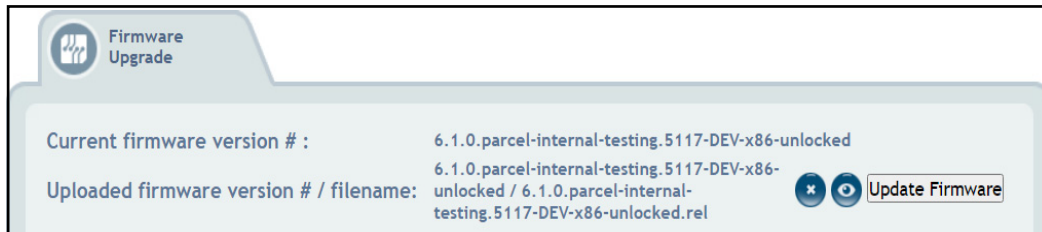




Figure 8-5. Mise à jour du micrologiciel

9.0 Backup (Sauvegarde de secours) et Restore (Restauration)

Cette section offre une vue d'ensemble du menu **Backup** (Sauvegarde de secours) de QubeVu.

Pour accéder au menu **Backup** (Sauvegarde de secours), procédez de la manière suivante :

1. Sélectionnez  **Admin Tools** dans le menu **QubeVu Manager** (Figure 2-1, page 9) pour accéder au menu **Admin Tools** (Outils d'administration) (Figure 4.0, page 22).
2. L'écran de connexion de QubeVu Manager s'affiche. Le nom d'utilisateur et le mot de passe par défaut sont **admin** et **password**.
3. Sélectionnez  **Backup** dans le menu **Admin Tools** (Outils d'administration) (Figure 4.0, page 22). Le menu **Backup** (Sauvegarde de secours) s'affiche.



REMARQUE : L'administrateur a défini un nom d'utilisateur et un mot de passe lors du processus de configuration initial. Le nom d'utilisateur et le mot de passe sont nécessaires pour se connecter et accéder aux outils d'administration du logiciel iDimension.

Le menu **Backup** (Sauvegarde de secours) permet de créer un fichier de sauvegarde des réglages et de restaurer ces réglages.




Figure 9-1. Menu Backup (Sauvegarde de secours)

Paramètre	Description
Backup (Sauvegarde de secours)	Pour sauvegarder tous les réglages QubeVu sur l'ordinateur local (voir la Section 9.1, page 77)
Restore All (Restaurer tous)	Pour restaurer tous les réglages QubeVu (voir la Section 9.2, page 78)

Tableau 9-1. Navigation de configuration

9.1 Backup (Sauvegarde de secours)

La fonction **Backup** crée un fichier de secours de tous les réglages. Il est recommandé de créer une sauvegarde de secours après la configuration initiale du dimensionneur de palettes iDimension. Le fichier de sauvegarde est enregistré dans un dossier du PC comme fichier XML. Un fichier de sauvegarde peut également être envoyé au support clients pour l'aider à dépanner le dispositif.

1. Sélectionnez  **Back up** pour lancer la procédure de sauvegarde.



Le navigateur Internet installé et sa configuration déterminent le comportement lors du téléchargement de la sauvegarde. Le navigateur Internet peut télécharger automatiquement la sauvegarde, ouvrir la fenêtre Save As (Enregistrer sous), ou demander si le fichier doit être téléchargé. Dans cet exemple, la fenêtre Save As (Enregistrer sous) apparaît.

2. Naviguez jusqu'au dossier souhaité, puis sélectionnez **Save** (Enregistrer).

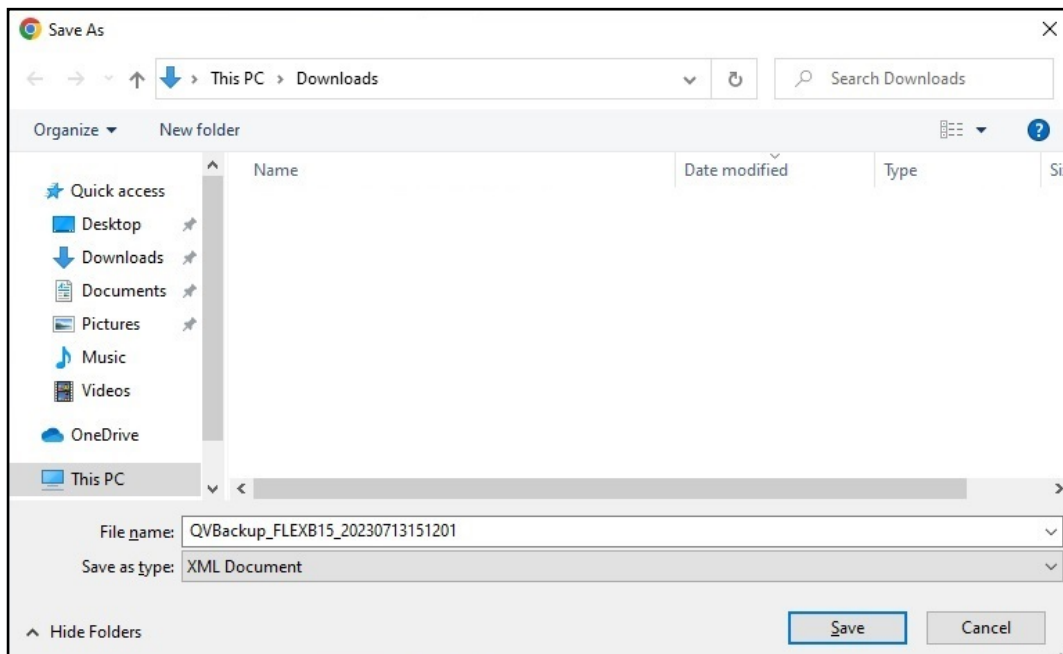


Figure 9-2. Fenêtre d'enregistrement du fichier de sauvegarde

9.2 Restore (Restaurer)

La fonction **Restore** permet de restaurer des réglages aux valeurs d'usine par défaut ou à partir du fichier de sauvegarde enregistré.



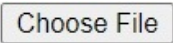
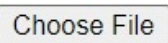

1. Sélectionnez  **Restore all** pour lancer la procédure de restauration.




Figure 9-3. Fenêtre de navigation du menu Restore


2. Sélectionnez  **OK** pour restaurer tous les réglages de l'étalonnage d'usine ou sélectionnez  **Choose File** pour sélectionner un fichier enregistré sur le PC.
3. Si  **Choose File** est sélectionné dans [Étape 2](#), cherchez et sélectionnez le fichier de sauvegarde. Sélectionnez  **OK** pour restaurer les réglages.

10.0 Diagnostics

Cette section offre une vue d'ensemble du menu **Diagnostics** de QubeVu.

Pour accéder au menu **Diagnostics**, procédez de la manière suivante :

1. Sélectionnez  **Admin Tools** dans le menu **QubeVu Manager** (Figure 2-1, page 9) pour accéder au menu **Admin Tools** (Outils d'administration) (Figure 4.0, page 22).
2. L'écran de connexion de QubeVu Manager s'affiche. Saisissez les identifiants du compte.

 **REMARQUE : Le nom d'utilisateur et le mot de passe par défaut sont admin et password.**

3. Sélectionnez  **Diagnostics** dans le menu **Admin Tools** (Outils d'administration) (Figure 4.0, page 22).
Le menu **Diagnostics** s'affiche. Modules d'affichage

Les outils **Diagnostics** peuvent être utilisés pour tester les composants matériels et recueillir des informations de diagnostic.

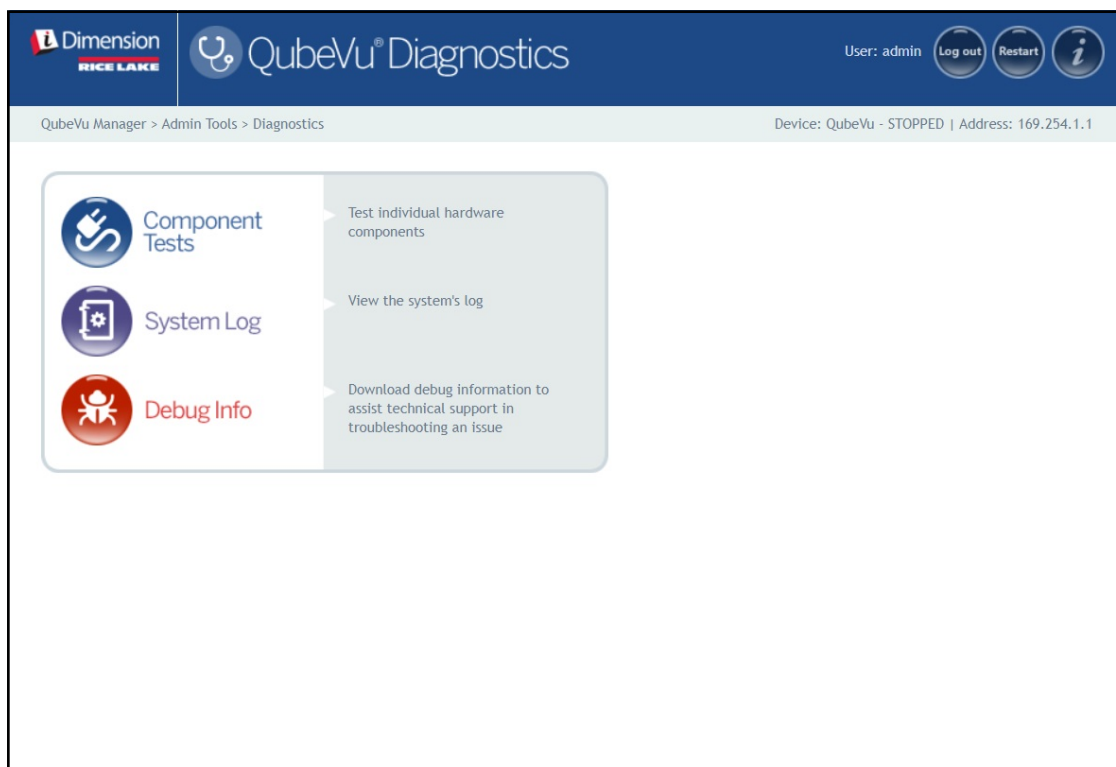



Figure 10-1. Menu Diagnostics





Paramètre	Description
Tests des composants	Teste chaque composants matériel (voir la Section 10.1, page 80)
Journal système	Affiche le journal système (voir la Section 10.2, page 83)
Debug Info (Informations de débogage)	Télécharge des informations de débogage pour aider le support technique à résoudre un problème (voir la Section 10.3, page 84)

Tableau 10-1. Navigation de configuration

10.1 Tests des composants

Sélectionnez  **Component Tests** dans le menu **Diagnostics** (Figure 10-1, page 79) pour accéder au menu **Component Tests** (Tests des composants).

Le menu **Component Tests** (Tests des composants) aide à diagnostiquer l'état de fonctionnement du dimensionneur de palettes iDimension. Les tests comprennent **Scale Test**, (Test de la balance), **Sensors Test** (Test des capteurs) et **Network Test** (Test du réseau). Pour déterminer si une panne est survenue, contactez l'usine.

- Sélectionnez  pour effectuer un test spécifique
- Sélectionnez  pour tester chaque composant
- L'état de chaque composant est retourné comme **Passed** (Bon) ou **Failed** (Mauvais). Sélectionnez  pour afficher des détails supplémentaires.
- Sélectionnez  sur un test avec des résultats. Un nouvel onglet dans l'onglet du navigateur Internet s'ouvre avec des détails formatés pour l'impression.



REMARQUE : Une fois le test d'un composant terminé, redémarrez le système pour retourner en mode de fonctionnement normal.

Scale Test (Test de balance)

Le **Scale Test** (Test de la balance) détermine si la balance configurée communique et fonctionne correctement avec le périphérique rattaché.

Network Test (Test du réseau)

Le **Network Test** (Test du réseau) confirme que les composants iDimension sont connectés par Ethernet et communiquent correctement.

Signalez toute défaillance de composants à l'équipe de support technique de Rice Lake Weighing Systems.



REMARQUE : Les tests de réseau sont à des fins de fabrication uniquement.

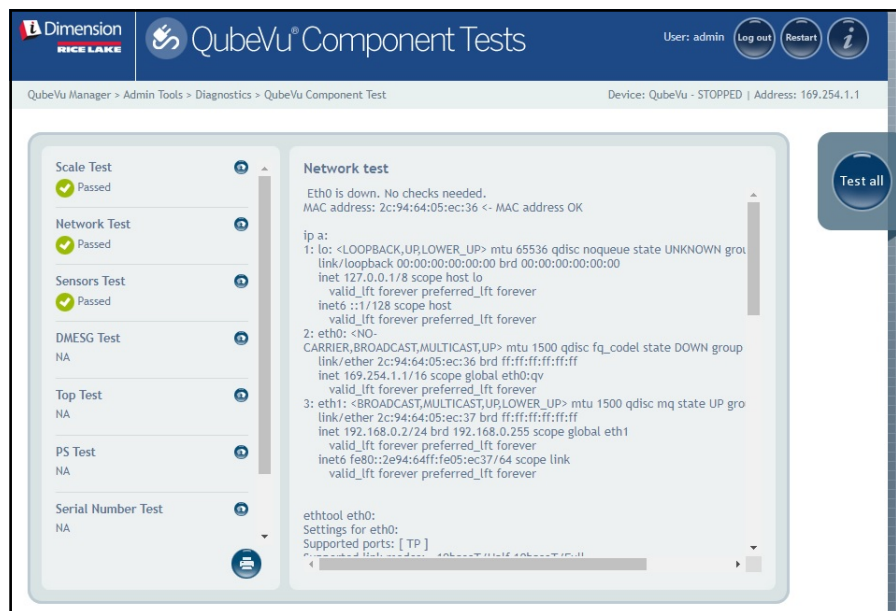


Figure 10-2. Network Test (Test du réseau)

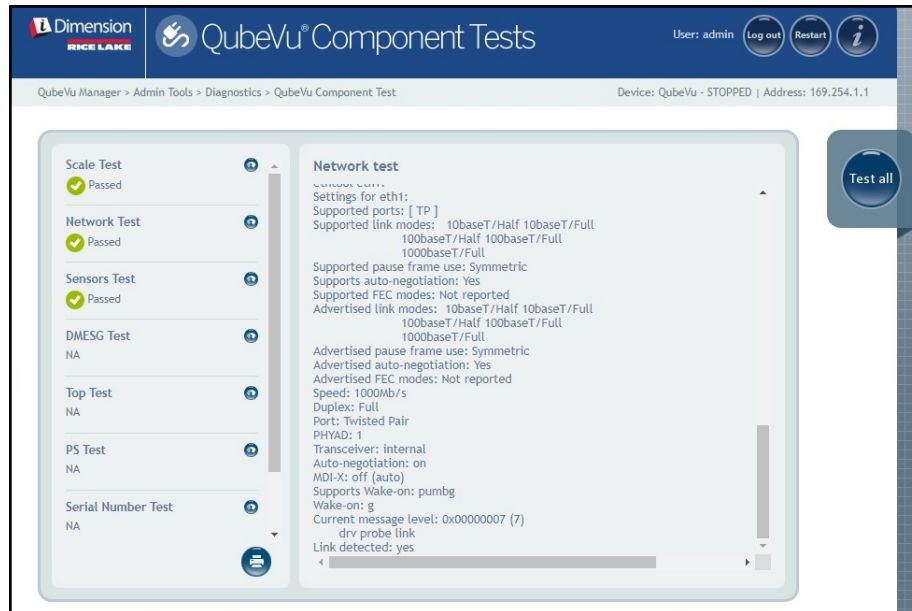


Figure 10-3. Network Test (suite)

DMESG Test

Le **DMESG Test** fait un test de diagnostics du micrologiciel.



REMARQUE : Les tests **DMESG** sont à des fins de fabrication uniquement.

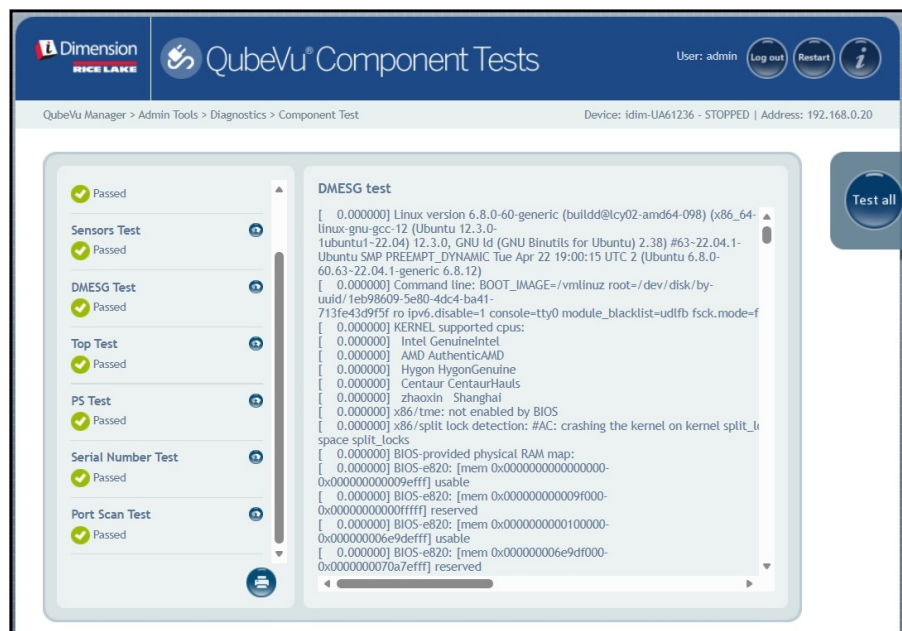


Figure 10-4. DMESG Test

Sensor Test (Test des capteurs) – détermine si les capteurs sont connectés et récupère des trames de données de chaque capteur. Ce test prend environ 1 minute. Faites défiler les pages pour identifier les défaillances ; chacun des capteurs a une adresse IP unique. Ce test parcourt la configuration du capteur, y compris le micrologiciel et le fichier d'application chargés.

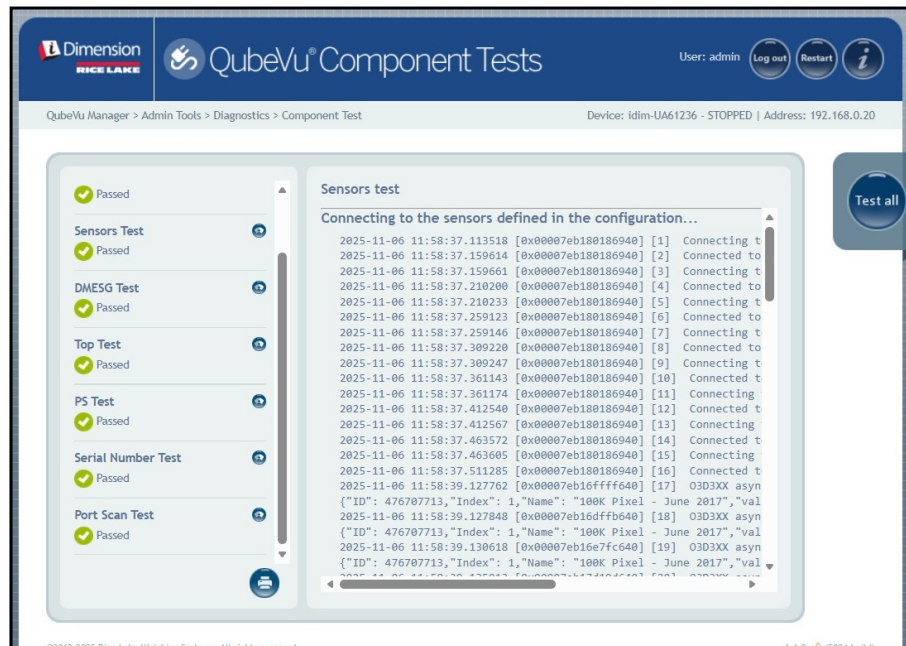


Figure 10-5. Test d'informations de profondeur

Top Test, PS Test, Serial Number Tests

Ne pas modifier, sauf instructions contraires du support de dimensionnement de Rice Lake Weighing Systems.

Port Scan Test (Test d'analyse des ports)

Le **Port Scan Test** (Test d'analyse des ports) fournit des détails sur les dispositifs connectés aux ports.

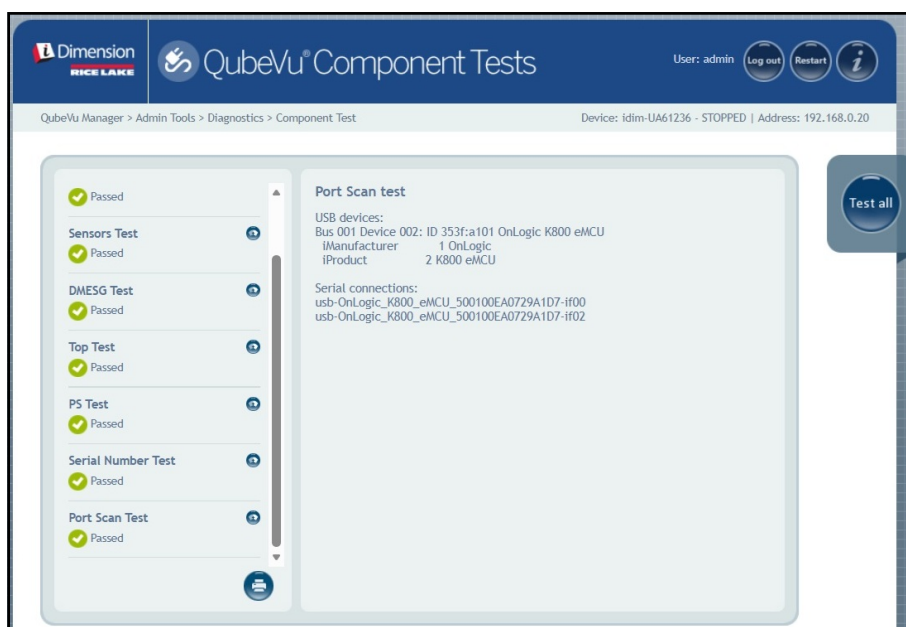



Figure 10-6. Port Scan Test (Test d'analyse des ports)

10.2 Onglet System Log (Journal système)

Sélectionnez  **System Log** dans le menu **Diagnostics** (voir la [Figure 10-1, page 79](#)). Le menu **System Log** (Journal système) s'affiche.

Le niveau d'enregistrement du journal système est configuré dans le menu de configuration. L'affichage du journal peut être personnalisé par type (ALL[Tous], debug [débogage], info, warning [avertissement] ou error [erreur] uniquement) ou par ordre (afficher les plus récents en premier ou les plus anciens en premier).

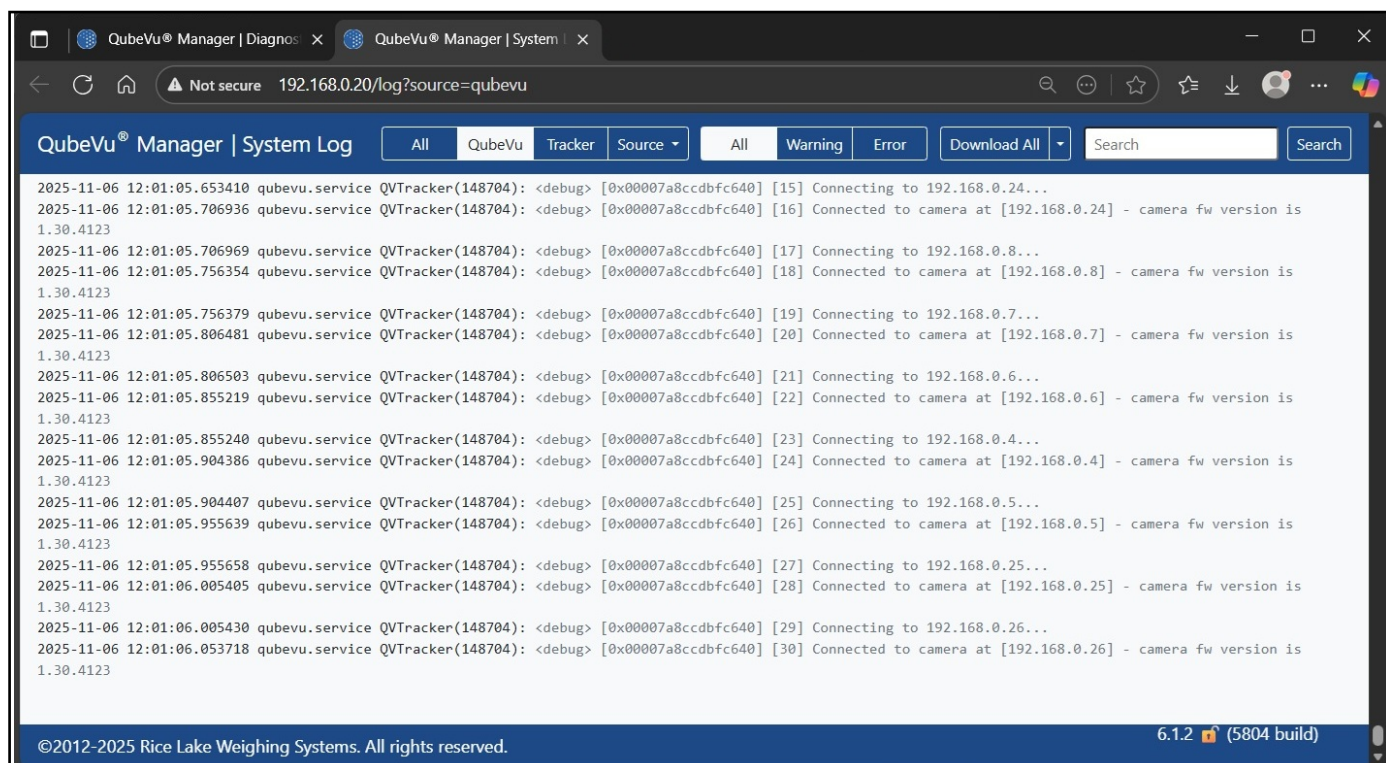



Figure 10-7. Onglet System Log (Journal système)

10.3 Debug Info (Informations de débogage)

Sélectionnez  **Debug Info** dans le menu **Diagnostics** (voir la [Figure 10-1](#), page 79). Le menu **Debug Information** (Informations de débogage) s'affiche.

Les **Debug Info** (Informations de débogage) fournissent des informations techniques et de dépannage sur le fonctionnement du système. Ce fichier peut être demandé à des fins de dépannage. Activez la case **Select All** (Sélectionner tout),

puis sélectionnez  pour enregistrer le fichier sur l'ordinateur.

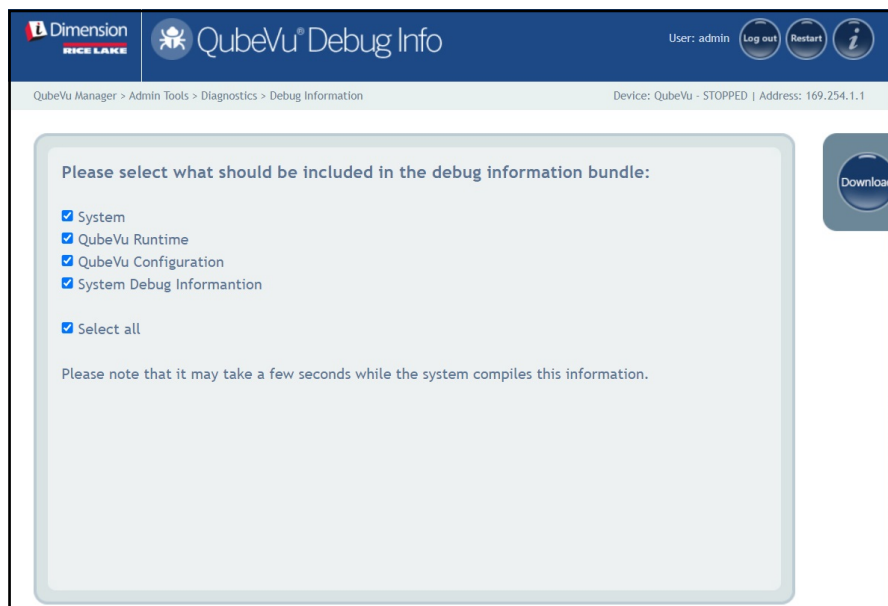



Figure 10-8. Debug Info (Informations de débogage)

11.0 Licence

Cette section offre une vue d'ensemble des instructions du menu **Licence** (Licence) de QubeVu.

Pour accéder au menu **Licence** (Licence), procédez de la manière suivante :

1. Sélectionnez  **Licence** dans le menu **QubeVu Manager** (voir la [Figure 2-1, page 9](#)).
Le menu **Licence** (Licence) s'affiche.
2. L'écran de connexion de QubeVu Manager s'affiche. Saisissez les identifiants du compte.



REMARQUE : Le nom d'utilisateur et le mot de passe par défaut sont admin et password.



REMARQUE : Un fichier de licence est téléchargé lors de la fabrication et inclut la date d'installation. Une licence QubeVu n'expirera pas. Une demande de code de licence est envoyée à ldim_support@ricelake.com, avec le code de demande de licence.

3. Sélectionnez pour télécharger la licence fournie.

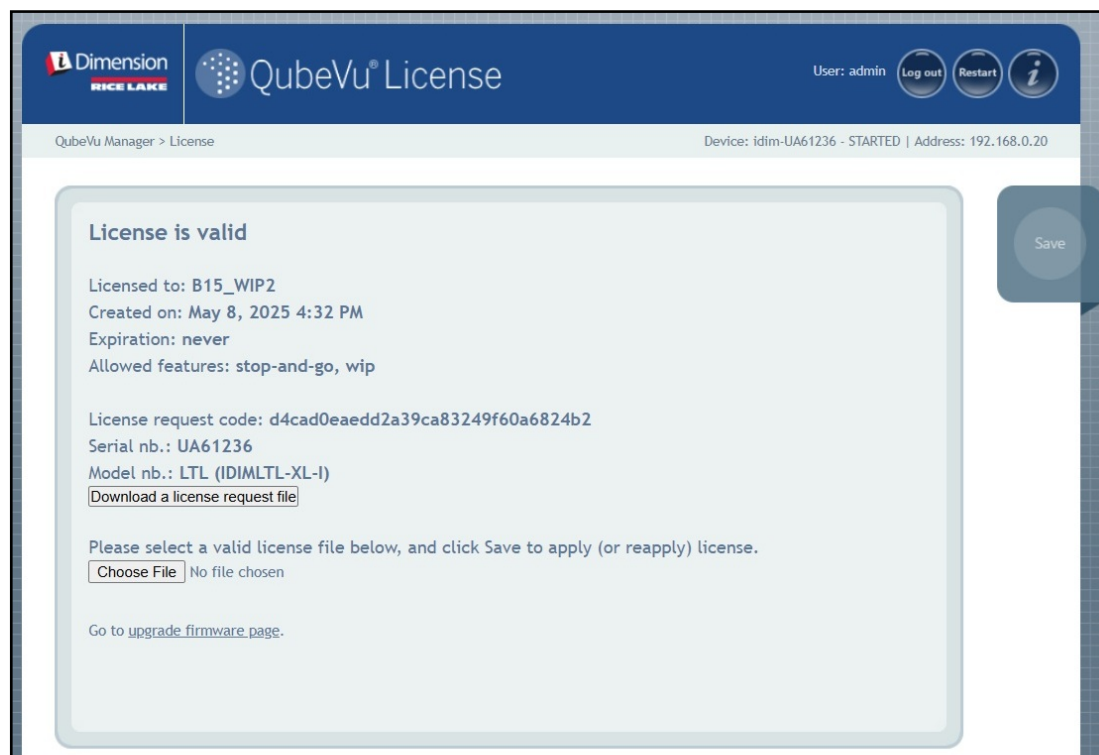


Figure 11-1. Licence QubeVu

12.0 Annexe

Cette section offre une vue d'ensemble d'une documentation supplémentaire concernant l'iDimension.

12.1 QubeVu Engineering Application

La **QubeVu Engineering Application** télécharge un enregistrement de données qui peut être envoyé par e-mail à l'usine pour une analyse technique.

1. Dans un navigateur Internet, saisissez ceci dans la barre d'adresse :
 - IPaddress/engapp



REMARQUE : Les adresses IP peuvent varier. L'adresse IP dans cet exemple est 192.168.0.2, par conséquent, il faut saisir 192.168.0.2/tools/engapp.php dans le navigateur Internet.

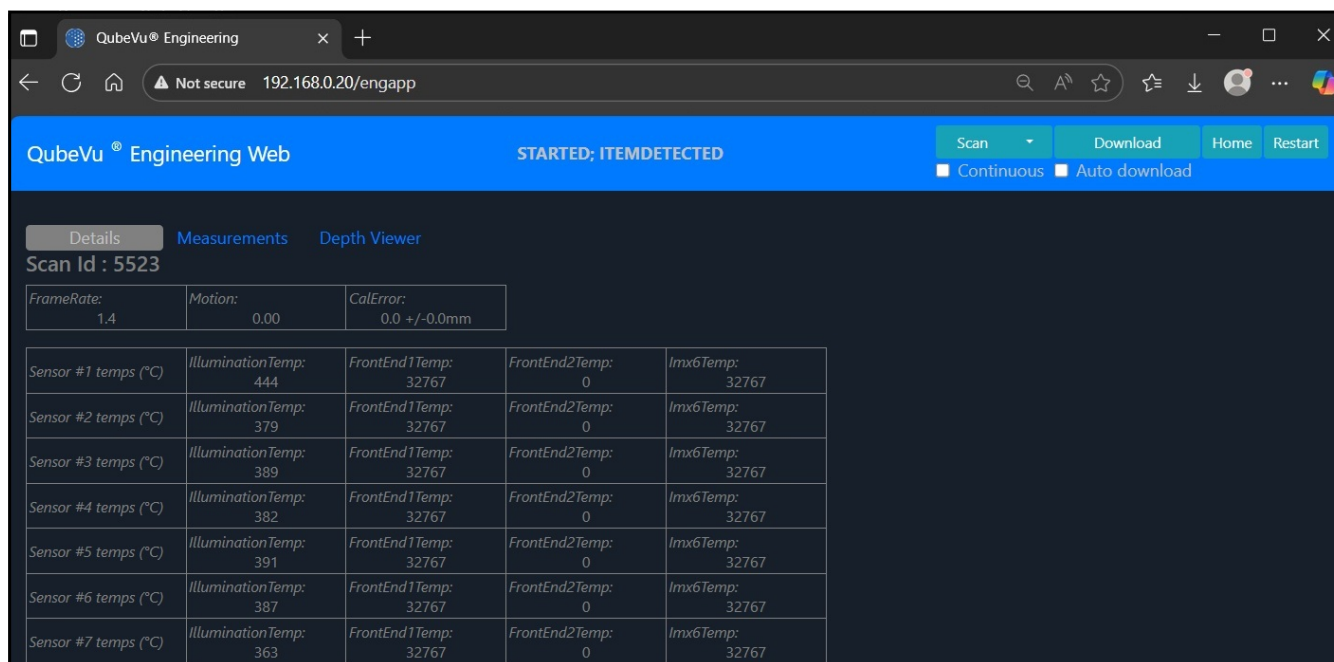


Figure 12-1. Engineering Application

2. Sélectionnez **Scan**.

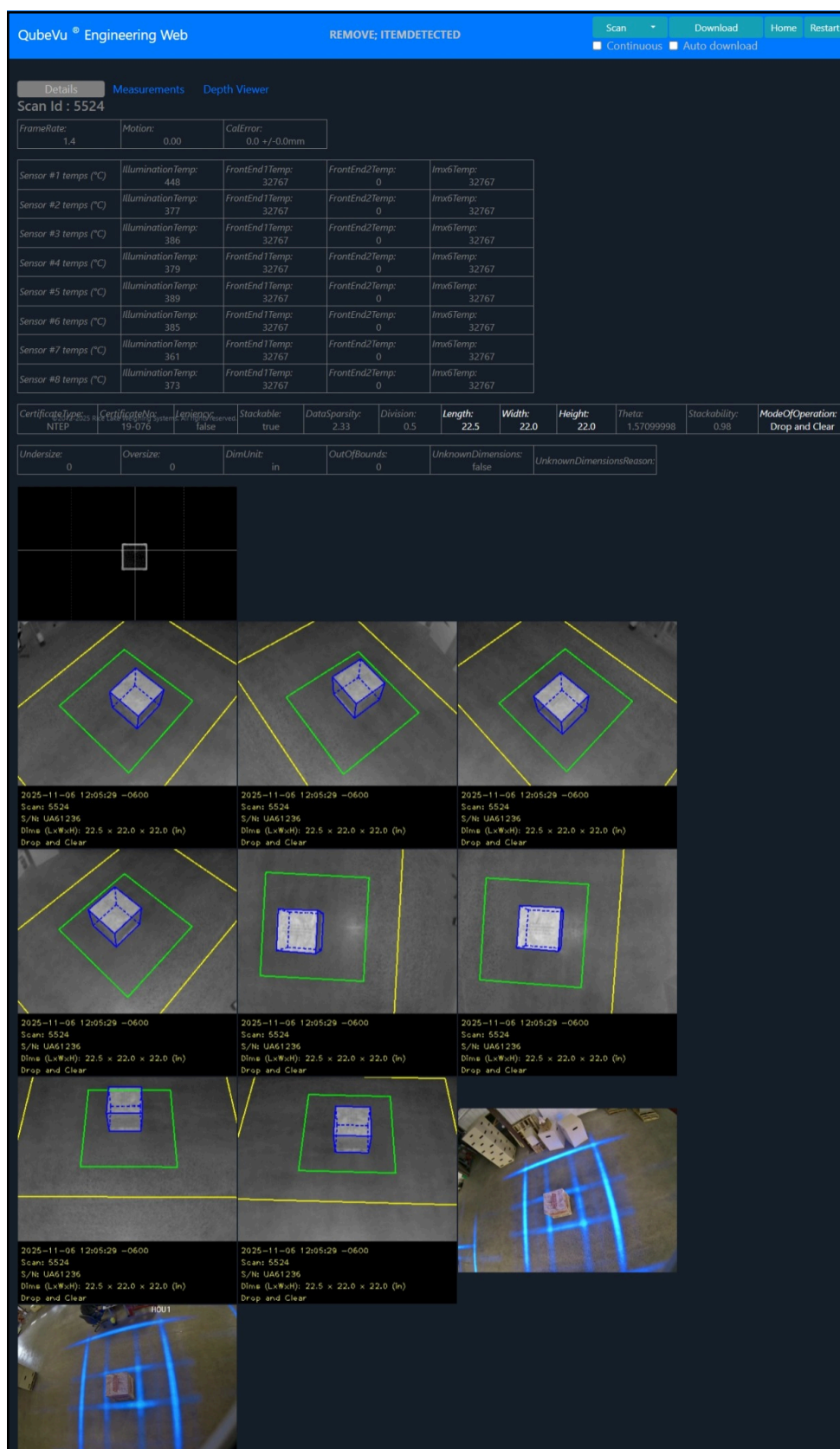


Figure 12-2. Application Scan

3. Sélectionnez **Download** (Télécharger).
4. Saisissez la longueur, la largeur et la hauteur (L, W et H en anglais), puis sélectionnez **Download** (Télécharger). Le fichier est téléchargé.
5. Naviguez jusqu'à l'emplacement du fichier téléchargé sur le PC local.
6. Envoyez par ce fichier e-mail à l'équipe de support Dimensioning de Rice Lake Systems pour analyse.



REMARQUE : Si elle est connue, la simple vérité correspond aux dimensions exactes mesurées avec un mètre-ruban.

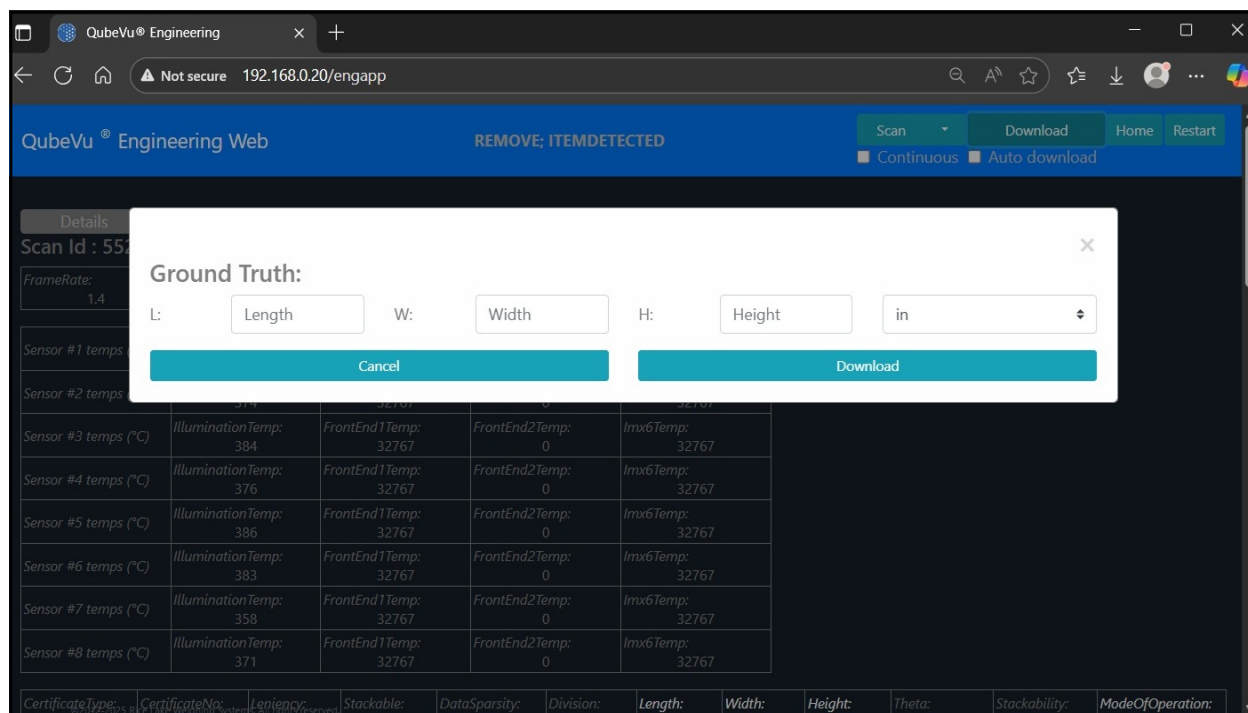


Figure 12-3. Ground Truth (Simple vérité)

12.2 Configuration de la caméra Axis IP avec IP Utility

1. Lancez IPUtility.exe.
2. Sélectionnez la caméra, cliquez avec le bouton droit et sélectionnez **Assign Network Parameters** (Attribuer paramètres réseau).

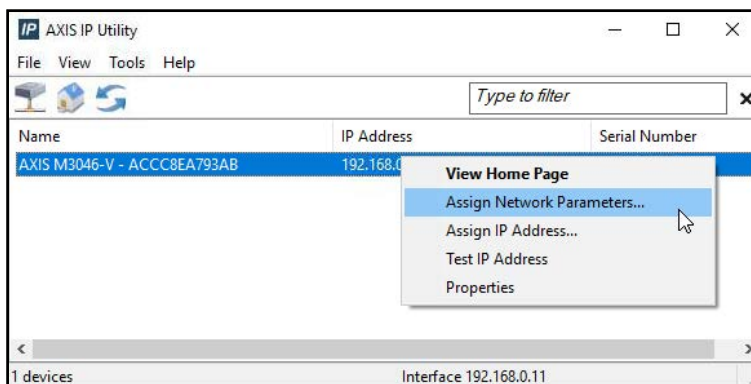


Figure 12-4. Assign Network Parameters (Attribuer paramètres réseau)

3. Si vous y êtes invité, connectez-vous en utilisant **username** et **password**.



REMARQUE : Le nom d'utilisateur et le mot de passe par défaut sont root et password.

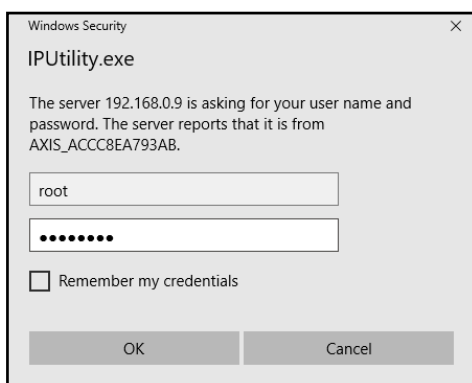


Figure 12-5. Connectez-vous

4. Faites les modifications nécessaires et sélectionnez **OK**.

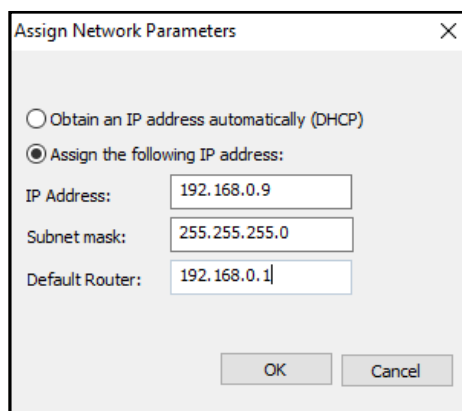


Figure 12-6. Assign Network Parameters (Attribuer paramètres réseau)

5. Sélectionnez **OK**.

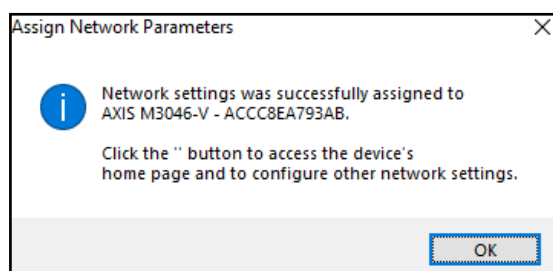


Figure 12-7. Network Parameter Confirmation (Confirmation des paramètres réseau)

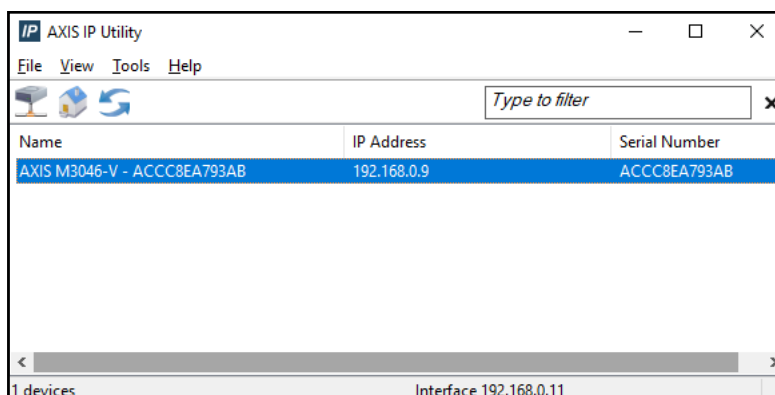


Figure 12-8. AXIS IP Utility

6. Saisissez la nouvelle adresse IP de la caméra IP (192.168.0.9 est l'adresse IP par défaut pour le logiciel iDimension).
7. L'écran de connexion apparaît. Saisissez le **username** (nom d'utilisateur) et le **password** (mot de passe).



REMARQUE : Le nom d'utilisateur et le mot de passe par défaut sont root et password.

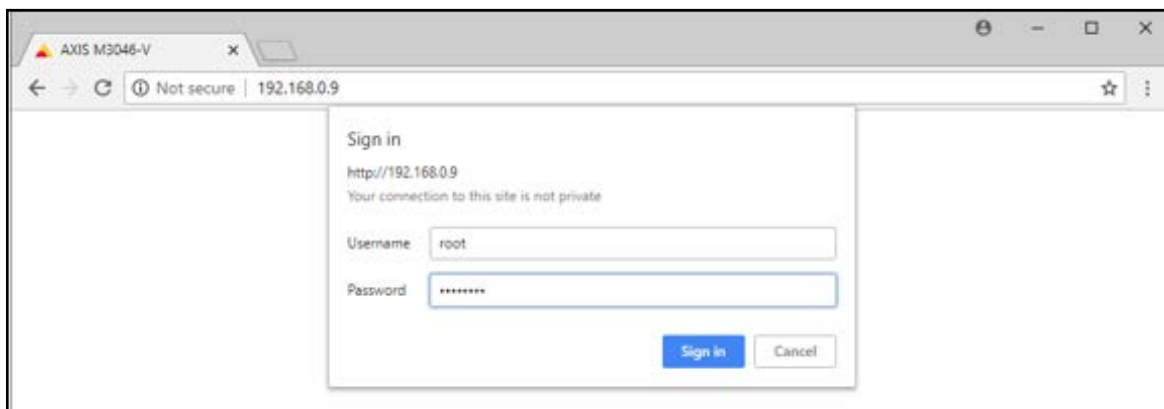


Figure 12-9. Connexion AXIS

8. Sélectionnez **Sign in**.

9. Sélectionnez **Next**.

Figure 12-10. Network Camera (Caméra réseau)

10. Sélectionnez **Next**.

Figure 12-11. Network Camera (suite)

11. Ajustez l'angle et le zoom de la caméra selon les exigences de l'application.
12. Sélectionnez **Done** (Terminé).

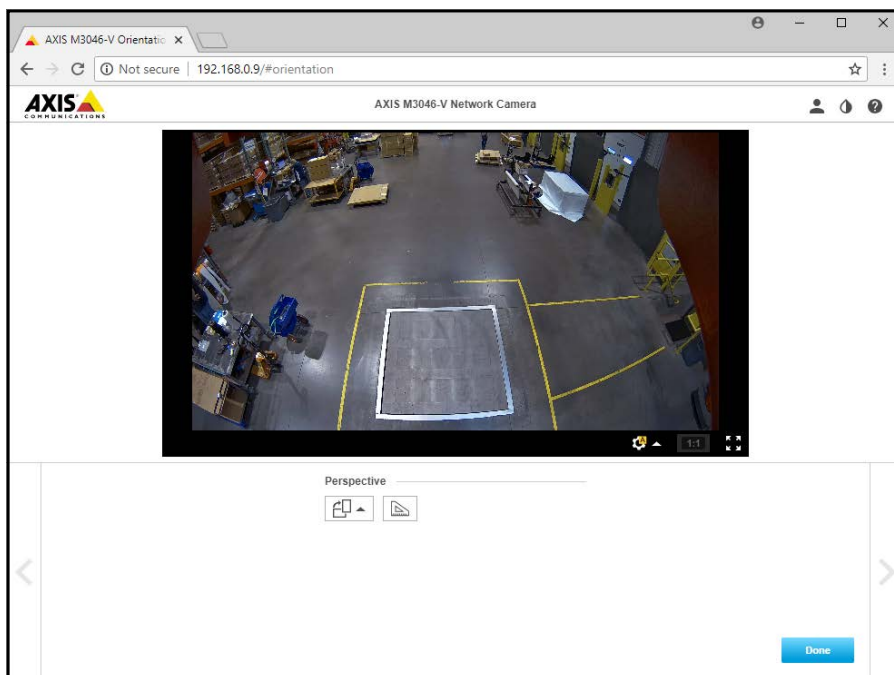


Figure 12-12. Utilisation de la caméra

13. Fermez la fenêtre.

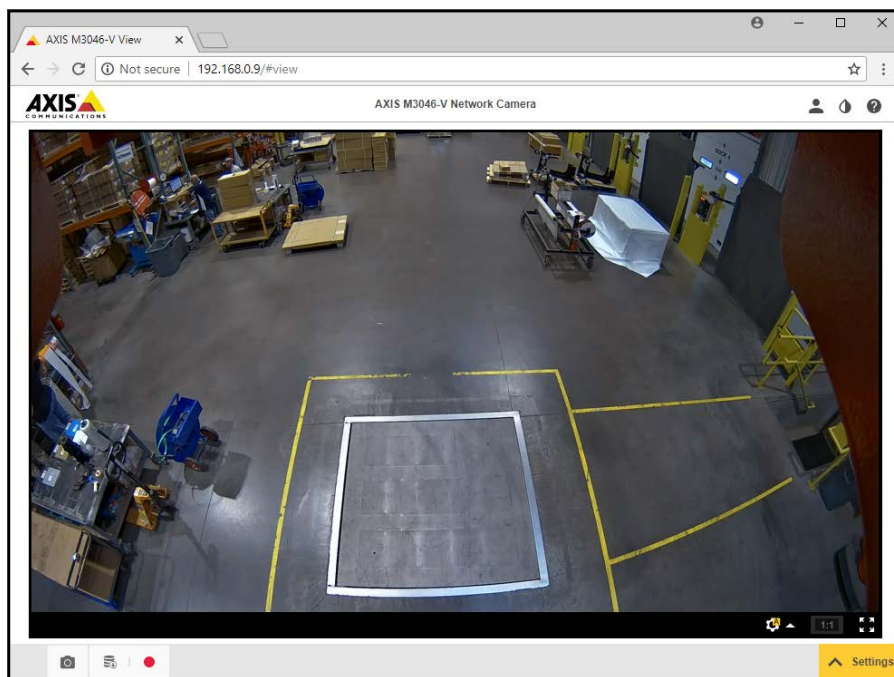


Figure 12-13. Utilisation de la caméra (Plein écran)

12.3 Remarques relatives à l'installation

Les actions suivantes sont requises pour configurer un dimensionneur de palettes iDimension lors de l'installation initiale. Ce processus est à suivre après que l'unité a été installée à l'aide d'une des méthodes de montage suivantes. La caméra IP et l'affichage Opérateur du chariot élévateur doivent être configurés avant de les monter au plafond.

1. Vérifiez l'adresse IP du réseau du client. Si vous êtes connecté au réseau du client :
 - Configurez les capteurs avec l'assistant de vision IFM ou l'outil d'ingénierie SICK SOPAS avec les nouvelles adresses réseau.
 - Onglet Network Settings Configure (Configurer paramètres réseau)

Dans les tableaux suivants sont répertoriées les adresses des capteurs distants et du matériel supplémentaire utilisés par l'usine :

Appareil	Adresse IP IFM	Adresse IP SICK	Remarques
Capteur distant n° 1	192.168.0.4	192.168.0.101	
Capteur distant n° 2	192.168.0.5	192.168.0.102	
Capteur distant n° 3	192.168.0.6	192.168.0.103	
Capteur distant n° 4	192.168.0.7	192.168.0.104	
Capteur distant n° 5	192.168.0.8	192.168.0.105	Capteur central, pour systèmes à 5 capteurs
Capteur distant n° 6	192.168.0.24	192.168.0.106	Pour installation à 8 capteurs
Capteur distant n° 7	192.168.0.25	192.168.0.107	Pour installation à 8 capteurs
Capteur distant n° 8	192.168.0.26	192.168.0.108	Pour installation à 8 capteurs

Tableau 12-1. Adresses IP des capteurs distants

Appareil	Adresse IP	Remarques
Passerelle	192.168.0.1	Pour tous les capteurs, PC interne, JLT et caméra IP
Masque de sous-réseau	255 255 255.0	Pour tous les capteurs, tête principale, JLT et caméra IP
PC Interne	192.168.0.2 169.254.1.1	Après configuration valeur par défaut/backdoor, connectez-vous à celui-ci à la première mise sous tension
Relais Web	192.168.0.3	Le cas échéant
Caméra IP 1	192.168.0.9	Le cas échéant (facultatif)
Caméra IP 2	192.168.0.10	Le cas échéant (facultatif)
PV MHI mobile	192.168.0.11	Connexion Ethernet au dimensionneur de palettes iDimension
Affichage opérateur chariot élévateur	192.168.0.12	Le cas échéant (facultatif)
Imprimante d'étiquettes	192.168.0.14	Le cas échéant (facultatif)
Indicateur de balance	192.168.0.15	1280, 880, 680, etc
Lecteur de codes-barres	192.168.0.16	Le cas échéant (facultatif)
Lecteur RFID	192.168.0.22	Le cas échéant (facultatif)

Tableau 12-2. Adresses IP des composants matériels

Utilisez les Outils QubeVu Manager Admin pour étalonner les paramètres dans chaque onglet :

2. Configurez des définitions de capture (QV Demo et Par défaut) pour répondre aux exigences de l'application. Marquages pour répondre aux exigences du client et le mode Tare doit être défini à None (Aucun).
3. Configurer Affichages/Affichage Client :
 - a. Logiciel iDimension – Écran d'affichage Version 1
4. Ajouter capteurs distants :
 - a. Discover (Découvrir)
 - b. Add All (Ajouter Tous)
5. Mode Calibration (Étalonnage) :
 - a. Alignez les capteurs sur l'objet d'étalonnage
 - b. Exécuter un étalonnage

12.4 Messages d'état

Messages d'état et d'erreur sont visibles depuis l'affichage QubeVu Manager Demo.

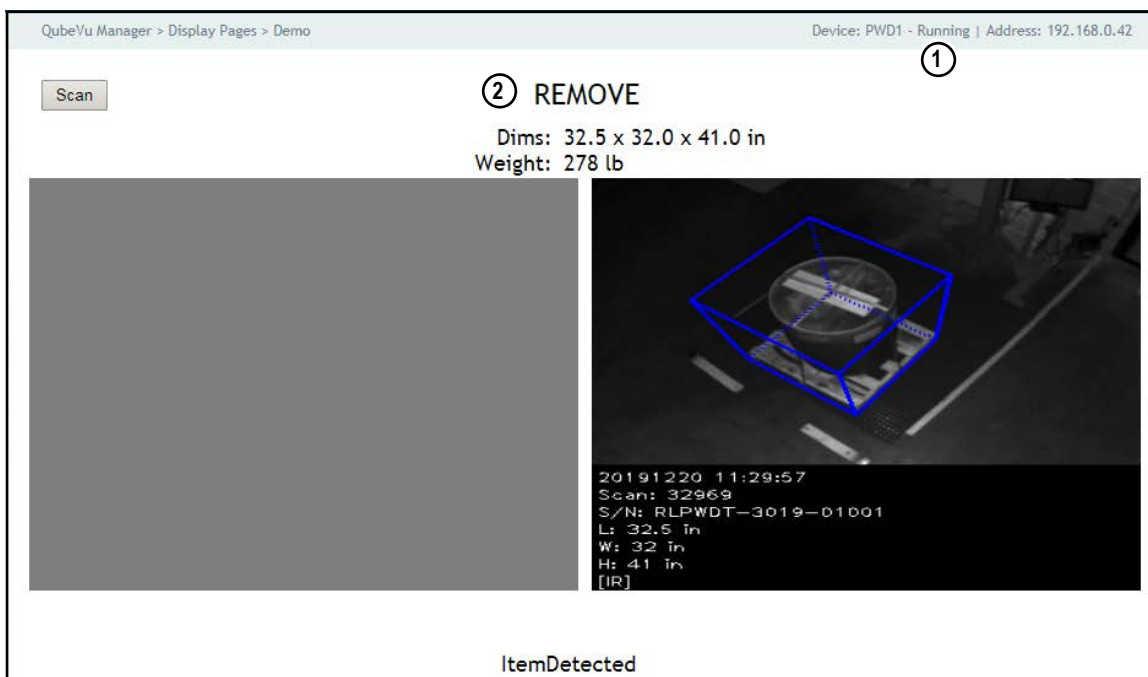


Figure 12-14. Module d'affichage démo

N° d'élément	Description
1	État
2	État étendu

Tableau 12-3. État

État	Description
STARTING (Démarrage en cours)	Le système est en cours de démarrage.
STARTED (Démarré)	Le système a démarré mais n'est pas prêt à traiter une dimension ; si le dispositif reste dans cet état pendant plus de quelques secondes, il y a probablement un objet sur la plateforme qui doit être dégagé ou la balance n'a pas un poids égal à zéro ; si aucun objet ne se trouve sur la plateforme, effectuez une hauteur zéro
READY (Prêt)	Le système est prêt et attend d'être utilisé
TRACKING (Poursuite)	Le système traite une dimension
REMOVE (Retirer)	La dimension a été pleinement traitée – l'article peut être retiré lorsque le client qui traite a achevé le transfert des données
STOPPING (Arrêt en cours)	Le système est en train de basculer à l'état STOPPED (Arrêté).
STOPPED (Arrêté)	Le service s'est interrompu – il y a un problème ; effectuez un redémarrage ou un arrêt complet suivi d'un redémarrage depuis la prise d'alimentation secteur
CALIBRATING (Étalonnage en cours)	Le dispositif est en mode étalonnage
CONFIGURING (Configuration en cours)	Le dispositif est en mode configuration ; un redémarrage peut faire sortir le dispositif du mode configuration

Tableau 12-4. Messages d'état

12.4.1 Messages d'état étendus

État	Description
ScaleNotStable (Balance instable)	Cet état est défini pendant le traçage si la balance indique que la valeur retournée n'est pas stable. Cela n'est utilisé que lorsqu'une balance reconnue est connectée au système. Le traitement ne passera pas à l'étape suivante tant que cet indicateur n'aura pas été résolu en recevant un poids stable de la balance.
MotionDetected (Mouvement détecté)	Cet état est défini pendant le traçage et les états Ready (Prêt) et indique que le système a détecté un mouvement. Le traitement ne passera pas à l'étape suivante tant que cet état est actif.
ItemDetected (Article détecté)	Cet état est défini lorsque le système détecte qu'un article est placé sur la plateforme du dispositif/la balance. Lorsqu'une balance est utilisée, cet état indique que le poids retourné est différent de zéro. En mode « scale-less » (sans balance), cet état indique que le système ne peut pas trouver le panneau cible.
ItemNotDetected (Article non détecté)	Cet état est défini lorsque le système est en mode Ready (Prêt) et qu'il n'y a pas d'article sur la plate-forme/la balance.
TrackerNotConfident (Traceur incertain)	Cet état indique que le traceur a détecté un article mais qu'il n'est pas certain des dimensions de cet article. Après un délai défini (configurable) le système passe à l'étape suivante et retourne des dimensions estimées à zéro
ExceptionOccured (une exception est survenue)	Cet état est défini quand une exception se produit
DeviceNotStable (Dispositif instable)	Cet état est défini pendant le traçage si l'un des capteurs indique que la valeur du capteur retournée n'est pas stable. Le traitement ne passera pas à l'étape suivante tant que cet indicateur n'aura pas été résolu en recevant une valeur stable du capteur.
ServiceStarting (Service en cours de démarrage)	Cet état est défini lorsque le système est en cours d'initialisation.
ConfigMode (Mode configuration)	Cet état est défini lorsque le système est en mode configuration, comme pendant un étalonnage ou le réglage de l'exposition de l'image. Une opération de redémarrage sort le dispositif du mode configuration.
ResultNotStable (Résultat instable)	Cet état est défini lorsqu'un article est en cours de manipulation, par exemple pendant la mise en place de l'article sur la plateforme ou pendant son retrait de celle-ci.
ItemOutOfBounds (Article hors limites)	Cet état indique que l'article dépasse hors de la zone mesurable. Un repositionnement de l'article est nécessaire.
WaitingToWarmUp (En attente d'échauffement)	Cet état est défini pendant la période préchauffage. Si le dispositif est utilisé dans une application homologuée pour un usage réglementaire, la période de préchauffage doit être écoulée avant que des mesures certifiées puissent être prises.
PlatformNotClear (Plateforme non dégagée)	Cet état est défini lorsqu'il y a quelque chose sur la plateforme.

Tableau 12-5. Messages d'état étendus

12.4.2 Messages d'erreur

Les messages d'erreur du système qui peuvent s'afficher sont décrits ci-dessous.

Code d'erreur	Description
1	ÉCHEC de l'initialisation du matériel
2	ÉCHEC de l'initialisation de la configuration du traceur
3	RegistrationMarksCropped.bmp manquant
4	ÉCHEC de la définition d'une image de référence pour Targetfinder
5	ÉCHEC de chargement des fichiers d'étalonnage
6	ÉCHEC d'obtention de nouvelles images du matériel
7	ÉCHEC de traçage
8	Étalonnage en cours
9	Échec de la liaison du port du serveur TCP
10	Exception du serveur TCP dans le traitement du client
11	Temps imparti pour serveur TCP écoulé pendant l'imagerie
12	La caméra basse définition doit être étalonnée d'abord
13	Étalonnage arrêté
14	Erreur de configuration du chargement/de l'analyse
15	Impossible d'enregistrer l'étalonnage dans un fichier
16	Impossible d'utiliser le nom défini dans la commande Capture/Get ; CaptureDefinition avec nom non définies
17	Commande CaptureDefinition non valide
18	Impossible d'effacer fichiers d'étalonnage
19	Impossible de définir Hauteur zéro
20	Échec d'écriture ou de vérification d'audit métrologique

Tableau 12-6. Messages d'erreur

12.5 Interface TCP

Pour modifier l'interface TCP, voir la [Section 5.1, page 24](#). L'interface TCP fonctionne en deux modes :

- QubeVu – Un protocole de demande ou de réponse ; voir le QubeVu Developer Guide pour plus d'informations sur l'utilisation de cette interface
- Cubiscan 110/150 – Émule un sous-ensemble de commandes pris en charge par Cubiscan 110/150

12.5.1 Interface TCP

```
Microsoft Windows [Version 6.1.7601]
Copyright (c) 2009 Microsoft Corporation. All rights reserved.


C:\Users\chrse\RLWS>telnet 169.254.1.1 1024
```

Figure 12-15. Interface TCP Exemple 1

```
?
D
470 x 460 x 250 mm 1.63 kg
```

Figure 12-16. Interface TCP Exemple 2

12.5.2 Configuration de l'interface TCP

1. Sélectionnez **QubeVu** or **Cubiscan 110/150** dans la liste déroulante de l'interface TCP.
2. Définissez le port TCP.
3. Sélectionnez  pour terminer la configuration de l'émulation TCP.

12.6 Protocole QubeVu

Commande		
Description	Demande	Réponse
A pour effet que QubeVu envoie les données de dimensions et de poids à l'ordinateur client	D<CR>	{longueur} x {largeur} x {hauteur} {UnitéDim} {affichage/Poids}<CR><LF>
Gestion d'erreur		
L'unité retournera la réponse suivante si les dimensions ne sont pas disponible	D<CR>	0 x 0 x 0 {UnitéDim}<CR><LF>

Tableau 12-7. Paramètres des capteurs distants

12.6.1 Exemple de Demandes et de Réponses

1. Dimension Command Request: D<CR>
Response: 9.75 x 7.25 x 3.50 in<CR><LF>
2. Dimension Command Request: D<CR>
Response: 0 x 0 x 0 in<CR><LF>
3. Invalid Command Request: M<CR>
Response: ?<CR><LF>

12.6.2 Interface série

L'interface série fonctionne en deux modes :

- QubeVu – Un protocole de demande ou de réponse simple ; reportez-vous au iDimension API Guide (voir la [Section 12.5.1](#)) pour des informations détaillées sur l'utilisation de cette interface
- Cubiscan 110/150 – Émule un sous-ensemble de commandes pris en charge par Cubiscan 110/150



© Rice Lake Weighing Systems Contenu soumis à modification sans préavis.

230 W. Coleman St. • Rice Lake, WI 54868 • USA USA: 800-472-6703 • International: +1-715-234-9171