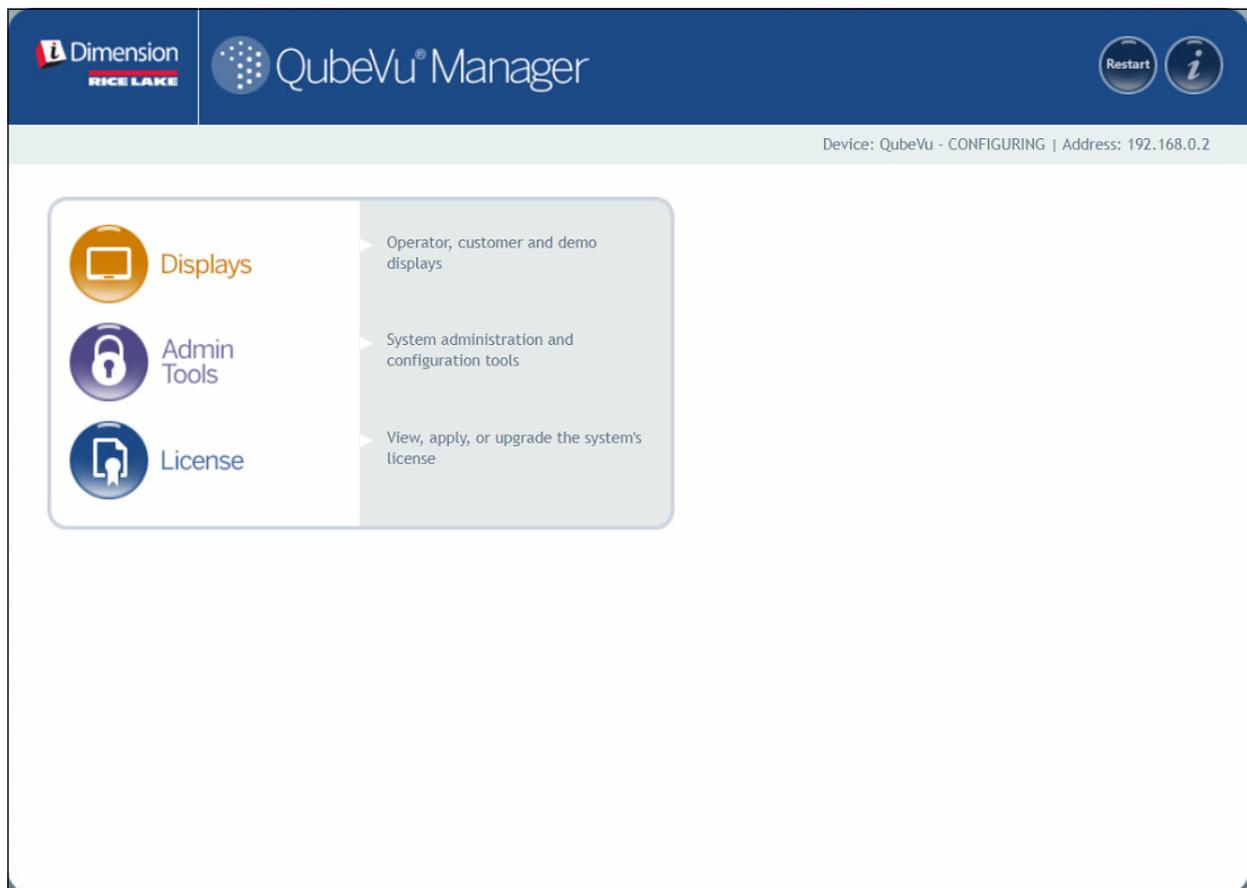


# iDimension® QubeVu®

*Sistemas de dimensionamiento  
Firmware: 6.X.X.XXXX*

## Guía del administrador



© Rice Lake Weighing Systems. Todos los derechos reservados.

Rice Lake Weighing Systems® es una marca comercial registrada de Rice Lake Weighing Systems.

IFM® es una marca registrada de IFM Electronic GmbH.

SICK® es una marca registrada de SICK AG.

Cualquier otra marca o nombre de producto en este documento son marcas comerciales o marcas comerciales registradas de sus respectivas empresas.

Todo información detallada en este documento es, según nuestro leal saber y entender, completa y fidedigna a la fecha de publicación. Rice Lake Weighing Systems se reserva el derecho de modificar la tecnología, características, especificaciones y diseño del equipo sin previo aviso.

La versión más reciente de esta publicación, software, firmware y cualquier otra actualización de productos está disponible en nuestro sitio web:

[www.ricelake.com](http://www.ricelake.com)

# Historial de revisiones

Esta sección rastrea y describe las revisiones del manual para dar a conocer las actualizaciones más importantes.

Revisión	Fecha	Descripción
A	20 de octubre de 2023	Primera edición del manual
B	28 de octubre de 2024	Menús actualizados; añadidos nuevos procedimientos de calibración de modelos
C	6 de marzo de 2025	Actualizaciones generales
D	5 de agosto de 2025	Información de seguridad actualizada
E	15 de enero de 2026	Calibración actualizada, área de trabajo, zona de trabajo, Engapp, actualizaciones generales

Tabla i. Historial de letra de revisión



Rice Lake Weighing Systems ofrece seminarios de capacitación técnica. Puede consultar la descripción y las fechas de los cursos en [www.ricelake.com/training](http://www.ricelake.com/training) o llamando al 715-234-9171 y preguntando por el departamento de capacitación.

# Índice

<b>1.0</b>	<b>Introducción</b>	<b>7</b>
1.1	Recursos adicionales	7
<b>2.0</b>	<b>QubeVu Manager</b>	<b>9</b>
2.1	Navegación	10
2.2	Botones Edit/Cancel/Save	11
2.3	Estado del sistema	12
2.3.1	Mensajes de estado del sistema	12
2.3.2	Información de reinicio del dispositivo	13
2.4	QubeVu Inspector	14
2.4.1	Pestaña de información del dispositivo	14
2.4.2	Pestaña de registro de cambios	15
2.4.3	Pestaña Pista de auditoría	16
<b>3.0</b>	<b>Pantalla</b>	<b>17</b>
3.1	Pantalla táctil	18
3.1.1	Icono de la pantalla del cliente – Indicaciones de fuera de límites	18
3.2	Pantalla del operador	19
3.3	Pantalla del cliente	20
3.4	Pantalla de montacargas	21
<b>4.0</b>	<b>Herramientas de administración</b>	<b>23</b>
<b>5.0</b>	<b>Puesta en servicio</b>	<b>24</b>
5.1	Ajustes generales	25
5.1.1	Pestaña de ajustes generales	25
5.1.2	Pestaña de cámaras externas	29
5.1.3	Pestaña de configuración del servidor	30
5.2	Ajustes de medición	32
5.2.1	Pestaña de ajustes de medición	33
5.2.2	Ajustes avanzados de medición (Editor de configuración)	34
5.2.3	Ficha de lista de sensores	35
5.3	Ajustes de pantalla	36
5.3.1	Pantalla del operador	36
5.3.2	Pantalla del cliente	38
5.4	Usuario	40
5.5	Red	41
5.5.1	Pestaña de ajustes de red	41
5.5.2	Pestaña de seguridad en red	42
5.5.3	Pestaña de configuración de WiFi	43
<b>6.0</b>	<b>Calibración</b>	<b>44</b>
6.1	Objeto de calibración	44
6.2	Acceso a la calibración	45
6.3	Calibración de sensores FLEX, LTL 5 y PWD	46
6.4	Calibración del sensor LTL 8	52
6.5	Calibración Plus	61
6.6	Establecer la zona de trabajo	67
6.7	Verificación de la calibración	71



Rice Lake ofrece continuamente videos de capacitación en web de un conjunto creciente de asuntos relacionados con productos sin costo alguno. Visite [www.ricelake.com/webinars](http://www.ricelake.com/webinars)

<b>7.0</b>	<b>Definiciones de captura</b>	<b>72</b>
<b>8.0</b>	<b>Actualización de firmware</b>	<b>74</b>
8.1	Pestaña de actualización de firmware	74
8.1.1	Unidad USB o red compartida	75
8.1.2	Archivo local	76
8.1.3	Envío de firmware	77
<b>9.0</b>	<b>Copia de respaldo y restauración</b>	<b>78</b>
9.1	Copia de respaldo	79
9.2	Restaurar	80
<b>10.0</b>	<b>Diagnósticos</b>	<b>81</b>
10.1	Pruebas de componentes	82
10.2	Pestaña de registro del sistema	85
10.3	Información de depuración	86
<b>11.0</b>	<b>Licencia</b>	<b>87</b>
<b>12.0</b>	<b>Apéndice</b>	<b>88</b>
12.1	Aplicación de ingeniería QubeVu	88
12.2	Configuración de la cámara Axis IP mediante IP Utility	91
12.3	Notas de instalación	95
12.4	Mensajes de estado	96
12.4.1	Mensajes de estado ampliados	97
12.4.2	Mensajes de error	97
12.5	Interfaz TCP	98
12.5.1	Interfaz TCP	98
12.5.2	Configuración de la interfaz TCP	98
12.6	Protocolo QubeVu	98
12.6.1	Ejemplos de solicitudes y respuestas	98
12.6.2	Serial Interface	98



Rice Lake Weighing Systems ofrece seminarios de capacitación técnica. Puede consultar la descripción y las fechas de los cursos en [www.ricelake.com/training](http://www.ricelake.com/training) o llamando al 715-234-9171 y preguntando por el departamento de capacitación.



Rice Lake ofrece continuamente videos de capacitación en web de un conjunto creciente de asuntos relacionados con productos sin costo alguno. Visite [www.ricelake.com/webinars](http://www.ricelake.com/webinars)

## 1.0 Introducción

QubeVu Manager es un programa integrado que configura los productos iDimension. Este manual trata sobre la configuración de QubeVu con dimensionadores de palets, y está recomendado para su uso por parte de administradores técnicos de sistemas.

 **NOTA:** Cuando se conecte a un programa de terceros, consulte la documentación del fabricante del software para realizar la configuración necesaria.

Este manual es aplicable con los siguientes productos iDimension:

- Sistema de dimensionamiento de paquetes y palets con iDimension Serie Flex
- Sistema de dimensionamiento por sensor iDimension LTL 5
- Sistema de dimensionamiento por sensor iDimension LTL 8
- Sistema de dimensionamiento y pesaje de palets con iDimension PWD
- Sistema de dimensionamiento estático iDimension Plus

 **ADVERTENCIA:** ¡Riesgo de descarga eléctrica! Asegúrese de que el iDimension esté desconectado de la alimentación eléctrica antes de abrir quioscos o carcasas de cajas de unión. No retire ni oculte las calcomanías de alta tensión.

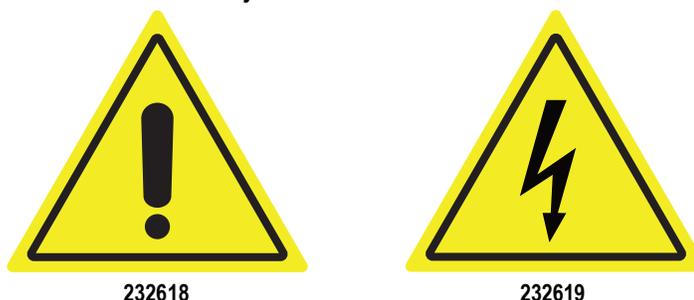


Figura 1-1. Calcomanías de alta tensión

 **NOTA:** Para obtener información sobre los sistemas de dimensionamiento estático iDimension Plus/Plus XL, consulte:

- Manual del software iDimension Desktop Wedge (214650)
- Suite de software iDimension (201231)

 Los manuales están disponibles Rice Lake Weighing Systems en [www.ricelake.com/manuals](http://www.ricelake.com/manuals)  
Encontrará información sobre la garantía en [www.ricelake.com/warranties](http://www.ricelake.com/warranties)

### 1.1 Recursos adicionales

Para obtener recursos adicionales, consulte la siguiente información:

#### Instrucciones de montaje de iDimension Serie Flex

Las instrucciones de montaje de iDimension Flex (n.º de ref. 220532) proporcionan una visión general sobre cómo montar los productos iDimension.

#### Instrucciones de montaje de iDimension PWD

Las instrucciones de montaje de iDimension PWD (n.º de ref. 198812) proporcionan una visión general sobre cómo montar el sistema iDimension PWD.

#### Instrucciones de montaje de la iDimension Plus

Las instrucciones de montaje de iDimension Plus (n.º de ref. 197164) proporcionan una visión general sobre cómo montar el sistema iDimension Plus.

#### Manual técnico del indicador/controlador de la serie 880 Performance™

El manual técnico de la serie 880 Performance (n.º de ref. 158387) ofrece una descripción detallada de los procedimientos de instalación, configuración y funcionamiento del indicador 880.

**Manual técnico del indicador/controlador de la serie 1280 Enterprise™**

El manual técnico de la serie 1280 Enterprise (n.º de ref. 167659) ofrece una descripción detallada de los procedimientos de instalación, configuración y funcionamiento del indicador 1280.

**Manual de instalación de SUMMIT® 3000**

El Manual de instalación de SUMMIT 3000 (n.º de ref. 76012) proporciona una descripción detallada del procedimiento de instalación de la báscula SUMMIT 3000.

**Manual de instalación de la báscula de piso RoughDeck®**

El manual de instalación de RoughDeck (n.º de ref. 66662) ofrece una descripción detallada del procedimiento de instalación de la báscula de piso RoughDeck HP / HC.

## 2.0 QubeVu Manager

Esta sección proporciona una visión general de QubeVu Manager. QubeVu Manager es el programa integrado que se instala con el dimensionador de palets iDimension y que ofrece funciones de configuración, diagnóstico del sistema y calibración a las que no se puede acceder desde la pantalla táctil.

Para acceder a QubeVu Manager, conecte el dimensionador de palets iDimension por Ethernet a una computadora y, a continuación, abra un navegador web e introduzca la dirección IP del dimensionador: **http://192.168.0.2** (primaria) o **169.254.1.1** (secundaria).

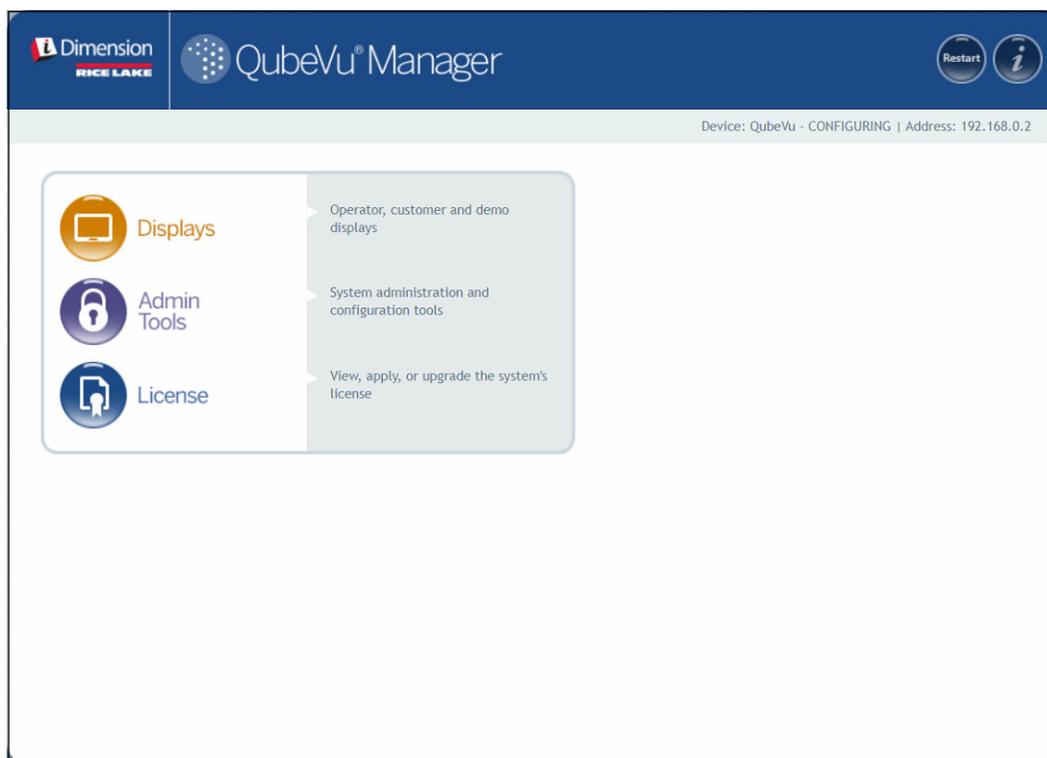


Figura 2-1. Página de inicio de QubeVu Manager

Parámetro	Descripción
Displays	Información en pantalla ( <a href="#">Apartado 3.0 en la página 17</a> )
Admin Tools	Información sobre herramientas de administración ( <a href="#">Apartado 4.0 en la página 23</a> )
License	Información sobre la licencia ( <a href="#">Apartado 11.0 en la página 87</a> )

Tabla 2-1. Navegación por la página de inicio de QubeVu Manager

## 2.1 Navegación

El menú de navegación se encuentra en la parte superior izquierda de todas las páginas. Esto permite a los usuarios seguir la ubicación actual de su menú y proporciona enlaces a cada página precedente.

Por ejemplo, en el menú General Settings (Ajustes generales) seleccione Admin Tools (Herramientas de administración) para volver al menú Admin Tools (Herramientas de administración) o QubeVu Manager para volver a la página de inicio.

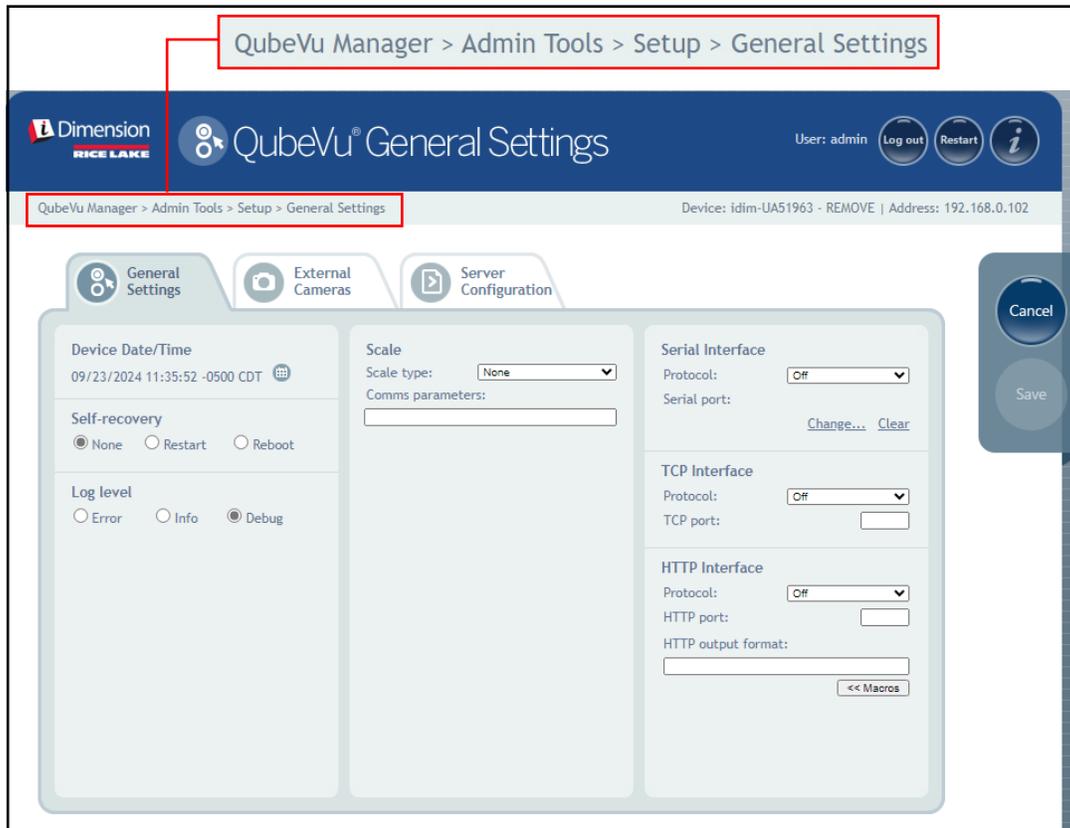


Figura 2-2. Navegación del menú

## 2.2 Botones Edit/Cancel/Save

A lo largo de los menús, suelen aparecer tres botones activos:

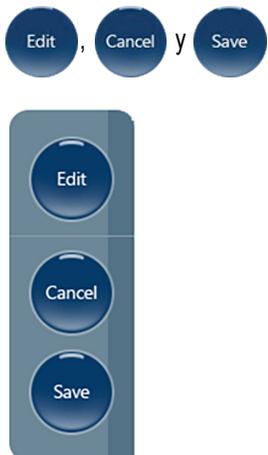


Figura 2-3. Botones Edit, Cancel y Save (Editar, Cancelar y Guardar)

Elemento	Descripción
	<p>Pulse  para activar la función para cambiar los ajustes.</p> <p>Después de cambiar los ajustes, pulse  para continuar.</p>
	<p>Seleccione  para cancelar los cambios realizados en la pestaña activa, a menos que se hayan guardado.</p>
	<p>Seleccione  para guardar los cambios realizados durante el proceso de edición.</p> <p><b>NOTA: Tras guardar, puede que la unidad se reinicie y vuelva a la pantalla de inicio.</b></p>

Tabla 2-2. Navegación por la página de inicio de QubeVu Manager

## 2.3 Estado del sistema

El estado del sistema del dispositivo conectado se muestra en la esquina superior derecha de todas las páginas.



Figura 2-4. Pantalla de estado

N.º elem.	Descripción
1	User Inicie sesión en el dispositivo bajo el modo Admin. Seleccione  para volver al modo de usuario estándar.
2	Device El ajuste predefinido es el número de serie del dispositivo iDimension. Puede cambiarle el nombre en el parámetro Host Name (Nombre de host) en Network Settings (Ajustes de red) (estando en modo Admin).
3	System Status ( <a href="#">Apartado 2.3.1</a> ) El estado actual de la unidad.
4	IP Address 10.184.1.58: La dirección IP actual de la unidad.
5	Log Out (se mostrará Iniciar sesión si no ha iniciado sesión)
6	Restablece o reanuncia el sistema ( <a href="#">Apartado 2.3.2 en la página 13</a> )
7	QubeVu Inspector ( <a href="#">Apartado 2.4 en la página 14</a> )

Tabla 2-3. Indicadores de estado del sistema

Si  se selecciona mientras se está en la sección de calibración, la unidad puede cambiar a estado **Configuring** (Configurando). El sistema se reiniciará automáticamente al guardar o cancelar los cambios y volverá al modo **Ready** (Listo).

### 2.3.1 Mensajes de estado del sistema

A continuación se describen los mensajes de estado del dispositivo que pueden mostrarse.

Estado	Descripción
STARTING	El sistema se pone en marcha
STARTED	El dispositivo se ha encendido o reiniciado. Espere a que el estado cambie a RUNNING (EJECUCIÓN) antes de realizar un dimensionamiento. Si el dispositivo permanece en modo STARTING (INICIANDO), utilice la pantalla de demostración o el botón <b>Help</b> (Ayuda) de la pantalla USB para ver y borrar las dimensiones
READY	El sistema está listo
ERROR	El navegador de Internet no puede determinar el estado. ERROR puede aparecer durante un reinicio del sistema
DIMENSIONING	El sistema está procesando una dimensión
REMOVE	Las dimensiones se procesan y el elemento puede retirarse
STOPPING	El sistema está pasando al estado STOPPED (PARADO)
STOPPED	El servicio se ha detenido. STOPPED (PARADO) se muestra durante un arranque o reinicio del sistema. Si la unidad sigue mostrando STOPPED (PARADO), realice un reinicio o encienda la unidad desde la toma de CA o el interruptor de encendido del quiosco
CALIBRATING	El dispositivo se ha apagado, reanunciado o reiniciado y el sistema está reiniciando los servicios. Espere a que el estado cambie a RUNNING (EJECUCIÓN) antes de realizar un dimensionamiento
CONFIGURING	En el modo Admin se ha activado la condición Edit (Editar) para cambiar los ajustes de configuración. Si se guardan los ajustes, el aparato debería volver al modo RUNNING (EJECUCIÓN). Si no se ha realizado una función de guardar y el dispositivo está en el modo de configuración, realice un reinicio
RECOVERING	El sistema está intentando restablecer la conexión con los sensores

Tabla 2-4. Mensajes de estado

### 2.3.2 Información de reinicio del dispositivo

Para reanunciar o reiniciar el sistema, seleccione uno de los siguientes botones:

- Seleccione  en la barra de inicio del sistema. Aparecerá el aviso de reinicio/reanuncio de QubeVu Manager.
- Seleccione  para reiniciar el servicio que se está ejecutando actualmente en el dispositivo.
- Seleccione  para reiniciar el sistema operativo. El reinicio de la unidad tarda varios minutos y realiza un ciclo de alimentación de la unidad.
- Seleccione  para volver al menú anterior.



Figura 2-5. Indicación de reanuncio/reinicio

## 2.4 QubeVu Inspector

**QubeVu Inspector** proporciona las pestañas **Device Information** (Información del dispositivo) y **Change Log** (Registro de cambios). Estas pestañas proporcionan información relativa al dispositivo y a los cambios realizados en los ajustes. No es necesario iniciar sesión para ver la información disponible en la pestaña **QubeVu Inspector**.

### 2.4.1 Pestaña de información del dispositivo

La pestaña **Device Information** (Información del dispositivo) muestra información del sistema como el número de serie, el número de versión del firmware y las especificaciones.

Realice lo siguiente para acceder a **QubeVu Inspector**:

1. Seleccione  para acceder a **QubeVu Inspector**.

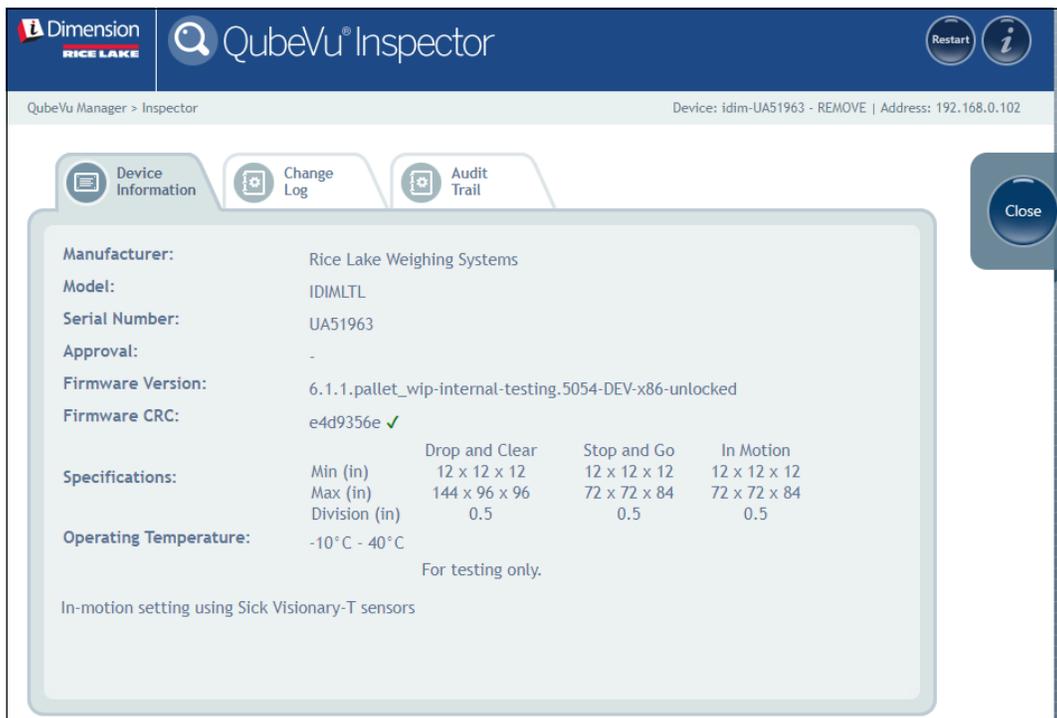


Figura 2-6. QubeVu Inspector

## 2.4.2 Pestaña de registro de cambios

La pestaña **Change Log** (Registro de cambios) proporciona una lista de los cambios realizados en la configuración. Este menú lo utiliza el inspector local de pesos y medidas y el personal de servicio de la fábrica.

- Para ver los cambios utilizando un intervalo de fechas, introduzca una fecha de **Start** (Inicio) y **End** (Fin) y, a continuación, seleccione .

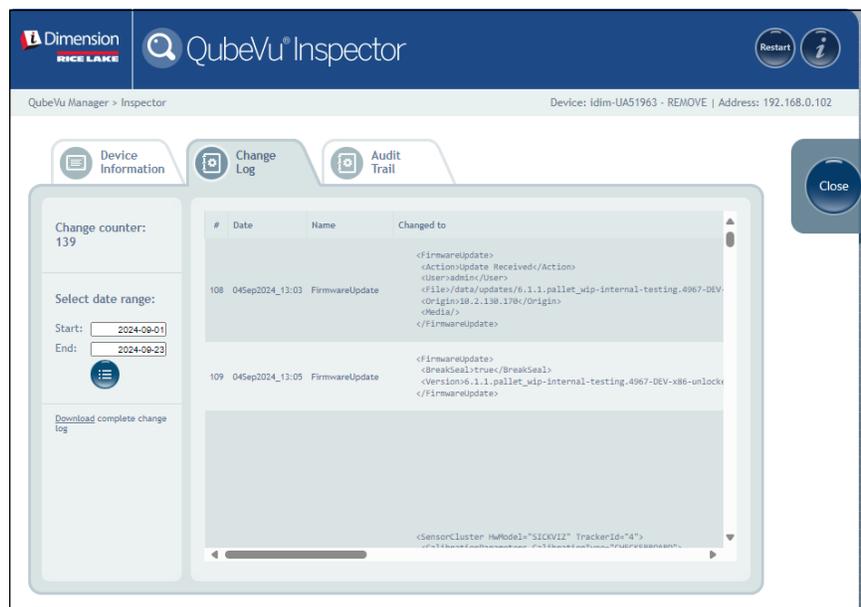


Figura 2-7. Pestaña de registro de cambios (intervalo de fechas)

- Para ver todos los registros anteriores, seleccione  sin introducir un intervalo de fechas.

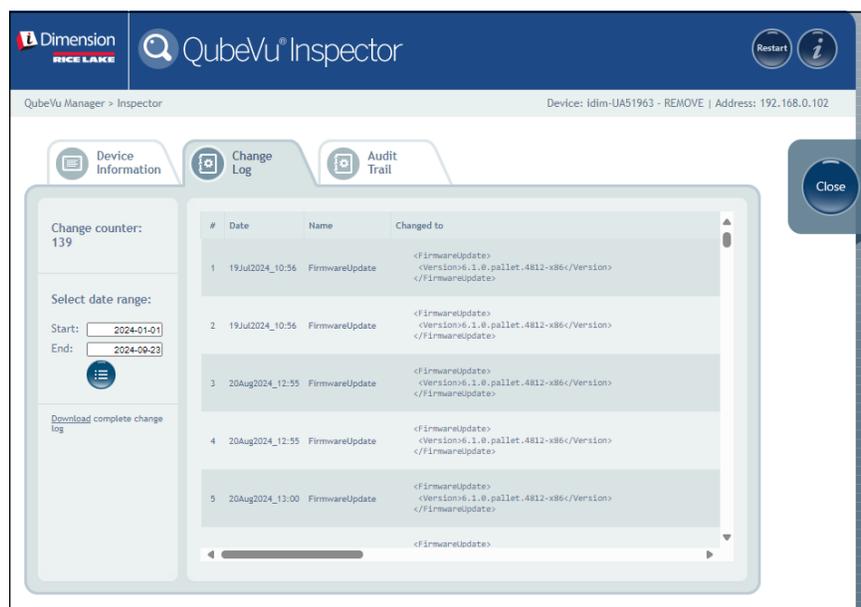


Figura 2-8. Pestaña de registro de cambios (todos los datos)

- Utilice las teclas de flecha del teclado de su PC para desplazarse por los resultados.
- Seleccione  para exportar el registro a un archivo \*.csv.

### 2.4.3 Pestaña Pista de auditoría

La pestaña Audit Trail (Pista de auditoría) muestra el historial de auditorías de registros.

- Para obtener los registros, rellene los campos **First record Id:** (Id primer registro:) y **Nb. of records:** (Núm. de registros:) y seleccione .

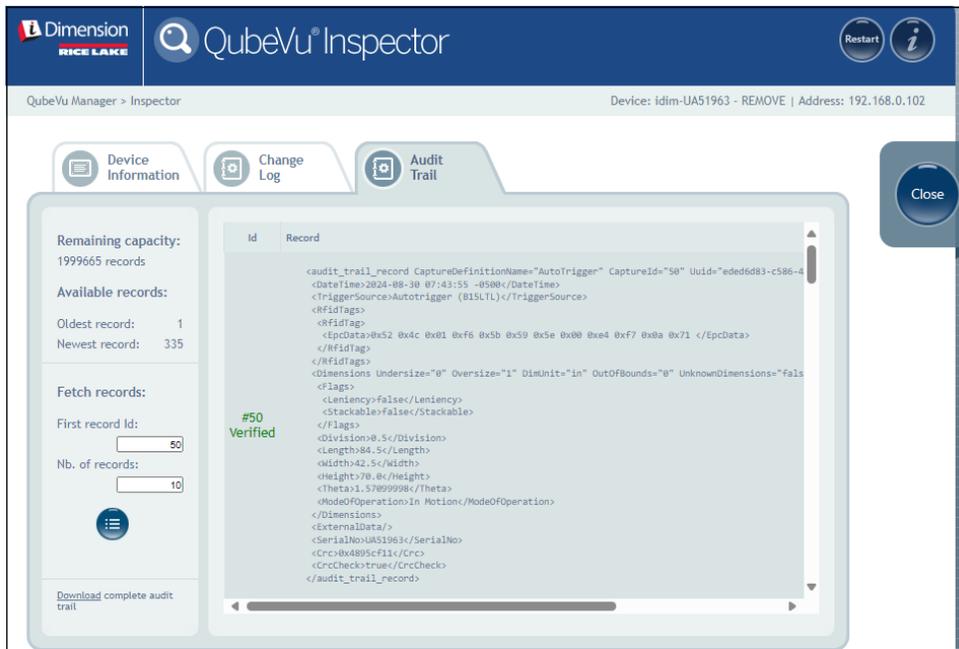


Figura 2-9. Pestaña Pista de auditoría (Rango de registros)

- Para obtener todos los registros, seleccione  sin introducir los campos.

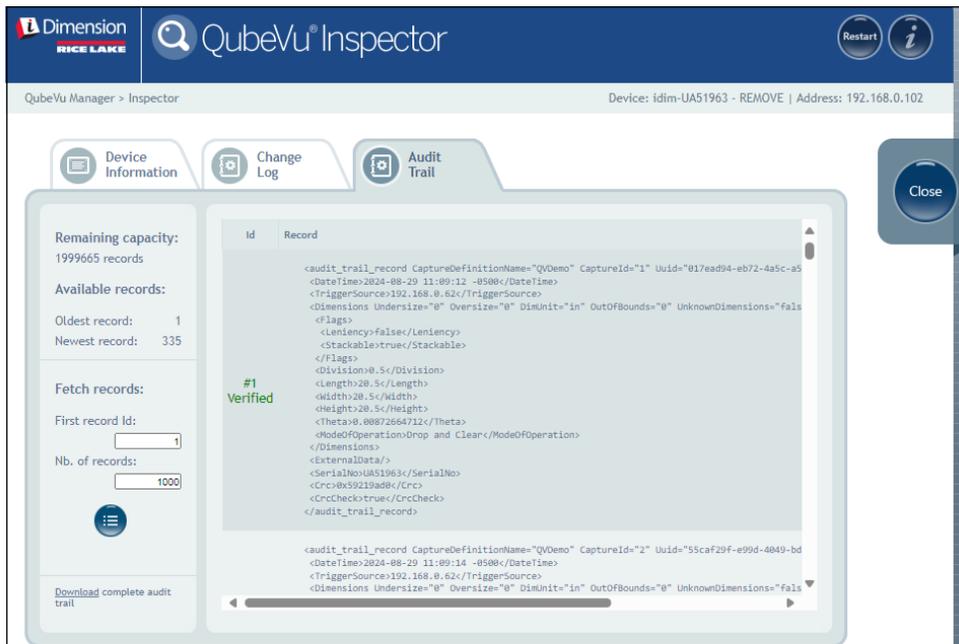


Figura 2-10. Pestaña Pista de auditoría (Todos los registros)

- Utilice las teclas de flecha del teclado de su PC para desplazarse por los resultados.
- Seleccione Download (Descargar) para exportar los registros a un archivo \*.csv.

## 3.0 Pantalla

Esta sección proporciona una visión general del menú **Display Pages** (Páginas de visualización) de QubeVu. Hay tipos de pantallas que pueden utilizarse para transmitir información.

Para entrar en el menú **Display Pages** (Páginas de visualización), realice el siguiente procedimiento:

- Seleccione  **Displays** en el menú **QubeVu Manager** (Figura 2-1 en la página 9) para entrar en el menú **Display Pages** (Páginas de visualización)

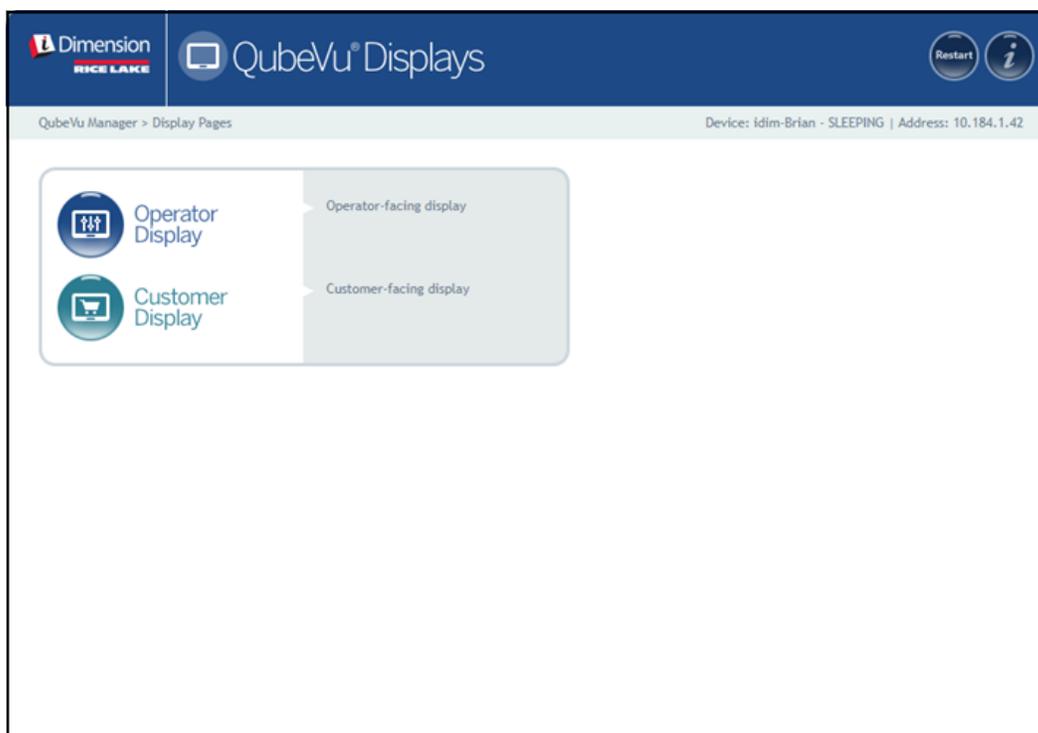


Figura 3-1. Menú de pantallas

Elemento	Descripción
Pantalla del operador	Información de la pantalla del operador ( <a href="#">Apartado 3.2 en la página 19</a> )
Pantalla del cliente	Información de visualización del cliente ( <a href="#">Apartado 3.3 en la página 20</a> )

Tabla 3-1. Navegación por la página de inicio de QubeVu Manager

### 3.1 Pantalla táctil

La pantalla táctil se utiliza para navegar por QubeVu. El botón **Power** (Encendido) de la pantalla USB se encuentra en la parte posterior de la unidad. La pantalla USB puede configurarse en QubeVu Manager.

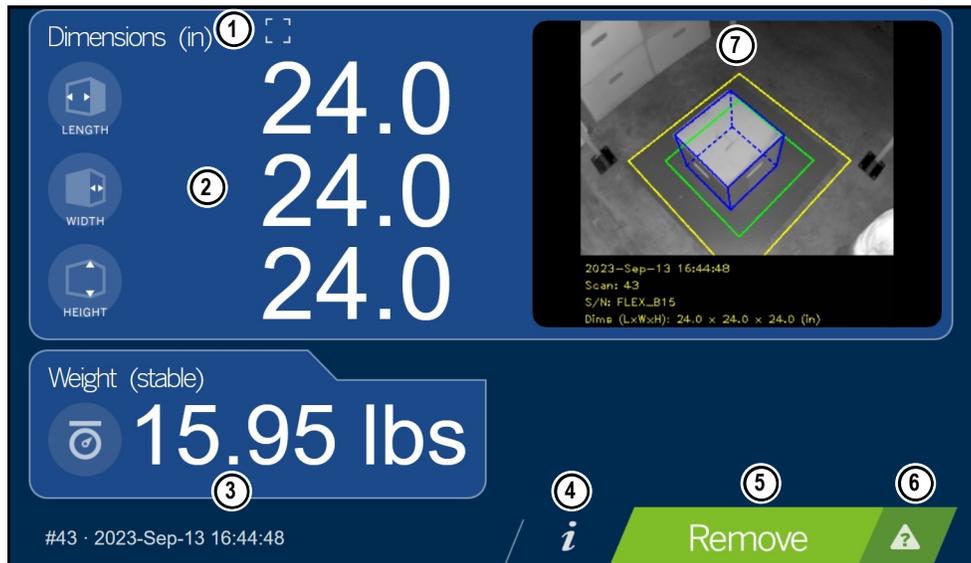


Figura 3-2. Pantalla táctil

Las teclas de función permiten controlar el software de iDimension desde la pantalla táctil.

N.º elem.	Función	Función
1	Indicación fuera de límites	Aparece cuando los objetos están fuera de los límites (véase <a href="#">Apartado 3.1.1</a> )
2	Visualización de las dimensiones	Muestra las dimensiones medidas
3	Visualización del peso	Muestra el peso del artículo cuando se capturan las métricas del mismo. Utilice la pantalla del indicador de peso para ver los datos de peso en vivo, incluido el peso negativo
4	Botón de información	Accede al menú de configuración para ajustar la hora y fecha, mostrar la dirección IP configurada y las actualizaciones del firmware mediante la unidad flash USB
5	Botón de escaneo	Activa el dispositivo para dimensionar
6	Tecla Ayuda	Muestra el menú de revisión de incidencias; proporciona instrucciones para borrar condiciones como iniciado, detenido, espera o eliminar condición sin objeto en el área de escaneo
7	Imagen en vivo	La zona de pesaje ofrece a la pantalla USB una vista en tiempo real transmitida de la zona de escaneo desde la unidad de escaneo

Tabla 3-2. Funciones de tecla

#### 3.1.1 Icono de la pantalla del cliente – Indicaciones de fuera de límites

La indicación Out of bounds (Fuera de límites) (OOB) proporciona un símbolo visual si la colocación del palet o caja se encuentra fuera del área de trabajo.

Figura 3-3 indica que el palet está fuera de los límites en el borde izquierdo, cuando se enfrenta a la báscula en una PWD:



Figura 3-3. Indicación fuera de límites

## 3.2 Pantalla del operador

La función **Operator Display** (Pantalla del operador) simula la pantalla táctil USB. El menú **Operator Display** (Pantalla del operador) puede configurarse mediante la función Admin tools/Setup/Displays Settings (Herramientas de administración/Configuración/Ajustes de pantallas) ([Apartado 5.3.1 en la página 36](#)).

- Seleccione  **Operator Display** en el menú **Display Pages** (Páginas de visualización) ([Figura 3-1 en la página 17](#)). Aparece la pantalla del operador.



Figura 3-4. Pantalla del operador



**NOTA:** Consulte [Apartado 3.1 en la página 18](#) para ver las descripciones de las funciones.

### 3.3 Pantalla del cliente

El menú **Customer Display** (Pantalla del cliente) puede utilizarse para aplicaciones en las que se requiera una visualización visible para el dimensionamiento. El menú **Customer Display** (Pantalla del cliente) no proporciona acceso a los controles del operador y se configura con la función Admin Tools/Setup/Displays Settings (Herramientas de administración/Configuración/Ajustes de pantallas) ([Apartado 5.3.2 en la página 38](#)).

- Seleccione  **Customer Display** en el menú **Display Pages** (Páginas de visualización) ([Figura 3-1 en la página 17](#)). Aparece la pantalla del cliente.



Figura 3-5. Pantalla del cliente

### 3.4 Pantalla de montacargas

La **pantalla de montacargas** se utiliza en aplicaciones de transporte de mercancías para dar a los operarios mensajes de autorización o de error. El acceso a la pantalla de montacargas debe realizarse escribiendo la dirección IP de la unidad en el navegador web seguida de /forkliftdisplay.

Ejemplo: 10.2.131.197/forkliftdisplay



Figura 3-6. Mensaje de preparado

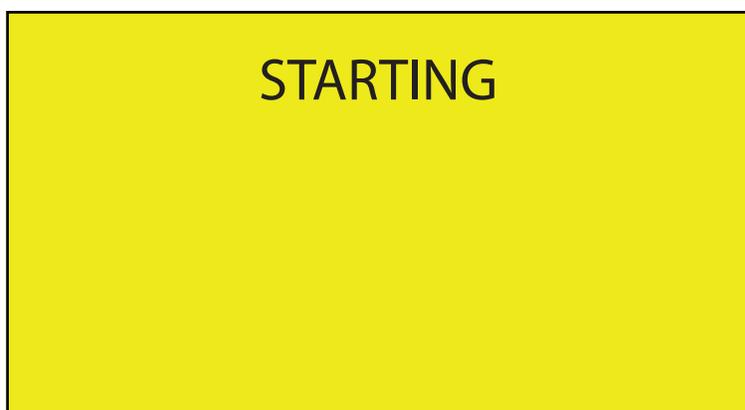


Figura 3-7. Mensaje de estado



**NOTA:** Muestra los mensajes de estado del sistema ([Apartado 2.3.1 en la página 12](#)) excepto Dimensioning, Error, Remove y Ready.

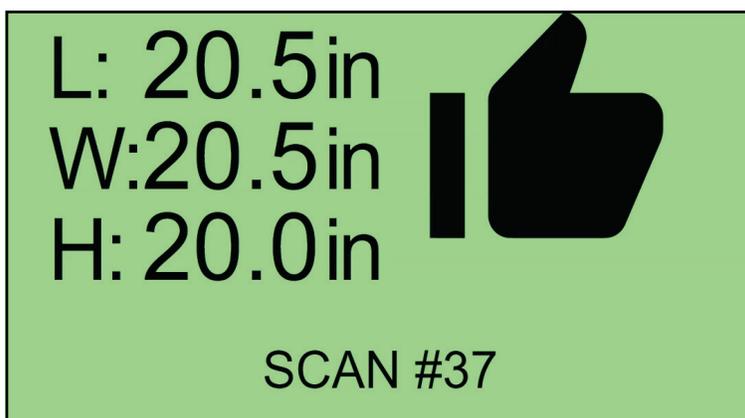


Figura 3-8. Mensaje de autorización



Figura 3-9. Mensaje de error

Mensaje de error	Descripción
ERROR getting QubeVu status - the device is probably off or restarting	El sistema se está reiniciando
No hay ningún elemento a la vista	El objeto en el montacargas no se detecta
Center the freight	El objeto está dentro del área de trabajo pero fuera de la zona central
Failed to collect data from the sensors - check connections...	El sistema no puede detectar los sensores debido a una falla de la red
Failed to connect to the sensors after recovery attempt	El sistema intentó pero no pudo detectar sensores debido a una falla de la red
Error - Lost connection to device, check network - reconnecting...	El sistema no se ha podido volver a conectar

Tabla 3-3. Mensajes de error

## 4.0 Herramientas de administración

Esta sección proporciona una visión general del menú **Admin Tools** (Herramientas de administración) de **QubeVu**. **Admin Tools** (Herramientas de administración) configuran, calibran, actualizan, realizan copias de seguridad y ejecutan diagnósticos en el sistema.

Para entrar en el menú **Admin Tools** (Herramientas de administración), realice el siguiente procedimiento:

1. Seleccione  **Admin Tools** en el menú **QubeVu Manager** (Figura 2-1 en la página 9).
2. Se muestra la pantalla de inicio de sesión de QubeVu Manager. Introduzca las credenciales de la cuenta.



**NOTA:** El nombre de usuario y la contraseña predefinidos son admin y password.

3. Aparece la pantalla Admin Tools (Herramientas de administración).

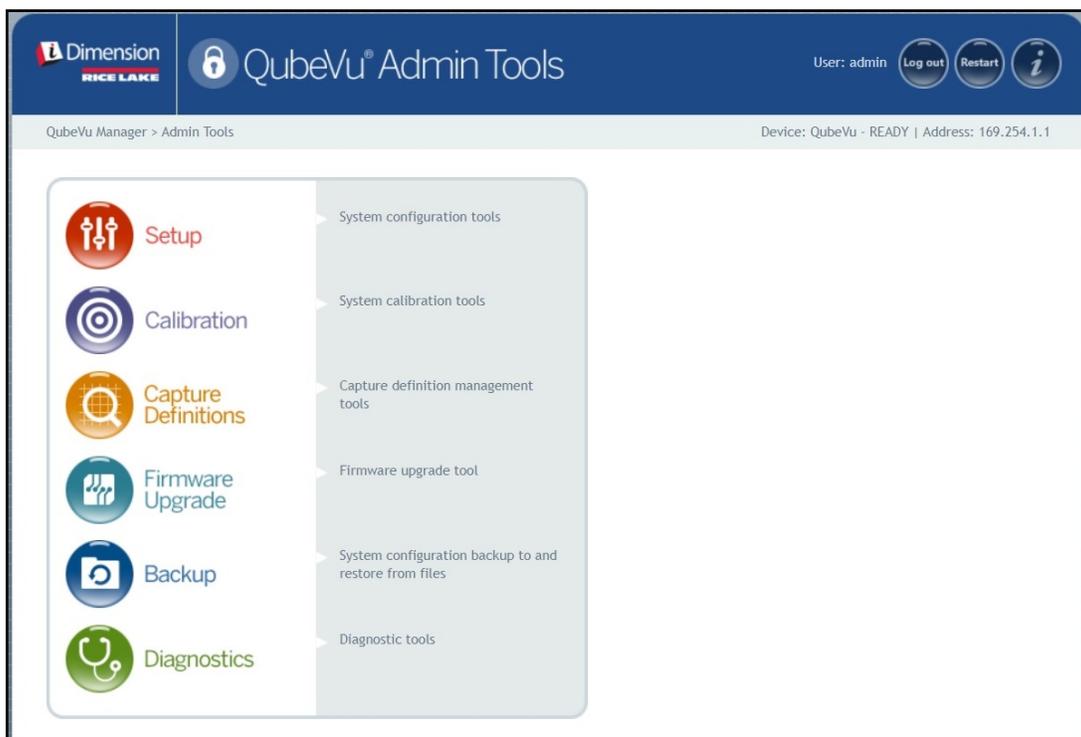


Figura 4-1. Menú Admin Tools (Herramientas de administración)

Elemento	Descripción
Setup	Ajustes generales (opcionales y de báscula), de medición, de usuario y de red (Apartado 5.0 en la página 24)
Calibration	Ajustes de calibración, definir el área de trabajo y calibrar las cámaras (Apartado 6.0 en la página 44)
Capture Definitions	Definiciones de captura para QubeVu (Apartado 7.0 en la página 72)
Firmware Upgrade	Actualiza el firmware (Apartado 8.0 en la página 74)
Backup	Ajustes de copia de respaldo y restauración (Apartado 9.0 en la página 78)
Diagnostics	Ajustes de diagnóstico (Apartado 10.0 en la página 81)

Tabla 4-1. Navegación por las herramientas de administración

## 5.0 Puesta en servicio

Esta sección proporciona una visión general del menú **Setup** (Puesta en servicio) de QubeVu.

Para entrar en el menú **Setup** (Puesta en servicio), realice el siguiente procedimiento:

1. Seleccione  **Admin Tools** en el menú **QubeVu Manager** (Figura 2-1 en la página 9).
2. Se muestra la pantalla de inicio de sesión de QubeVu Manager. Introduzca las credenciales de la cuenta.



**NOTA:** El nombre de usuario y la contraseña predefinidos son admin y password.

3. Seleccione  **Setup** en el menú **Admin Tools** (Herramientas de administración) (Figura 4.0 en la página 23). Aparece el menú **Setup** (Puesta en servicio).

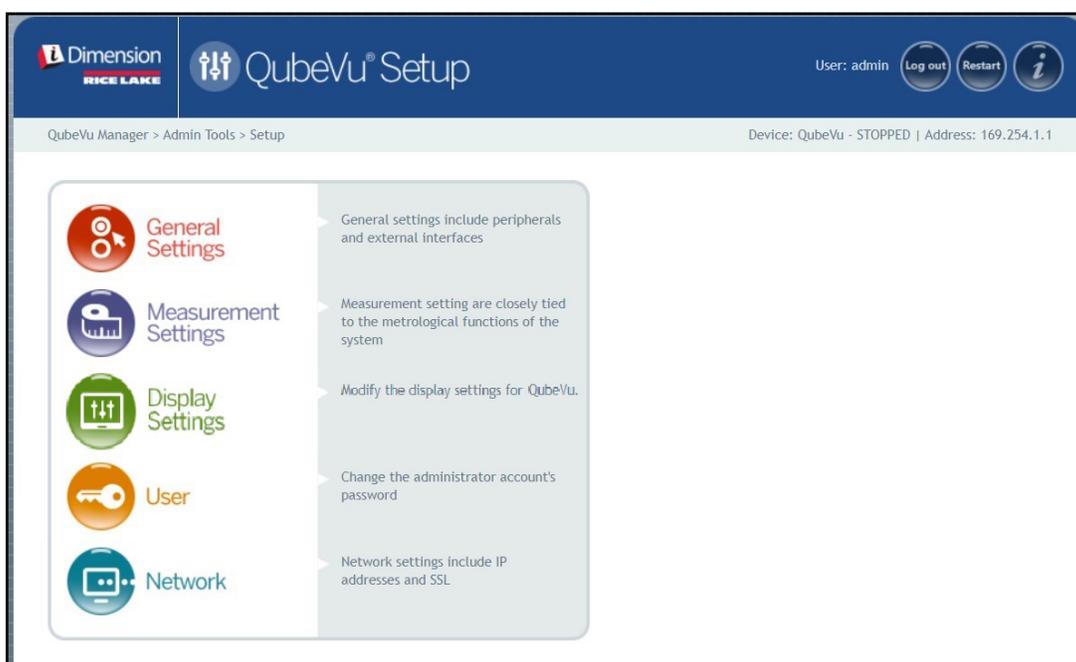


Figura 5-1. Menú Setup

Parámetro	Descripción
General Settings	Modificar los ajustes generales de QubeVu (Apartado 5.1 en la página 25)
Measurement Settings	Modificar los ajustes de medición para QubeVu (Apartado 5.2 en la página 32)
Display Settings	Modificar los ajustes de pantalla de QubeVu (Apartado 5.3 en la página 36)
User	Cambiar la contraseña de la cuenta de administrador (Apartado 5.4 en la página 40)
Network	Modificar la configuración de red para QubeVu (Apartado 5.5 en la página 41)

Tabla 5-1. Navegación por la puesta en servicio

## 5.1 Ajustes generales

El menú **General Settings** (Ajustes generales) proporciona acceso a la configuración general del dispositivo, la configuración de la báscula y la configuración de la interfaz de comunicación.

Para acceder al menú **General Settings** (Ajustes generales), realice el siguiente procedimiento:

- Seleccione  **General Settings** en el menú **Setup** (Puesta en servicio) (Figura 5-1 en la página 24). Aparecerá el menú **General Settings** (Ajustes generales).

El menú **General Settings** (Ajustes generales) ofrece dos pestañas:

- General Settings (Ajustes generales) (Apartado 5.1.1)
- External Cameras (Cámaras externas) (Apartado 5.1.2 en la página 29)

### 5.1.1 Pestaña de ajustes generales

La pestaña **General Settings** (Ajustes generales) permite personalizar y modificar los ajustes del dispositivo (Tabla 5-2 en la página 26):

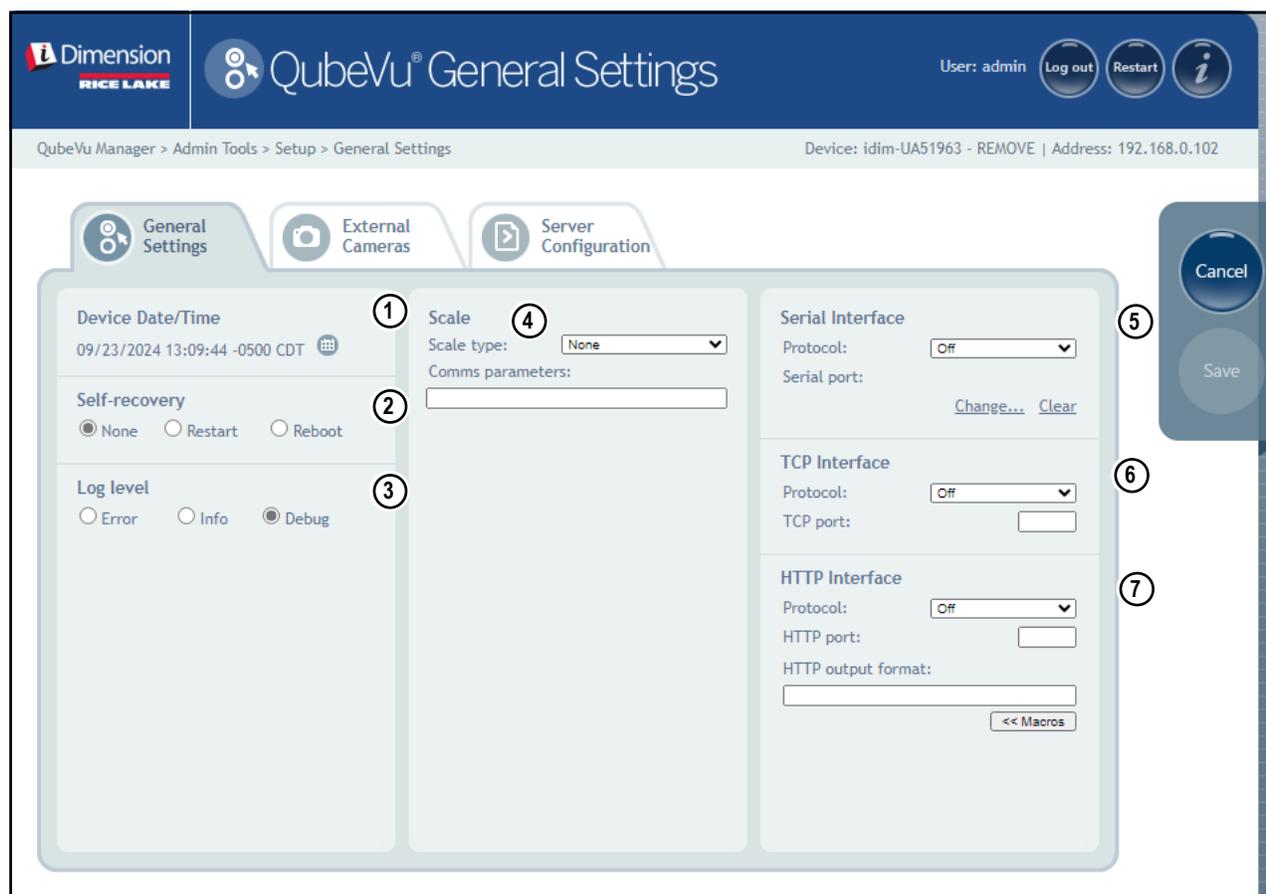


Figura 5-2. Pestaña de ajustes generales

N.º elem.	Parámetro	Descripción
1	Device Date/Time	Fecha y hora configurables
2	Self-recovery	Determina la opción de recuperación de la unidad. Predefinido: <b>Reboot</b> Selecciones: <ul style="list-style-type: none"> <li>• None – El sistema cambia al modo de parada y se requiere un reinicio manual</li> <li>• Restart – Si el sistema ha determinado un estado de error crítico, la unidad se reinicia después de 10 segundos.</li> <li>• Reboot – Si se produce un error tres veces en 15 minutos, la unidad se reiniciará.</li> </ul>
3	Log Level	Cambiar a error o depuración aumenta la cantidad de información de ingeniería y rendimiento almacenada en los archivos de diagnóstico y registro mostrados en la instrucción "ipaddress/log" Predefinido: <b>debug</b> Selecciones: <ul style="list-style-type: none"> <li>• Error – Solo registra los mensajes de error</li> <li>• Info – Solo registra mensajes de información</li> <li>• Debug – Registra todos los mensajes/</li> </ul>
4	Scale	Scale Type – Opciones de báscula: <b>Auto</b> , None, External, USB HID, Pennsylvania 7300, METTLER TOLEDO, MT-SICS, NCI, A&D FG, Dini, Rice Lake Indicator Communication Parameters USB/RS-232 – Introduzca los ajustes de la báscula seleccionada; ejemplo de indicador configurado: Se requiere el ajuste de la aplicación: 9600,N,8,1 <ul style="list-style-type: none"> <li>• Baud rate: 9600</li> <li>• Parity: None</li> <li>• Start bits: 8</li> <li>• Stop bit: 1</li> </ul>
5	Serial Interface	Serial Interface – Para utilizar cuando se capturan datos del convertidor RS-232/Serie al conectarlo a su PC. Para obtener información detallada sobre el uso de estas interfaces consulte la Guía de la API de iDimension ( <a href="#">Apartado 12.5.1 en la página 98</a> para más detalles sobre la configuración de la interfaz TCP) <ul style="list-style-type: none"> <li>• Predefinido: <b>Off</b></li> <li>• Selecciones: Off, QubeVu, Cubiscan 110/150</li> </ul> Serial Port – Configure un convertidor RS-232/USB para la interfaz con su PC
6	TCP Interface	Para usar cuando se utiliza el formato de instrucción/respuesta TCP al conectarse a la red <ul style="list-style-type: none"> <li>• Predefinido: <b>Off</b></li> <li>• Selecciones: Off, QubeVu, Cubiscan 110/150</li> <li>• Puerto TCP:</li> </ul>
7	HTTP Interface	Para usar cuando se utiliza el formato de instrucción/respuesta HTTP cuando está conectado a la red Protocolo <ul style="list-style-type: none"> <li>• Predefinido: <b>Off</b></li> <li>• Selecciones: Off, Text</li> </ul> HTTP port – El puerto utilizado para establecer la comunicación <ul style="list-style-type: none"> <li>• Predefinido: <b>en blanco</b></li> <li>• Selecciones: Off, Text</li> </ul> Formato de salida HTTP <ul style="list-style-type: none"> <li>• Predefinido: <b>en blanco</b></li> <li>• Selecciones: %DATETIME%, %CAPTUREID%, %LENGTH%, %WIDTH%, %HEIGHT%, %VOLUME%, %DIMUNIT%, %WEIGHT%, %WEIGHT-LB%, %WEIGHT-KG%, %WEIGHTUNIT%, %DISPLAYWEIGHT%, %BARCODES%, %STATUS y %%%%</li> </ul>

Tabla 5-2. Parámetros de ajustes de medición

## Configuración de la interfaz serie

1. Seleccione **QubeVu** o **Cubiscan 110/150** en la lista desplegable de la interfaz serie (Elemento 5 en [Figura 5-2 en la página 25](#)).

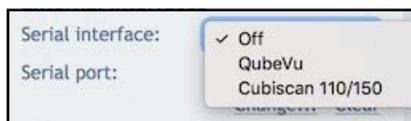


Figura 5-3. Selección de adaptador

2. Seleccione **Change...** (Cambiar...) antes de enchufar el cable serie USB. El software iDimension comienza a buscar un nuevo cable.



Figura 5-4. Escaneo de cables

3. Enchufe el cable en el puerto USB de iDimension o en el concentrador USB. Se detectará el cable.
4. Seleccione **OK** para continuar.
5. Seleccione **Save** para completar la configuración de la emulación serie.

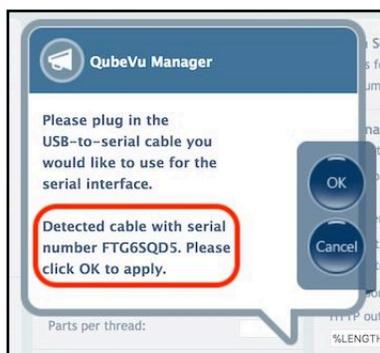


Figura 5-5. Cable detectado

El estado del puerto serie puede verse desde **General Settings** (Ajustes generales). El estado solo se actualiza cuando se actualiza la página o después de seleccionar el cuadro de diálogo **Change...** (Cambiar...)

## Configuración de la fecha/hora

El parámetro **Date/Time** (Fecha/Hora) fija la fecha y la hora. La fecha y la hora se utilizan para estampar los cambios de configuración que afectan a la certificación Legal para el Comercio.

1. En los ajustes generales, seleccione  para cambiar los ajustes de fecha y hora de la unidad.

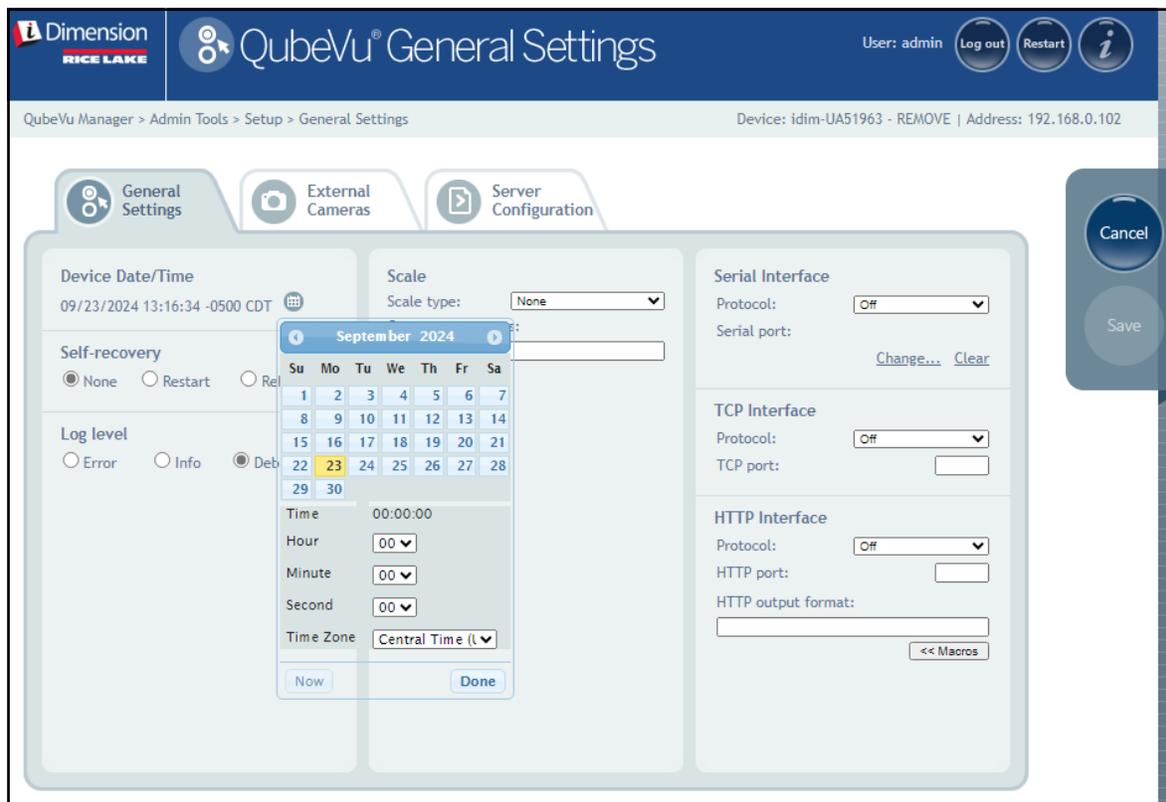


Figura 5-6. Pestaña Date and Time (Fecha y hora)

2. Seleccione **Now** para ajustar la fecha y la hora a la de la computadora local o introduzca una nueva fecha y hora.
3. Seleccione una **Time Zone** (Zona horaria).
4. Seleccione **Done** para aplicar los ajustes.

### 5.1.2 Pestaña de cámaras externas

Para añadir cámaras externas, es necesario configurar la cámara IP AXIS mediante el programa IP AXIS Utility. Asegúrese de que la cámara IP coincide con la configuración de red de su PC. La dirección IP estática predeterminada de la cámara es 192.168.0.90. Consulte [Apartado 12.2 en la página 91](#) para obtener instrucciones sobre el uso del programa Axis IP Utility. El programa de utilidades se encuentra en la PC integrado en la carpeta Utility.

1. Para añadir una nueva cámara externa, seleccione **Add New Camera** (Añadir nueva cámara).

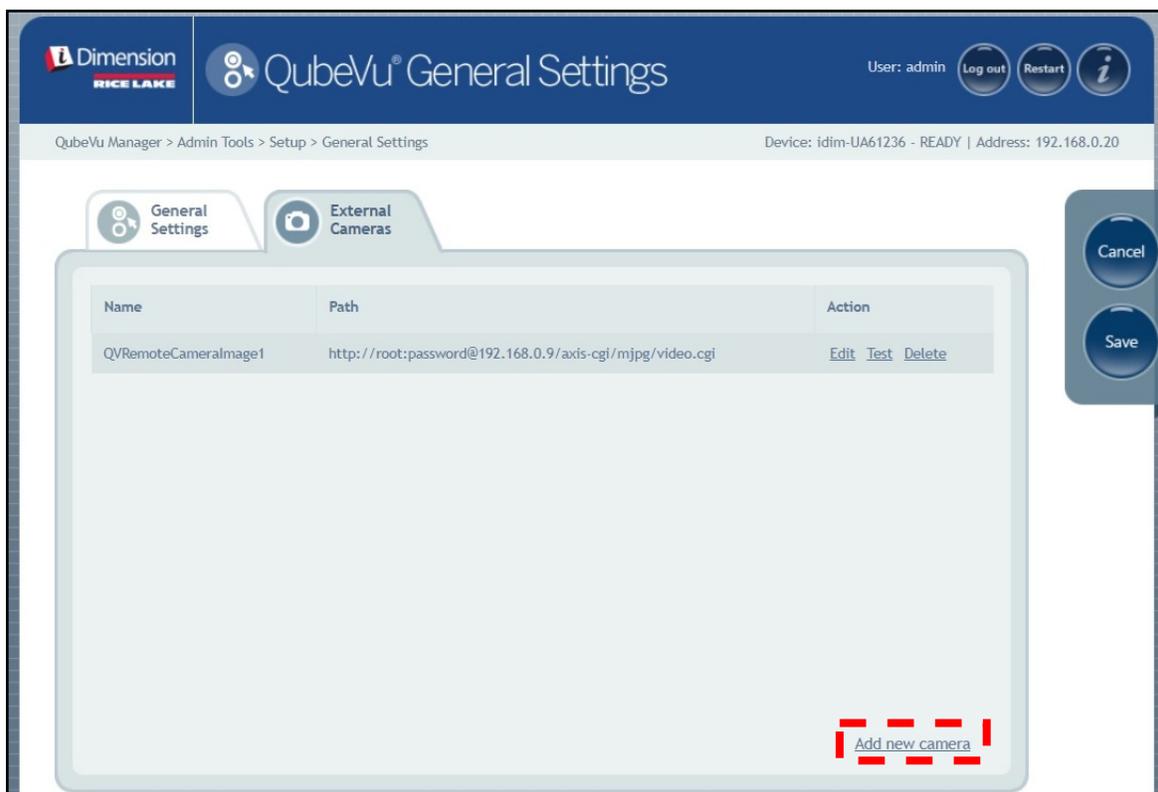


Figura 5-7. Pestaña de cámara externa

2. La página se actualiza con el texto temporal añadido a las columnas Name (Nombre), Path (Ruta) y Scale factor (Factor de escala).

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

Figura 5-8. Información temporal sobre la cámara

3. Introduzca el nombre de la cámara que desee.



**NOTA: La pantalla del operador solo muestra las imágenes denominadas QVRremoteImageX (donde X es el orden numérico de la cámara).**

4. Configure la información de la ruta (`http://username:password@xx.xx.xx.xx/mjpg/video.mjpg`) como se indica a continuación:
  - `username:password` - Credenciales de nombre de usuario y contraseña
  - `@xx.xx.xx.xx` - Dirección IP de la cámara (por ejemplo 192.168.0.90)
  - `Mpg/video.mjpg`



**NOTA: Para firmware anteriores a 6.1.2, utilice la ruta: `https://root:password@xx.xx.xx.xx/axis-cgi/jpg/image.cgi`**

5. Seleccione **OK** (Aceptar).
6. Seleccione **Save** para continuar.
7. QubeVu Manager se reinicia y vuelve a la página de inicio.
8. Vuelva a la pestaña de cámaras externas y seleccione **Test** (Prueba).
9. Seleccione **OK**.



Figura 5-9. Cámara externa

### 5.1.3 Pestaña de configuración del servidor

Proporciona detalles del servidor donde el dispositivo carga los datos de medición e imagen.



**NOTA: Actualmente solo se puede configurar un servidor.**

#### Añadir un servidor

1. Los archivos pueden seleccionarse de las siguientes maneras:
  - Arrastre y suelte el archivo en la casilla Server #1 (Servidor 1).
  - Seleccione **browse for files...** (buscar archivos...) para elegir el archivo de configuración del servidor (véase la [Figura 5-10 en la página 30](#)).

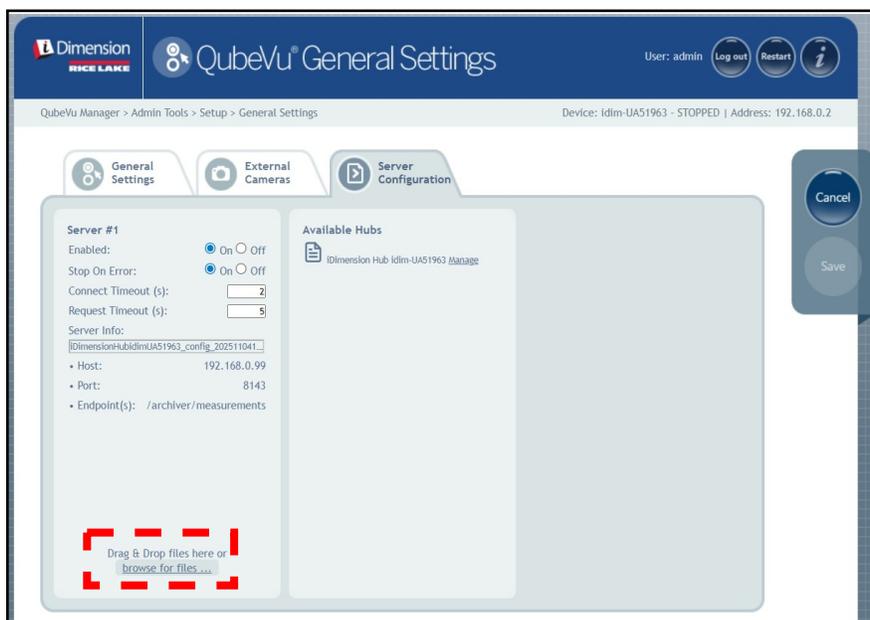


Figura 5-10. Pestaña de configuración del servidor

## 2. Ajuste los parámetros del servidor.

**Server #1**

Enabled: ①  On  Off

Stop On Error: ②  On  Off

Connect Timeout (s): ③

Request Timeout (s): ④

Server Info: ⑤

ijDimensionHubidimUA51963\_config\_202511041...

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

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

Figura 5-11. Parámetros de configuración del servidor

3. Seleccione .

N.º elem.	Parámetro	Descripción
1	Enabled	Debe estar ENCENDIDO para que el sistema cargue los datos de medición e imagen en el servidor.
2	Stop On Error	Activado - El sistema detendrá la carga en caso de error. Desactivado - El sistema ignorará los errores de carga y continuará el procesamiento. <b>NOTA: El sistema no reenvía las cargas fallidas.</b>
3	Connect Timeout	Tiempo en segundos que el sistema dejará de intentar conectarse al servidor.
4	Request Timeout	Tiempo en segundos que el sistema dejará de intentar enviar datos al servidor.
5	Server Info	Muestra el nombre del servidor.

Tabla 5-3. Parámetros de configuración del servidor

## 5.2 Ajustes de medición

Muestra y permite al usuario modificar los ajustes de los menús de parámetros.

**! IMPORTANTE:** La modificación de los parámetros de medición anula la certificación de CubeVu para uso comercial autorizado.

Para entrar en el menú **Measurement Settings** (Ajustes de medición), realice lo siguiente:

- Seleccione  **Measurement Settings** en el menú **Setup** (Puesta en servicio) (Figura 5-1 en la página 24). Aparecerá el menú **Measurement Settings** (Ajustes de medición).
- Aparece un aviso que describe el efecto de cambiar los parámetros de medición. Si los términos son aceptables seleccione **OK** (Aceptar).



Figura 5-12. Indicación de ajustes de medición

- Aparece Measurement Settings (Ajustes de medición).

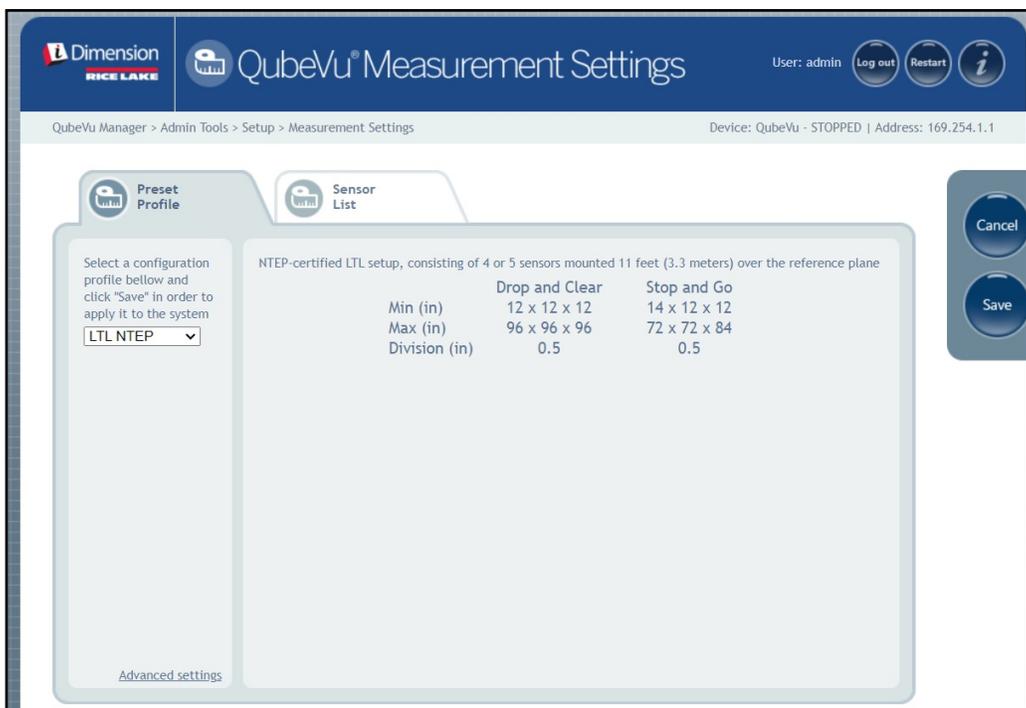


Figura 5-13. Pestaña de ajustes de medición

El menú Measurement Settings (Ajustes de medición) contiene dos pestañas:

- Preset Profile (Perfil preestablecido) (Apartado 5.2.1)
- Sensors List (Lista de sensores) (Apartado 5.2.3 en la página 35)

### 5.2.1 Pestaña de ajustes de medición

Modifique los valores dentro de **Measurement Settings** (Ajustes de medición). Consulte [Tabla 5-2 en la página 26](#) para información sobre el parámetro.

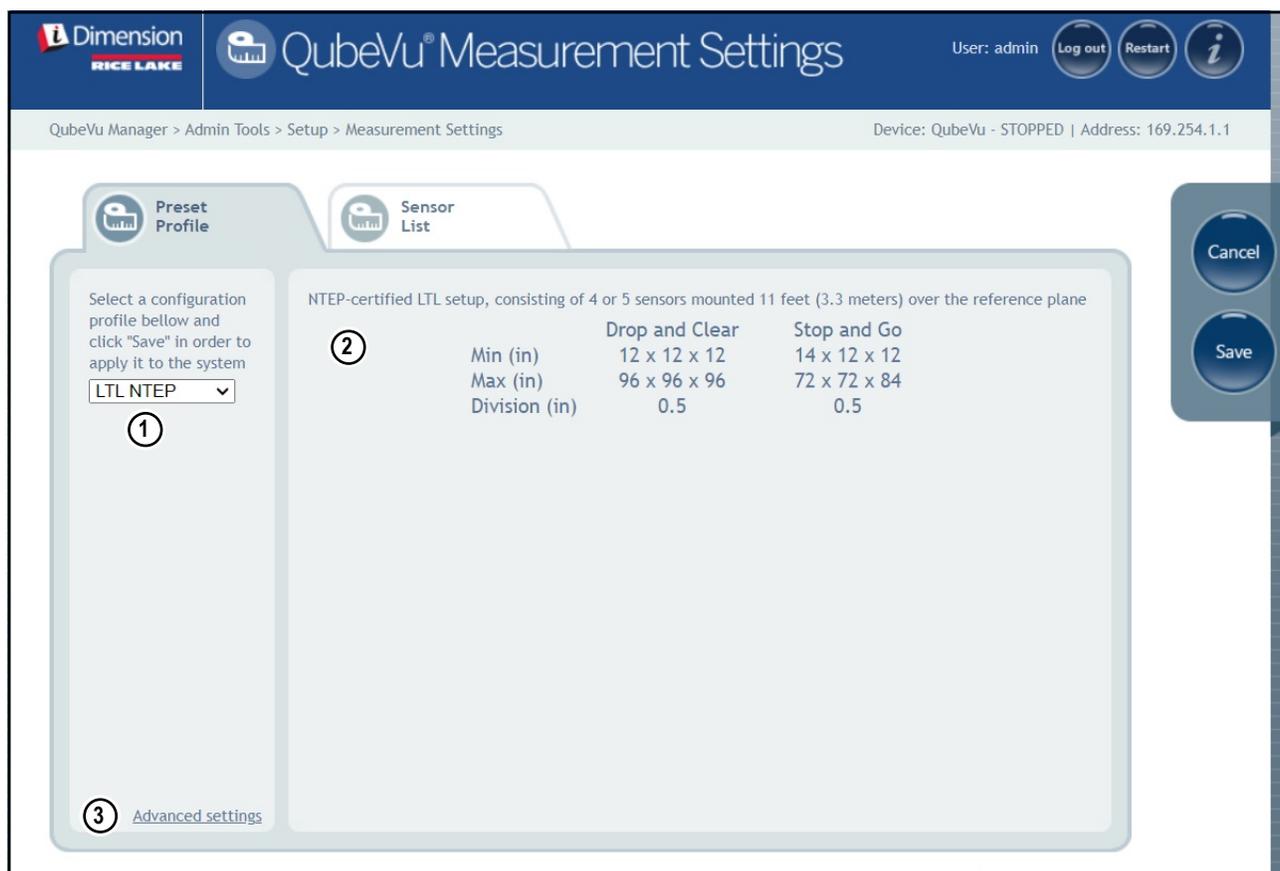


Figura 5-14. Pestaña de ajustes de medición

N.º elem.	Parámetro	Descripción
1	Preset Profile	Múltiples perfiles configurados con ajustes de medición específicos: <ul style="list-style-type: none"> <li>• Pallet Métrico, NTEP, MÉTRICO, US Customary</li> <li>• Parcel: Métrico 1,2m, Métrico 1,5m, Métrico 2.0m, US 48in, US 60in, NTEP 60in, US 80in</li> </ul>
2	Profile description	Enumera las especificaciones del perfil preestablecido
3	Advanced Settings	Abre los ajustes avanzados de medición (véase <a href="#">Apartado 5.2.2 en la página 34</a> )

Tabla 5-4. Funciones de los ajustes de medición

## 5.2.2 Ajustes avanzados de medición (Editor de configuración)

Este menú contiene varios parámetros que afectan a las Mediciones.

Para entrar en el menú **Measurement Advanced Settings** (Ajustes avanzados de medición), realice lo siguiente:

- Seleccione **Advanced Settings** (Ajustes avanzados) en el menú **Measurement Settings** (Ajustes de medición) (Figura 5-1 en la página 24). Aparecerá el menú **Configuration Editor** (Editor de configuración).

**!** **IMPORTANTE: No modifique los parámetros sin antes ponerse en contacto con Rice Lake Weighing Systems.**

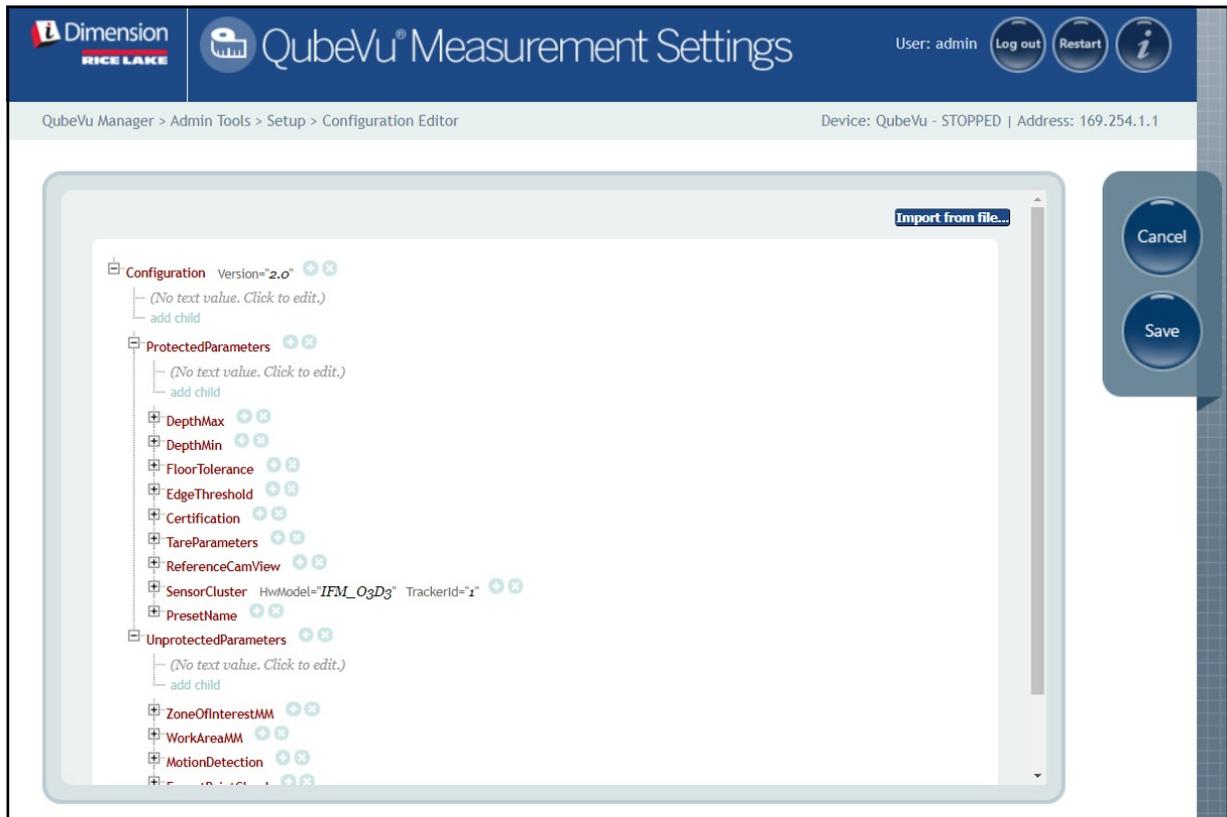


Figura 5-15. Ajustes avanzados de medición

### 5.2.3 Ficha de lista de sensores

La pestaña Sensor List (Lista de sensores) permite acceder al estado de funcionamiento de iDimension y al estado de calibración.

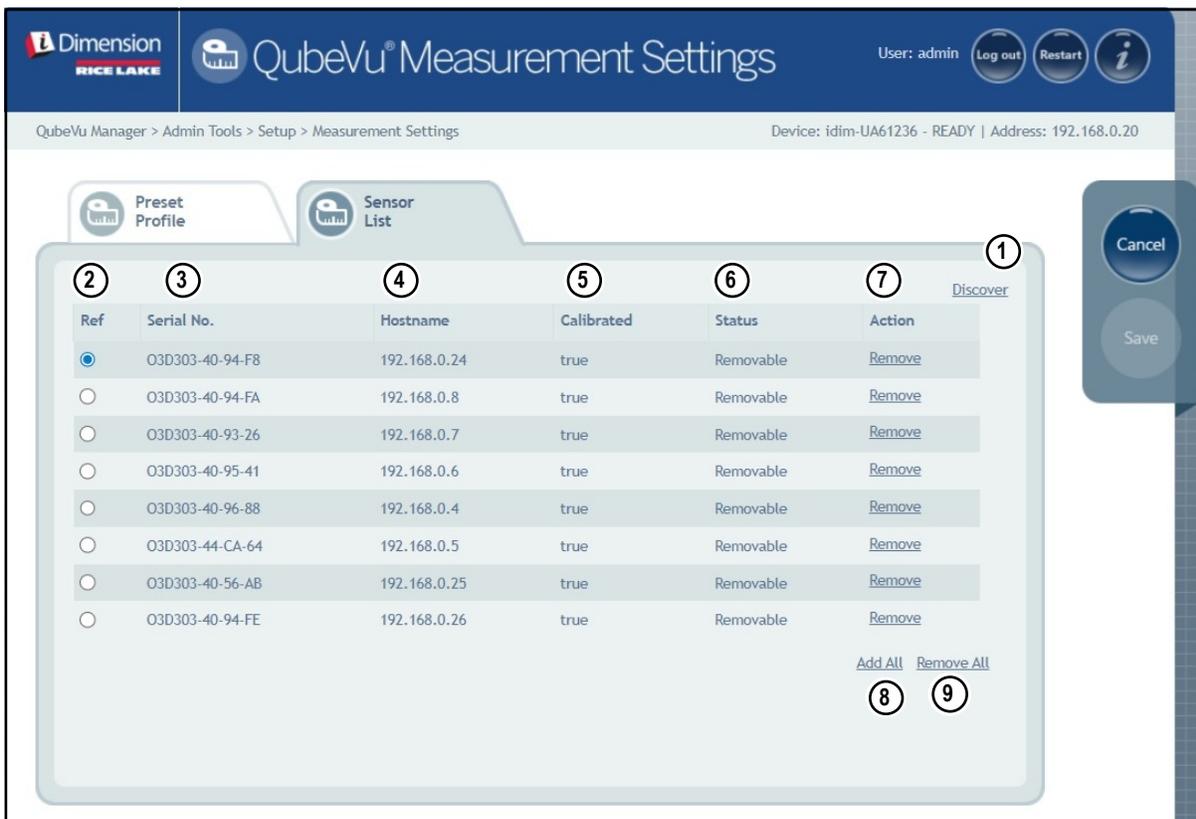


Figura 5-16. Funciones de la lista de sensores

Elemento	Parámetro	Descripción		
1	Discover	Tras una nueva instalación, una función "Eliminar todo" o la sustitución de un sensor; seleccione <b>Discover</b> (Detectar) para actualizar la lista de sensores y el firmware con los sensores IFM o SICK utilizados para el sistema iDimension		
2	Ref.	La selección de "Ref", o referencia, configura qué sensor se utilizará como referencia visual al configurar "Set Work Area" (Establecer zona de trabajo) en el menú de calibración y define correctamente las indicaciones de fuera de límites en la pantalla USB; si se utiliza un quinto sensor superior, el software de iDimension seleccionará automáticamente este sensor como sensor de referencia		
3	Serial No.	Número de serie del sensor IFM o SICK		
4	Host Name	<p>Direcciones IP de los sensores; las direcciones IP se configuran utilizando el asistente de visión IFM o la herramienta SICK SOPAS Engineering y deben utilizar la misma dirección de red y subred con números de host únicos que los ajustes de red del software iDimension.</p> <table border="0"> <tr> <td> <p>Direcciones IP predeterminadas del sensor IFM:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• ID 1 = 192.168.0.4</li> <li>• ID 2 = 192.168.0.5</li> <li>• ID 3 = 192.168.0.6</li> <li>• ID 4 = 192.168.0.7</li> <li>• ID 5 = 192.168.0.8 (para instalación de 5 sensores)</li> <li>• ID 6 = 192.168.0.24 (para instalación de 8 sensores)</li> </ul> </td> <td> <ul style="list-style-type: none"> <li>• ID 7 = 192.168.0.25 (para instalación de 8 sensores)</li> <li>• ID 8 = 192.168.0.26 (para instalación de 8 sensores)</li> </ul> <p>Direcciones IP predeterminadas del sensor SICK:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• ID1 = 192.168.0.101</li> <li>• ID2 = 192.168.0.102</li> <li>• ID3 = 192.168.0.103</li> <li>• ID4 = 192.168.0.104</li> </ul> </td> </tr> </table>	<p>Direcciones IP predeterminadas del sensor IFM:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• ID 1 = 192.168.0.4</li> <li>• ID 2 = 192.168.0.5</li> <li>• ID 3 = 192.168.0.6</li> <li>• ID 4 = 192.168.0.7</li> <li>• ID 5 = 192.168.0.8 (para instalación de 5 sensores)</li> <li>• ID 6 = 192.168.0.24 (para instalación de 8 sensores)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• ID 7 = 192.168.0.25 (para instalación de 8 sensores)</li> <li>• ID 8 = 192.168.0.26 (para instalación de 8 sensores)</li> </ul> <p>Direcciones IP predeterminadas del sensor SICK:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• ID1 = 192.168.0.101</li> <li>• ID2 = 192.168.0.102</li> <li>• ID3 = 192.168.0.103</li> <li>• ID4 = 192.168.0.104</li> </ul>
<p>Direcciones IP predeterminadas del sensor IFM:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• ID 1 = 192.168.0.4</li> <li>• ID 2 = 192.168.0.5</li> <li>• ID 3 = 192.168.0.6</li> <li>• ID 4 = 192.168.0.7</li> <li>• ID 5 = 192.168.0.8 (para instalación de 5 sensores)</li> <li>• ID 6 = 192.168.0.24 (para instalación de 8 sensores)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• ID 7 = 192.168.0.25 (para instalación de 8 sensores)</li> <li>• ID 8 = 192.168.0.26 (para instalación de 8 sensores)</li> </ul> <p>Direcciones IP predeterminadas del sensor SICK:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• ID1 = 192.168.0.101</li> <li>• ID2 = 192.168.0.102</li> <li>• ID3 = 192.168.0.103</li> <li>• ID4 = 192.168.0.104</li> </ul>			

Tabla 5-5. Ajustes de detección del sensor remoto

Elemento	Parámetro	Descripción
5	Calibrated	El parámetro Calibrated (Calibrado) indica si el sensor individual ha sido calibrado o no <ul style="list-style-type: none"> <li>• True – Durante la instalación inicial, los sensores no se han calibrado con la unidad iDimension; tras una calibración correcta, el estado cambia a Yes (Sí); si se ha sustituido un sensor sobre el terreno, aparecerá un nuevo número de serie y se mostrará No (No)</li> <li>• False – Los sensores remotos han sido calibrados durante la instalación inicial; si los sensores o la dirección IP se ha cambiado en el campo después de la instalación, retire todos los sensores, realice una detección y añada nuevos sensores antes de realizar una nueva calibración</li> </ul>
6	Status	El archivo de estado define el estado actual de la conexión de cada sensor después de haber realizado la instalación inicial, Discovery (Detección) y Add All (Añadir todo) <ul style="list-style-type: none"> <li>• Removable – El sensor se ha identificado durante la instalación inicial</li> <li>• Available – Sensor has been identified but not connected to network switch</li> </ul>
7	Action	Selecciones disponibles: <ul style="list-style-type: none"> <li>• Add – Añada individualmente cada sensor al firmware integrado para utilizarlo con; se recomienda utilizar Add All (Añadir todo); después de seleccionar esta función es necesaria la calibración</li> <li>• Remove (Eliminar) - Elimina individualmente cada sensor del firmware integrado; se recomienda utilizar Remove All (Eliminar todo) cuando se cambien sensores o direcciones IP, después utilice Add All (Añadir todo); después de seleccionar esta función se requiere calibración</li> </ul>
8	Add All	Añade todos los sensores cuando el estado es Pending Add (Pendiente de añadir); se requiere calibración después de seleccionar
9	Remove All	Elimina todos los sensores cuando el estado muestra que son extraíbles; para utilizar cuando se cambia un sensor o se cambian las direcciones IP después de la calibración; la calibración es necesaria después de seleccionar

Tabla 5-5. Ajustes de detección del sensor remoto (continuación)

### 5.3 Ajustes de pantalla

Para acceder a Display Settings (Ajustes de pantalla):

- Seleccione  **Display Settings** en el menú **Setup** (Puesta en servicio) (Figura 5-1 en la página 24) para entrar en el menú **Display Settings** (Ajustes de pantalla)

#### 5.3.1 Pantalla del operador

Los ajustes de la pantalla configuran la funcionalidad de la pantalla USB.

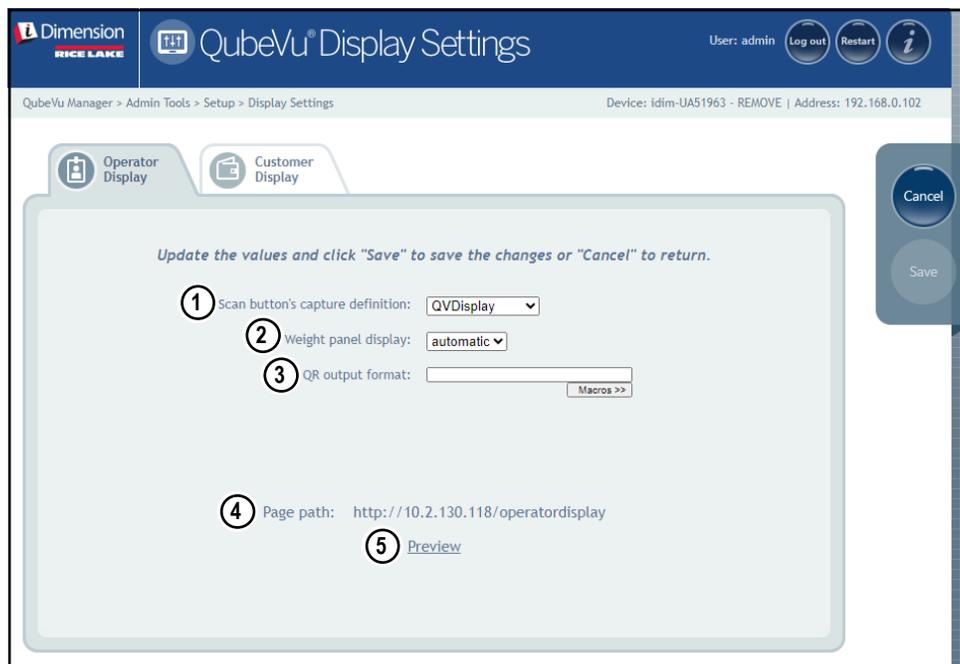


Figura 5-17. Pantalla del operador



**NOTA:** Consulte [Apartado 3.1 en la página 18](#) para obtener información sobre la pantalla táctil.

El botón de escaneo y la alimentación de imágenes en directo no están disponibles en la pantalla del cliente.

N.º elem.	Parámetro	Descripción
1	Scan button's capture definition	<p>Seleccione una definición de captura de la lista disponible para añadir un botón <b>Scan</b> (Escaneo) en la pantalla del operador.</p> <p>La adición de un botón <b>Scan</b> (Escaneo) a la pantalla del operador permite activar manualmente el sistema para realizar una acotación.</p> <p>Selecciones disponibles:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• QVDemo - El botón de escaneo realiza el escaneo de QVDemo</li> <li>• QVDisplay - El botón de escaneo realiza el escaneo de QVDisplay</li> <li>• Predefinido - Sin botón de escaneo</li> </ul> <p><b>NOTA:</b> Los parámetros de este menú desplegable se recuperan de las definiciones de captura (véase <a href="#">Consulte el Apartado 7.0 en la página 72</a>).</p>
2	Weight panel display	<p>Predefinido: <b>Automatic</b></p> <p>Selecciones disponibles:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Automatic – La pantalla USB muestra el panel de pesaje con o sin báscula acoplada</li> <li>• Hidden – La pantalla del panel de pesaje se elimina de la pantalla USB</li> </ul>
3	QR output format	<p>Configura un código QR que se presenta en la pantalla USB.</p> <p>Las macros proporcionan definiciones que pueden seleccionarse:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• %DATETIME%</li> <li>• %CAPUREID%</li> <li>• %LENGHT%</li> <li>• %WIDTH%</li> <li>• %HEIGHT%</li> <li>• %VOLUME%</li> <li>• %DIMUNIT%</li> <li>• %WEIGHT%</li> <li>• %WEIGHT-LB%</li> <li>• %WEIGHT-KG%</li> <li>• %WEIGHTUNIT%</li> <li>• %DISPLAYWEIGHT%</li> <li>• %BARCODE%</li> <li>• %%%%</li> </ul>
4	Page path	La dirección de la página de pantalla del operador.
5	Preview	Muestra una vista previa de la configuración

Tabla 5-6. Ajustes de la pantalla del operador

### 5.3.2 Pantalla del cliente

Los ajustes de la pantalla configuran la funcionalidad de la pantalla USB.

- Seleccione  **Display Settings** en el menú **Setup** (Puesta en servicio) (Figura 5-1 en la página 24) para entrar en el menú **Display Settings** (Ajustes de pantalla)
- Seleccione la pestaña **Customer Display** (Pantalla del cliente).

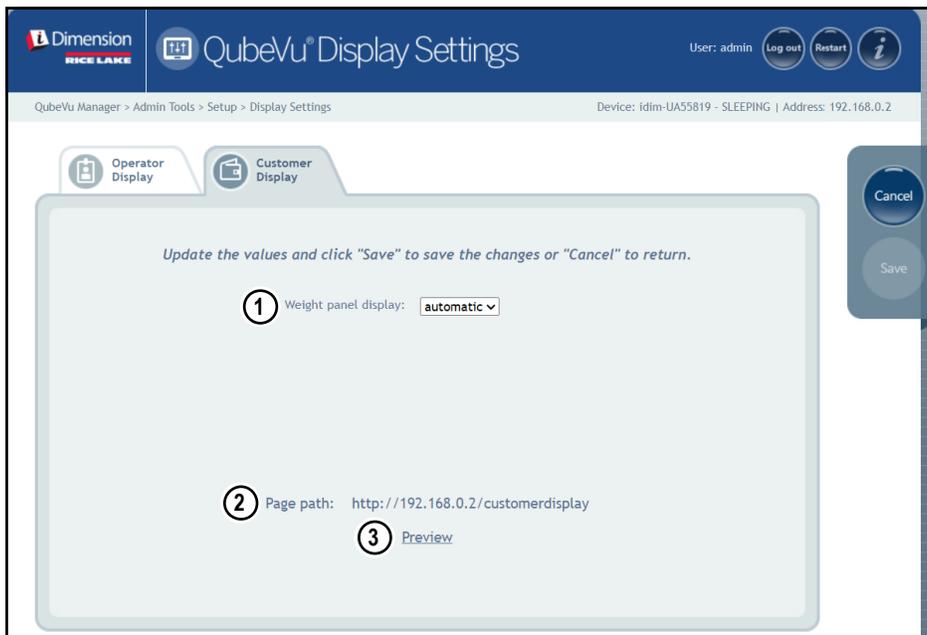


Figura 5-18. Pantalla del cliente



**NOTA:** Consulte [Apartado 3.1 en la página 18](#) para obtener información sobre la pantalla táctil.

El botón de escaneado y la alimentación de imágenes en directo no están disponibles en la pantalla del cliente.

N.º elem.	Parámetro	Descripción
1	Weight panel display	Predefinido: <b>Automatic</b> Selecciones disponibles: <ul style="list-style-type: none"> <li>• Automatic – La pantalla USB muestra el panel de pesaje con o sin báscula acoplada</li> <li>• Hidden – La pantalla del panel de pesaje se elimina de la pantalla USB</li> </ul>
2	Page path	La dirección de la página de pantalla del operador.
3	Preview	Muestra una vista previa de la configuración

Tabla 5-7. Configuración de la pantalla del cliente

## Ejemplos de pantallas



Figura 5-19. Pantalla de visualización predefinida



Figura 5-20. Pantalla del cliente



**NOTA:** La pantalla de visualización que se muestra en [Figura 5-20](#) es una unidad de dimensionamiento diferente y solo se utiliza como referencia.

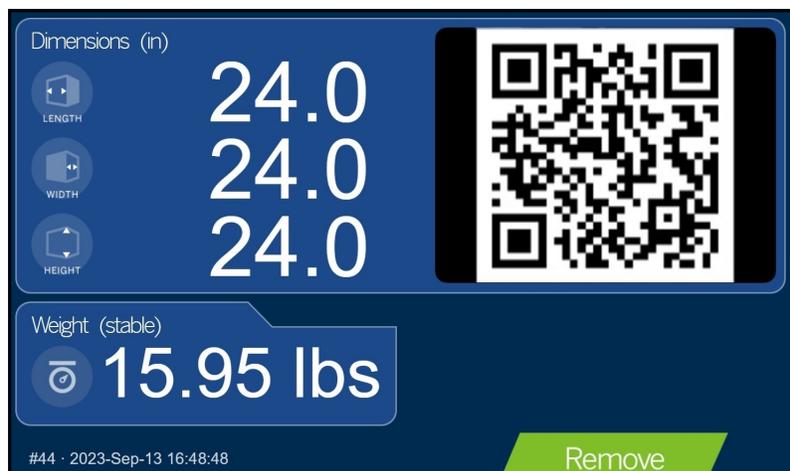


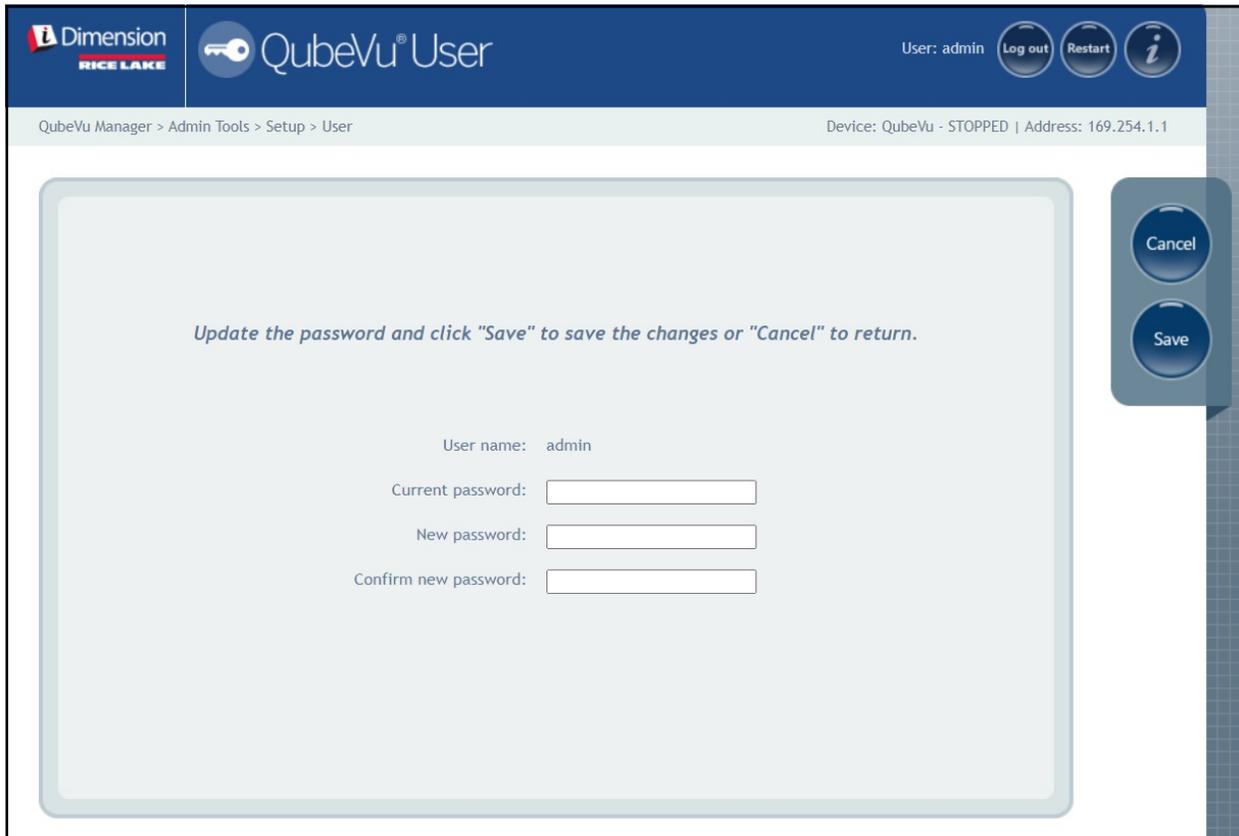
Figura 5-21. Ejemplo de pantalla con código QR

## 5.4 Usuario

Esta sección ofrece una visión general del menú **User** (Usuario) de QubeVu. El menú **User** (Usuario) permite acceder a la modificación de la contraseña predefinida.

Para entrar en el menú **User** (Usuario), realice lo siguiente:

- Seleccione  **User** en el menú **Setup** (Puesta en servicio) (Figura 5-1 en la página 24). Aparece el menú **User** (Usuario).



Dimension  
RICE LAKE

QubeVu® User

User: admin Log out Restart i

QubeVu Manager > Admin Tools > Setup > User Device: QubeVu - STOPPED | Address: 169.254.1.1

Cancel

Save

Update the password and click "Save" to save the changes or "Cancel" to return.

User name: admin

Current password:

New password:

Confirm new password:

Figura 5-22. Pestaña del usuario

Cuando introduzca una nueva contraseña, respete los siguientes criterios:

- Longitud mínima: 6 caracteres
- Longitud máxima: 511 caracteres
- Se admiten todos los caracteres imprimibles excepto los caracteres Unicode
- La contraseña no puede parecerse a la última contraseña



**NOTA:** Se requiere asistencia de fábrica para restablecer la contraseña.

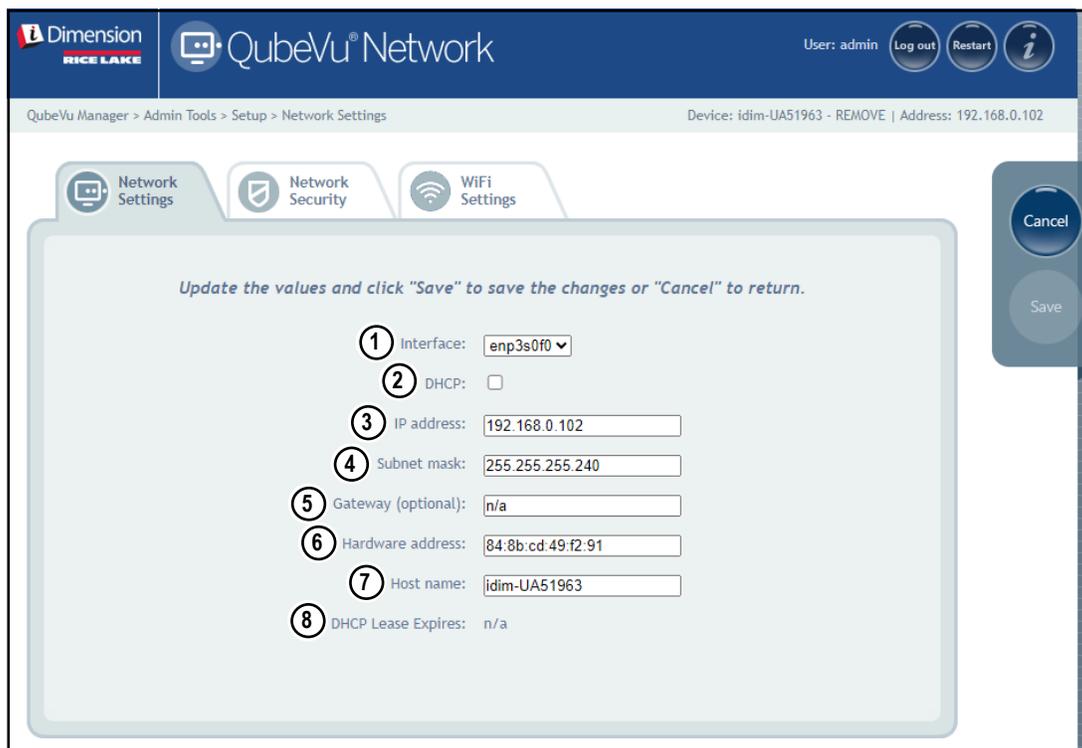
## 5.5 Red

Utilice el menú **Network** (Red) para configurar los parámetros de red. Para entrar en el menú **Network** (Red), realice lo siguiente:

- Seleccione  **Network** en el menú **Setup** (Puesta en servicio) (Figura 5-1 en la página 24). Aparecerá el menú **Network** (Red).

### 5.5.1 Pestaña de ajustes de red

La pestaña **Network Settings** (Ajustes de red) proporciona parámetros que establecen la configuración de la red.



Dimension RICE LAKE QubeVu Network

User: admin Log out Restart ?

QubeVu Manager > Admin Tools > Setup > Network Settings Device: idim-UA51963 - REMOVE | Address: 192.168.0.102

Network Settings Network Security WiFi Settings

Update the values and click "Save" to save the changes or "Cancel" to return.

1 Interface: enp3s0f0

2 DHCP:

3 IP address: 192.168.0.102

4 Subnet mask: 255.255.255.240

5 Gateway (optional): n/a

6 Hardware address: 84:8b:cd:49:f2:91

7 Host name: idim-UA51963

8 DHCP Lease Expires: n/a

Cancel Save

Figura 5-23. Configuración predefinida de la interfaz de red

Ingrese o modifique los ajustes de red para la red.

N.º elem.	Parámetro	Descripción
1	Interface	Existen dos parámetros Ethernet, eth0 o eth. Estos parámetros configuran qué puerto se utiliza en el sistema. Predefinido: <b>eth0</b>
2	DHCP	Activa o desactiva el protocolo DHCP.
3	IP Address	Si DHCP está desactivado, defina una dirección IP única para cada dimensionador de palets iDimension instalado. Consulte con el administrador de la red si no está seguro de cómo asignar una nueva dirección IP. Si utiliza direcciones IP estáticas, acceda al dimensionador de palets por el nombre de host o la dirección IP: http://<hostname>; http://<ip address>/ Default IP address <b>192.168.0.2</b>
4	Subnet Mask	Solicite al administrador de red el ajuste correcto. Predefinido: <b>255.255.255.0</b>
5	Gateway	Solicite al administrador de red el ajuste correcto. Predefinido: <b>192.169.0.1</b> <b>NOTA: El parámetro Gateway (Puerta de enlace) no está disponible cuando DHCP está activado.</b>
6	Hardware Address	No lo modifique, a cada dimensionador de palets iDimension se le ha asignado una dirección MAC de hardware única.
7	Host Name	El nombre de host predefinido es la parte alfanumérica del número de serie del dispositivo. Se puede definir un nombre de host único para cada dispositivo. Se permiten hasta 15 caracteres para el <b>Host Name</b> (Nombre de host).
8	DHCP Lease Expires	Muestra la hora a la que expira el arrendamiento DHCP. El tiempo de arrendamiento DHCP suele fijarlo el proveedor de servicios de Internet y su duración varía.

Tabla 5-8. Parámetros de interfaz de red

### 5.5.2 Pestaña de seguridad en red

La pestaña **Network Security** (Seguridad en red) permite mejorar la seguridad encriptando las comunicaciones con el software de iDimension mediante el protocolo de transferencia de hipertexto seguro (HTTPS). De forma predefinida, la comunicación con el software de iDimension se realiza por medio de HTTP.

Para configurar **Network Security** (Seguridad en red), realice lo siguiente:

1. Seleccione la pestaña **Network Security** (Seguridad en red) para mostrar los ajustes actuales.
2. Seleccione **Enable HTTPS** (Activar HTTPS).
3. Seleccione **Choose File**.
4. Seleccione el archivo de certificación.
  - Las certificaciones pueden ser autofirmadas u obtenidas por terceros y no son proporcionadas exclusivamente por Rice Lake Weighing Systems
5. Ingrese el nombre de archivo del archivo de clave, el archivo de certificado y la contraseña.
6. Seleccione **Upload** para transferir la información de la PC al software de iDimension.

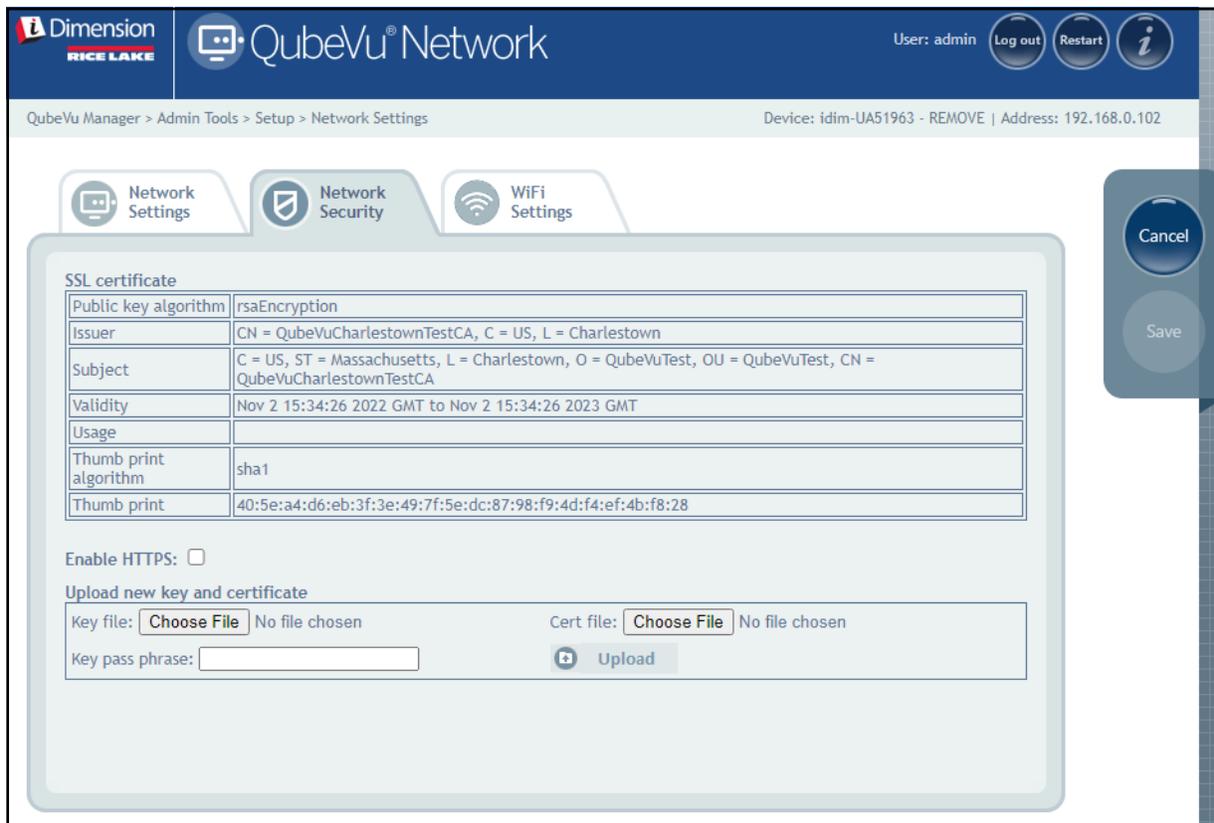


Figura 5-24. Pestaña de seguridad en red



**NOTA:** Con HTTPS activado, tanto la dirección HTTP como la HTTPS están disponibles.

### 5.5.3 Pestaña de configuración de WiFi

**WiFi Settings** (Configuración de WiFi) muestra las características y detalles de la conexión WiFi.

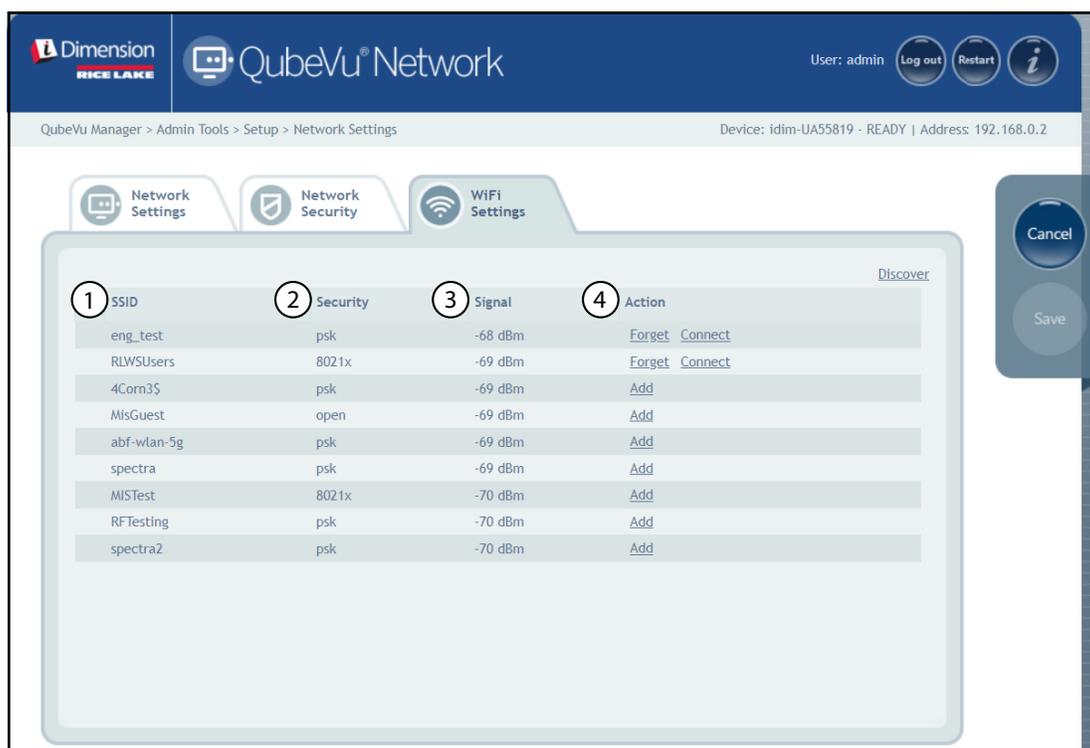


Figura 5-25. Pestaña de configuración de WiFi

N.º elem.	Parámetro	Descripción
1	SSID	Nombre de la red inalámbrica
2	Security	Tipo de seguridad de la red: <ul style="list-style-type: none"> <li>• abierta - sin autenticación</li> <li>• psk - clave precompartida utilizada para la autenticación</li> <li>• 8021x - seguridad WPA para empresas</li> </ul>
3	Signal	Intensidad de la señal de la red inalámbrica
4	Action	Acciones disponibles: <ul style="list-style-type: none"> <li>• Añadir - añade la red inalámbrica a la lista de redes recordadas y conecta</li> <li>• Conectar - se conecta a una red inalámbrica añadida previamente</li> <li>• Desconectar - se desconecta de una red inalámbrica conectada</li> <li>• Olvidar - elimina la red inalámbrica de la lista de redes recordadas</li> </ul>

Tabla 5-9. Parámetros de configuración de WiFi

## 6.0 Calibración

Esta sección ofrece una visión general del menú **Calibración** (Calibración) de QubeVu. La calibración es necesaria durante la configuración inicial, la adición de sensores, la sustitución de sensores o si los sensores se han desalineado durante su uso.

En esta sección se tratan los siguientes temas:

- Objeto de calibración [Apartado 6.1 en la página 44](#)
- Acceso a la calibración [Apartado 6.2 en la página 45](#)
- Calibración de sensores FLEX, LTL 5 y PWD [Apartado 6.3 en la página 46](#)
- Calibración del sensor LTL 8 [Apartado 6.4 en la página 52](#)
- Calibración Plus [Apartado 6.5 en la página 61](#)
- Establecer la zona de trabajo [Apartado 6.6 en la página 67](#)
- Verificación de la calibración [Apartado 6.7 en la página 71](#)

### 6.1 Objeto de calibración

Se suministra un objeto de calibración con cada unidad y es necesario para la calibración. Existen tres tipos de objetos de calibración:

- Tablero de ajedrez cuadrado de 8 x 7 (1118 mm x 982 mm / 44,02 pulg. x 38,66 pulg.) embalado en una caja de cartón con insertos de espuma protectora
- Tablero de ajedrez cuadrado de 7 x 6 (980 mm x 840 mm / 38,58 pulg. x 33,07 pulg.) embalado en una caja de cartón con insertos de espuma protectora
- Tablero de ajedrez cuadrado de 7 x 6 (288 mm x 252 mm / 11,33 pulg. x 9,92 pulg.) embalado en una caja de cartón con insertos de espuma protectora



**NOTA:** El procedimiento de calibración sigue siendo el mismo independientemente del objeto de calibración que se utilice.

El damero más pequeño sólo se utiliza con el iDim Plus.



**IMPORTANTE:** Los objetos de calibración deben mantenerse libres de suciedad, huellas dactilares y daños.

Para guardar el objeto de calibración, vuelva a embalarlo cuidadosamente en la caja de cartón para su uso futuro.

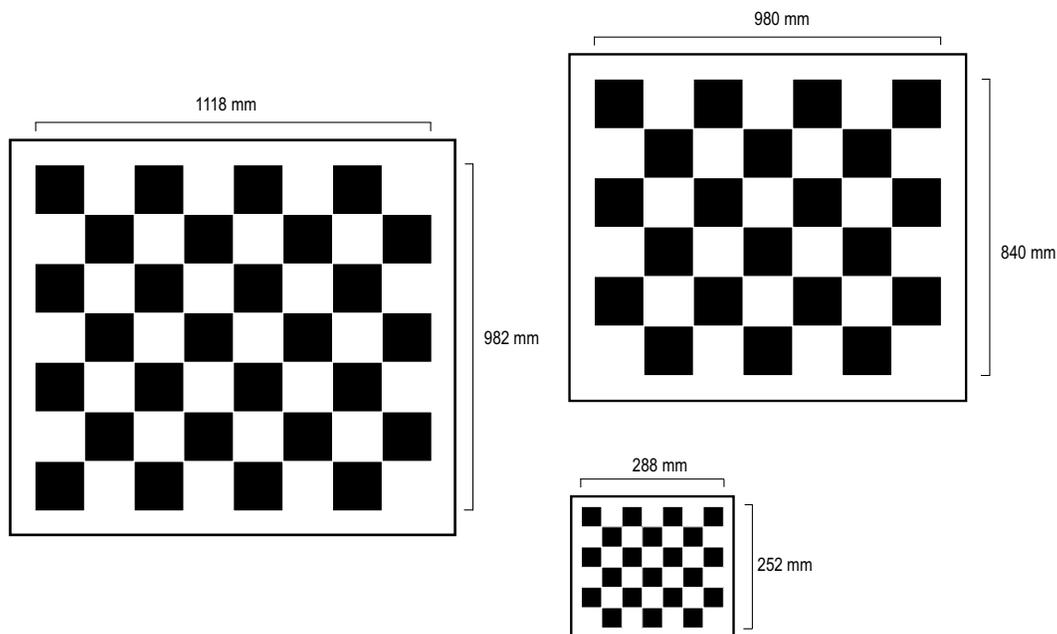


Figura 6-1. Objetos de calibración

## 6.2 Acceso a la calibración

Para entrar en el menú **Calibration** (Calibración), realice lo siguiente:

1. Seleccione  **Admin Tools** en el menú **QubeVu Manager** (Figura 2-1 en la página 9). Aparecerá el menú **Admin Tools** (Herramientas de administración) (Figura 4.0 en la página 23).
2. Se muestra la pantalla de inicio de sesión de QubeVu Manager. Introduzca las credenciales de la cuenta.



**NOTA:** El nombre de usuario y la contraseña predefinidos son admin y password.

3. Seleccione  **Calibration** en el menú **Admin Tools** (Herramientas de administración) (Figura 4.0 en la página 23). Aparece el menú **Calibration** (Calibración).

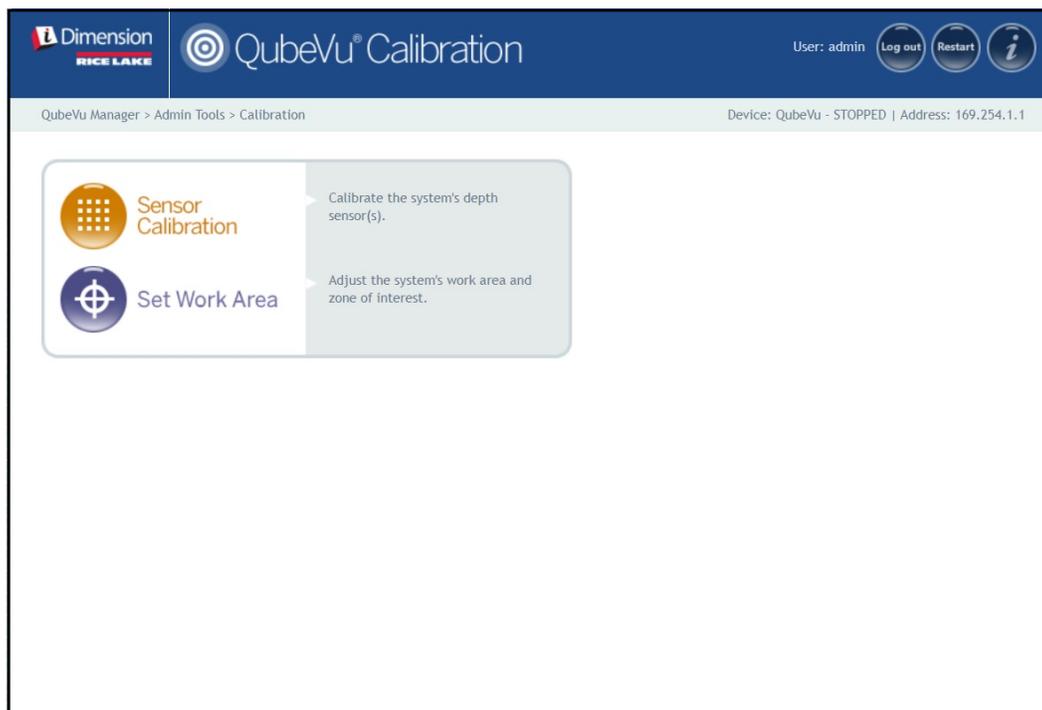


Figura 6-2. Menú de calibración

4. Proceda con uno de los siguientes:
  - [Apartado 6.3 en la página 46](#) para la calibración de sensores Flex, LTL 5 y PWD
  - [Apartado 6.4 en la página 52](#) para la calibración del sensor LTL 8

### 6.3 Calibración de sensores FLEX, LTL 5 y PWD

La configuración inicial requiere la alineación de los sensores hacia el centro de la báscula de piso o del objeto de calibración mediante cruces. La calibración requiere el uso del objeto de calibración y requiere un procedimiento de 5 puntos. La calibración se realiza colocando el objeto de calibración en la posición de las 4 en punto (120°) y girando el objeto 30° en sentido horario en cada paso.

1. Seleccione  **Sensor Calibration** en el menú **Calibration** (Calibración) (Figura 6-2 en la página 45). Aparece el menú **Sensors Calibration** (Calibración de sensores).

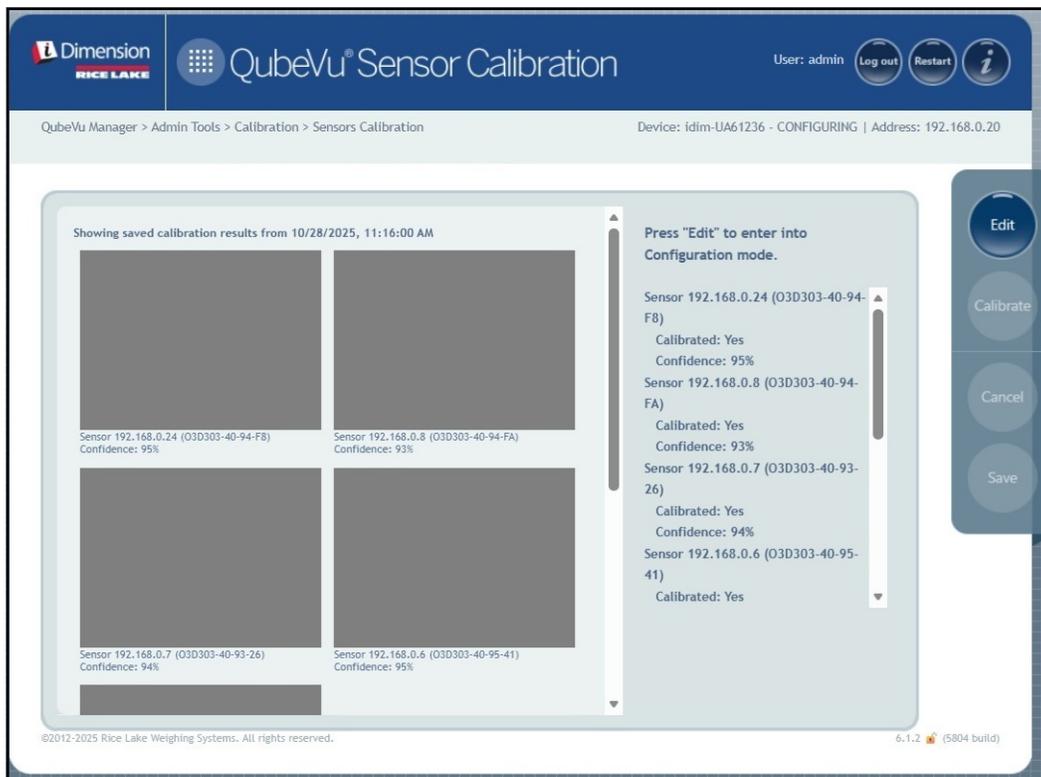


Figura 6-3. Calibración de los sensores

2. Seleccione  **Edit** para entrar en el modo de configuración. Aparece brevemente el mensaje emergente de cambio al modo de configuración.



**NOTA:** Seleccione la actualización del navegador de Internet si el mensaje no se cierra después de varios minutos.



Figura 6-4. Mensaje de cambio al modo de calibración

3. Alinee el objeto de calibración bajo los sensores remotos utilizando las retículas de los sensores como guías para centrarlo:
  - Asegúrese de que las varillas de los sensores están bien montadas en su sitio
  - La alineación exacta no es crítica
  - La alineación define la posición de calibración de cada sensor

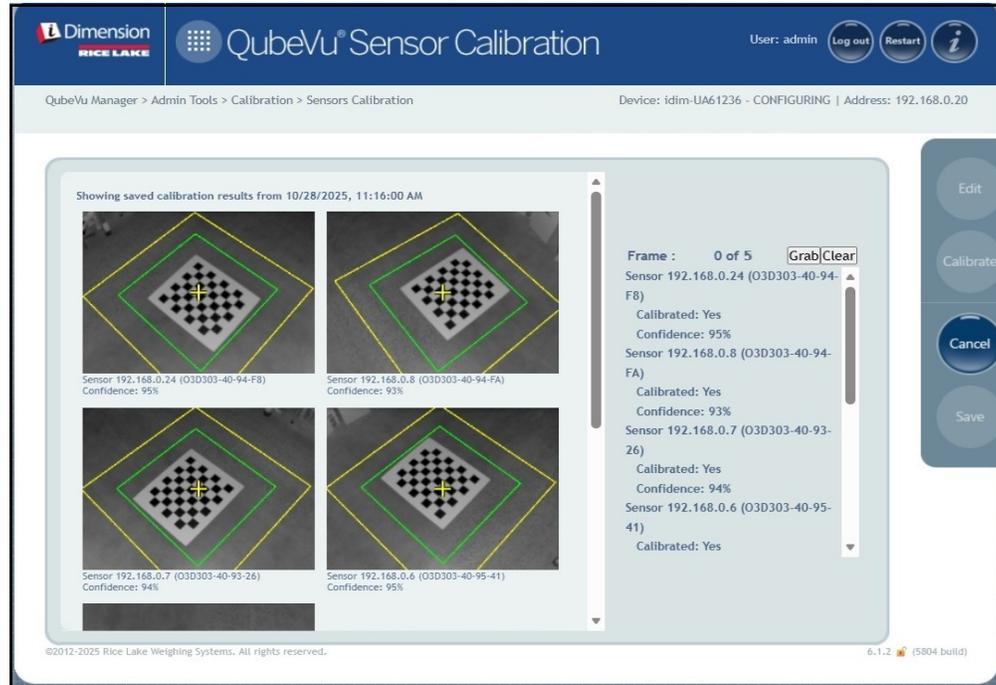


Figura 6-5. Calibración de los sensores

4. Seleccione **Grab**. Aparece brevemente el mensaje emergente del marco de agarre.



Figura 6-6. Mensaje de captura de fotografías QubeVu

5. Ahora se recoge el primer fotograma. Observe que el contador de fotogramas aumenta de 0 a 1.

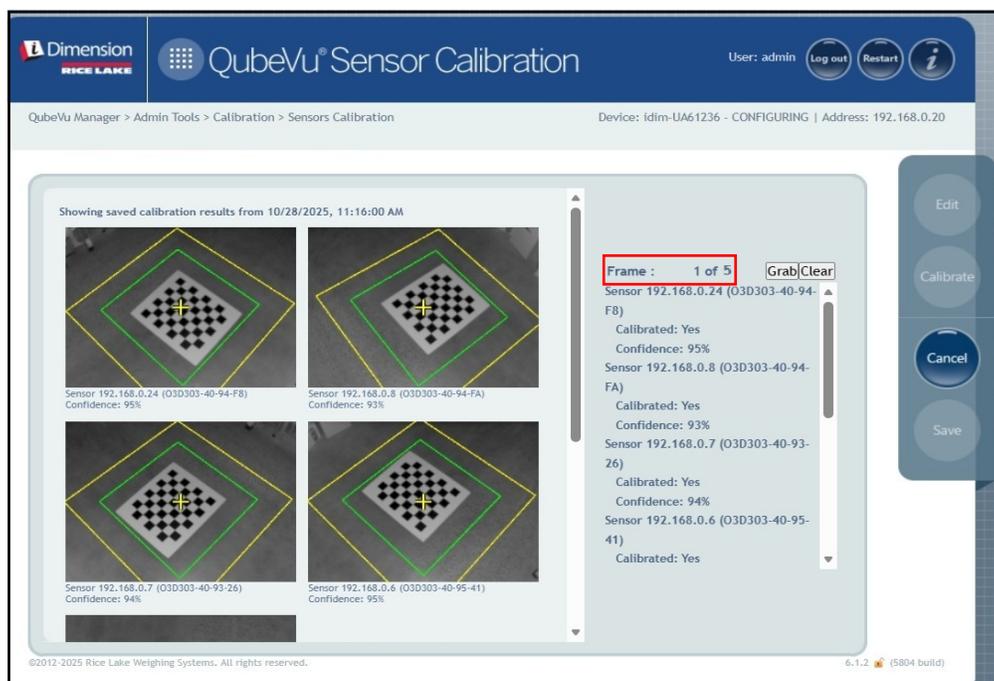


Figura 6-7. Calibración de los sensores

6. Gire el objeto de calibración en sentido horario para la siguiente toma, como se indica a continuación.
7. Repita los pasos Paso 3 hasta Paso 6 cuatro instancias adicionales (un total de 5 tomas).

Toma/ Rotación	Posición del objeto de calibración con la torre	Posición del objeto de calibración cuando está colgado
2/1	<p>Diagram illustrating the position of the calibration object on the scale base with the tower assembly. The target is tilted. A circular scale from 1 to 12 is shown. Arrows indicate the 'Montaje de la torre' and 'Base de báscula'.</p>	<p>Diagram illustrating the position of the calibration object when it is hanging from the scale base. The target is tilted. A circular scale from 1 to 12 is shown. An arrow indicates the 'Base de báscula'.</p>

Toma/ Rotación	Posición del objeto de calibración con la torre	Posición del objeto de calibración cuando está colgado
3/2		
4/3		
5/4		

8. Cuando se han completado todas las capturas de fotogramas, QubeVu muestra los resultados de la calibración y los niveles de confianza del sensor.

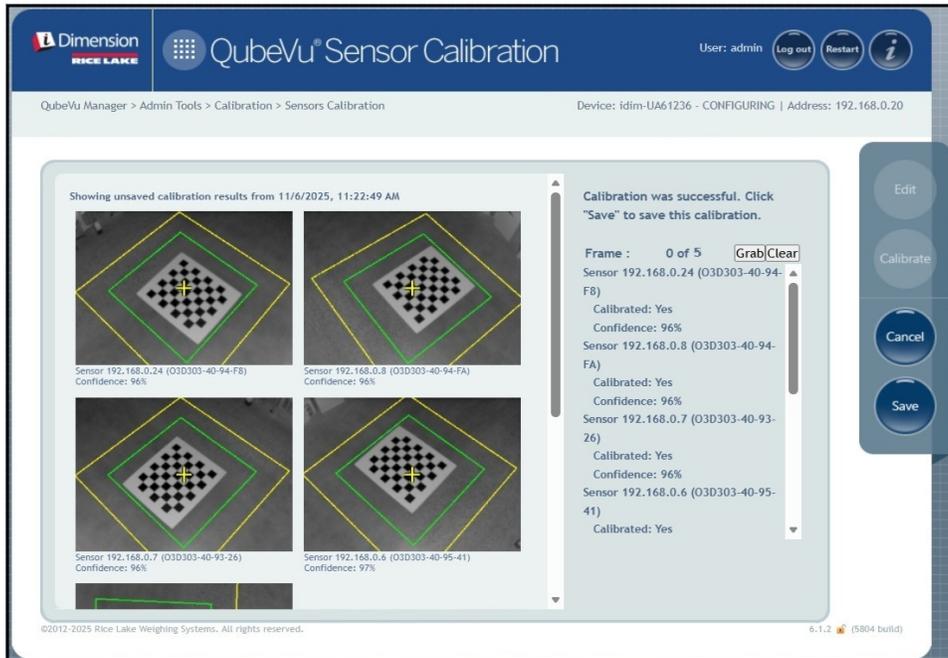


Figura 6-8. Resultado de la calibración del sensor



**NOTA:** Para los sistemas con 4 o 5 sensores, se necesitan al menos cinco tomas para guardar las imágenes capturadas. Si la calibración falla, compruebe si la luz solar directa afecta al sistema y realice una nueva calibración.

9. Seleccione . Aparece brevemente el mensaje emergente de calibración de los sensores.



Figura 6-9. Mensaje de calibración de los sensores

10. Seleccione . Aparecerá el aviso de detalles de la calibración.

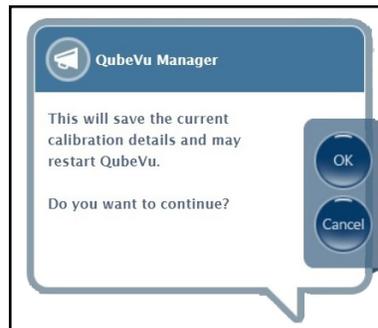


Figura 6-10. Indicador de guardar los detalles de la calibración

11. Seleccione  para continuar.

12. Una vez guardados los detalles de la calibración, aparece el aviso de re arranque o reinicio.

13. Seleccione la opción deseada y permita que QubeVu procese la instrucción.



Figura 6-11. Indicación de re arranque o reinicio

14. Aparece un mensaje alertando de la elección seleccionada. En este ejemplo se selecciona re arrancar.



Figura 6-12. Mensaje de re arrancar

15. La calibración ha finalizado. Pase a [Apartado 6.6 en la página 67](#).

## 6.4 Calibración del sensor LTL 8

La configuración inicial requiere la alineación de los sensores hacia el centro de la báscula de piso o del objeto de calibración mediante cruces. Durante la calibración, se toman marcos del objeto de calibración en posiciones estratégicas bajo S1 (4), S2 (4) y directamente bajo el dispositivo (2). En S1 y S2, el objeto de calibración se coloca en la posición de las 3 en punto y se gira 30° en sentido horario en cada paso. Cuando está directamente debajo del dispositivo, el objeto de calibración se coloca en la báscula de piso en la posición de las 3 en punto y se gira 30° en sentido horario una vez.

1. Seleccione  **Sensor Calibration** en el menú **Calibration** (Calibración) (Figura 6-2 en la página 45). Aparece el menú **Remote Sensors Calibration** (Calibración de sensores remotos).

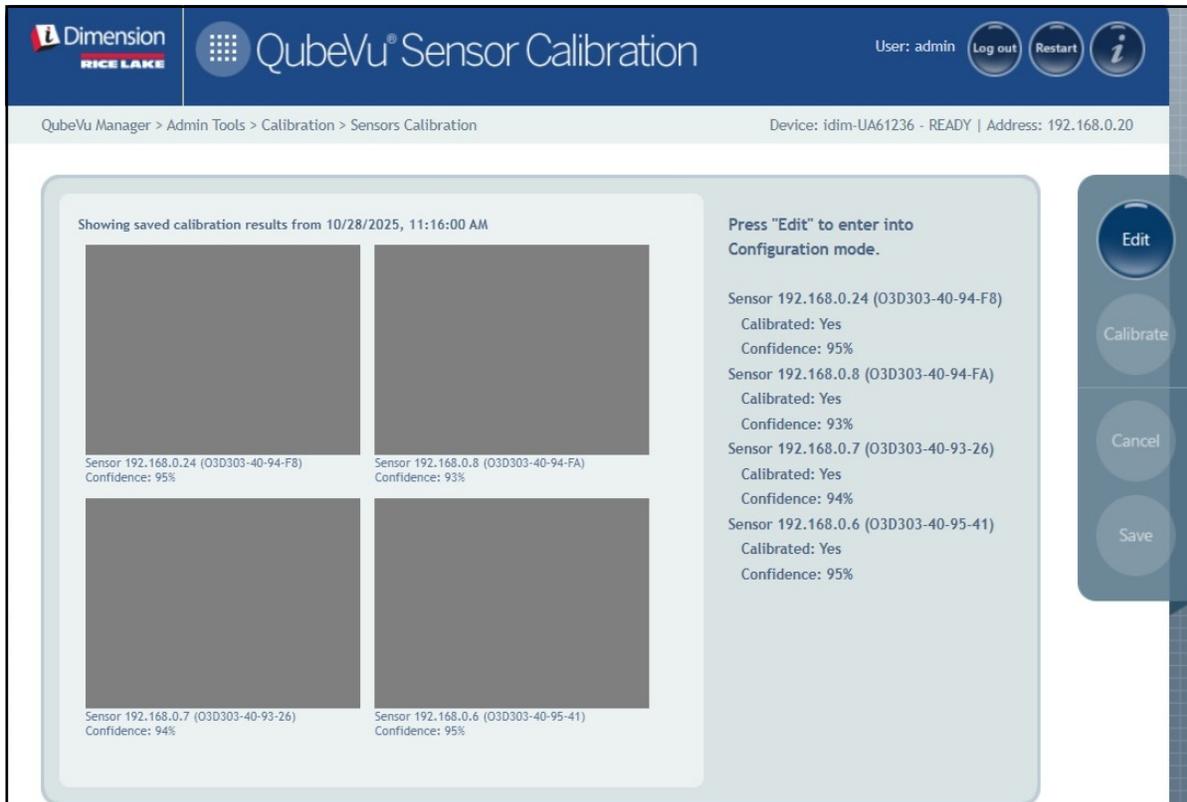


Figura 6-13. Calibración de sensores remotos

2. Seleccione  **Edit** para entrar en el modo de configuración. Aparecerá brevemente una ventana emergente.



**NOTA:** Actualice el navegador de Internet si el mensaje no se cierra después de varios minutos.



Figura 6-14. Cambio al mensaje de configuración

3. Coloque el objeto de calibración directamente debajo del sensor de referencia (S1) y, a continuación, alinee los sensores S3/S5/S7 con el centro del objeto de calibración:
  - Asegúrese de que las varillas del sensor están bien montadas en su sitio
  - La alineación exacta no es crítica
  - La alineación define la posición de calibración de cada sensor

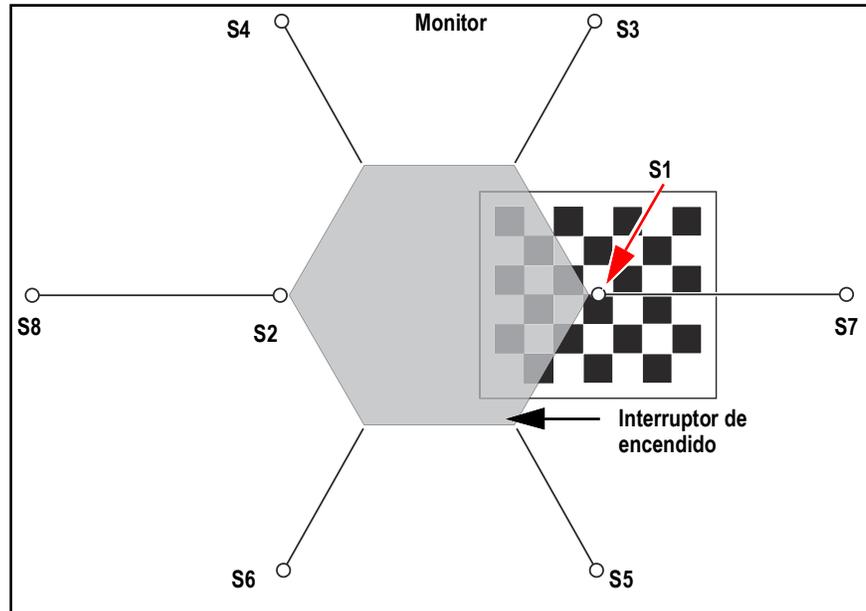


Figura 6-15. Objeto de calibración bajo S1 y alineado con S3/S7/S5

Dimension  
RICE LAKE

QubeVu® Sensor Calibration

User: admin Log out Restart

QubeVu Manager > Admin Tools > Calibration > Sensors Calibration Device: idim-UA61236 - CONFIGURING | Address: 192.168.0.20

Showing saved calibration results from 11/6/2025, 11:39:50 AM

Sensor ID	Confidence
Sensor 192.168.0.24 (O3D303-40-94-F8)	93%
Sensor 192.168.0.8 (O3D303-40-94-FA)	94%
Sensor 192.168.0.7 (O3D303-40-93-26)	93%
Sensor 192.168.0.6 (O3D303-40-95-41)	95%

Frame : 0 of 10 Grab Clear

Sensor 192.168.0.24 (O3D303-40-94-F8)  
Calibrated: Yes  
Confidence: 93%

Sensor 192.168.0.8 (O3D303-40-94-FA)  
Calibrated: Yes  
Confidence: 94%

Sensor 192.168.0.7 (O3D303-40-93-26)  
Calibrated: Yes  
Confidence: 93%

Sensor 192.168.0.6 (O3D303-40-95-41)  
Calibrated: Yes

Edit  
Calibrate  
Cancel  
Save

Figura 6-16. Objeto de calibración bajo S1

4. Seleccione **Grab**. Aparece brevemente el mensaje emergente del marco de agarre.



Figura 6-17. Mensaje de captura de fotografías QubeVu

5. Se recoge el primero marco y el parámetro Frame (Marco) aumenta a 1.
6. Gire el objeto de calibración en sentido horario para la siguiente toma, como se indica a continuación.
7. Repita los pasos Paso 4 a Paso 6 tres veces más (un total de 4 tomas para S1).

Toma/ Rotación	Posición del objeto de calibración	Toma/ Rotación	Posición del objeto de calibración
2/1		4/3	
3/2			

8. Coloque el objeto de calibración directamente debajo del sensor de referencia (S2) y, a continuación, alinee los sensores S4/S6/S8 con el centro del objeto de calibración:
- Asegúrese de que las varillas del sensor están bien montadas en su sitio
  - La alineación exacta no es crítica
  - La alineación define la posición de calibración de cada sensor

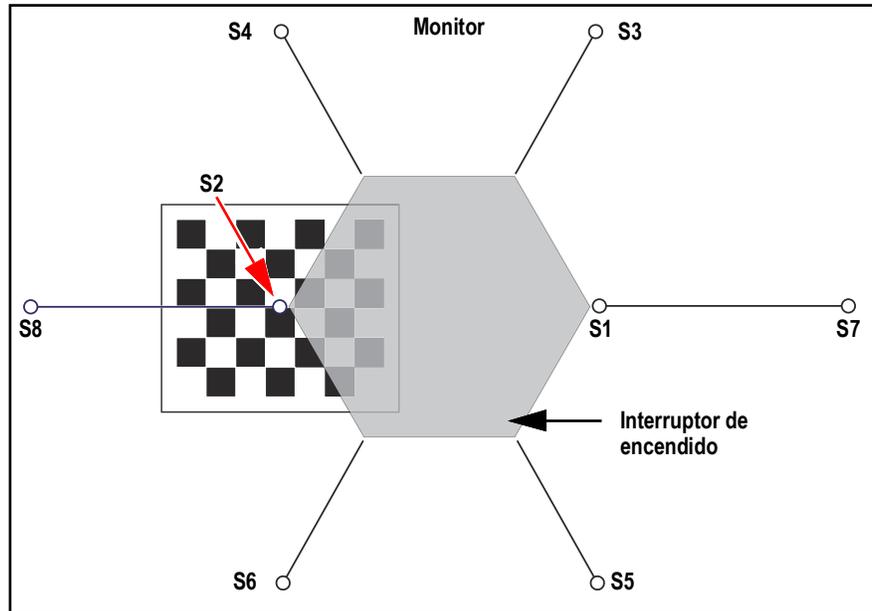


Figura 6-18. Objeto de calibración bajo S3 y alineado con S/S4/S6/S8



Figura 6-19. Objeto de calibración centrado bajo S2

9. Seleccione **Grab**. Aparece brevemente el mensaje emergente del marco de agarre.

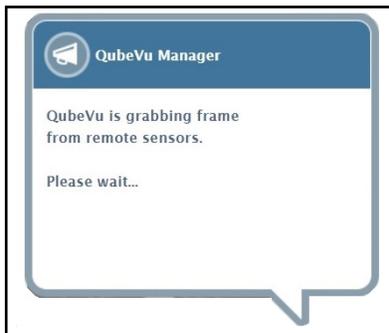


Figura 6-20. Mensaje de captura de fotografías QubeVu

10. El marco se recoge y el parámetro Frame (Marco) aumenta en uno.
11. Gire el objeto de calibración en sentido horario para la siguiente toma, como se indica a continuación.
12. Repita los pasos Paso 9 a Paso 11 tres veces más (un total de 4 tomas para S2).

Toma/ Rotación	Posición del objeto de calibración	Rotación	Posición del objeto de calibración
6/1		8/3	
7/2			

13. Centre el objeto de calibración directamente bajo el dimensionador.

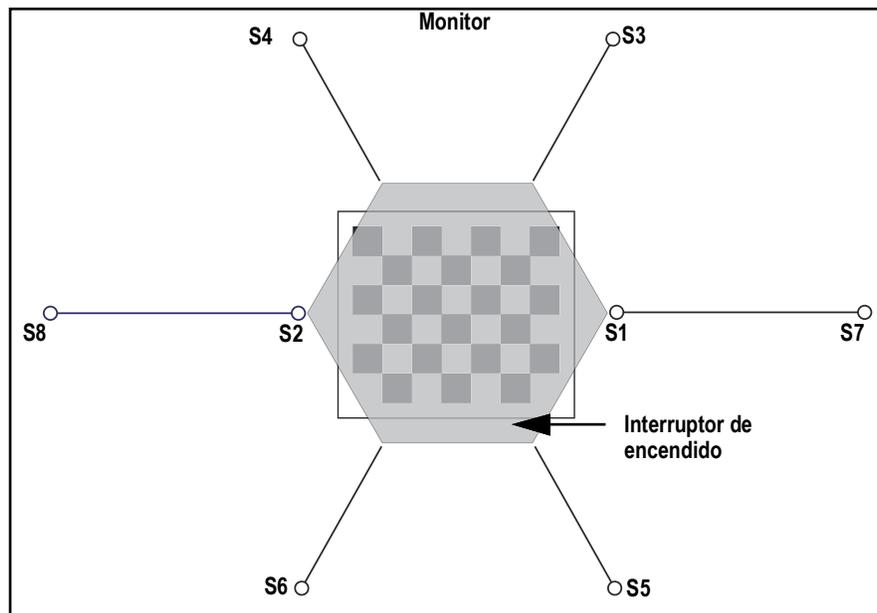


Figura 6-21. Objeto de calibración bajo dimensionador



Figura 6-22. Objeto de calibración bajo dimensionador

14. Seleccione **Grab**. Aparece brevemente el mensaje emergente del marco de agarre.



Figura 6-23. Mensaje de captura de fotografías QubeVu

15. Una vez cerrado el mensaje, gire el objeto de calibración 30° en sentido horario.

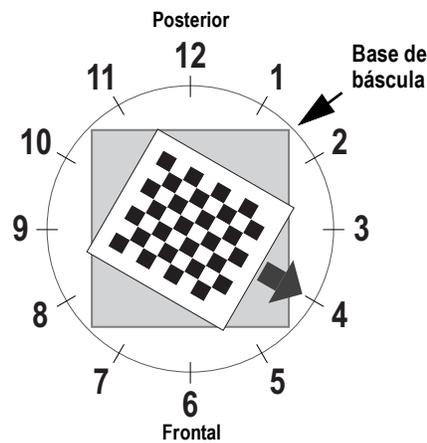


Figura 6-24. Gire a las 4 en punto

16. Seleccione **Grab**. Aparece brevemente el mensaje emergente del marco de agarre.



Figura 6-25. Mensaje de captura de fotografías QubeVu

17. Seleccione . Aparece brevemente el mensaje emergente de calibración de los sensores.



Figura 6-26. Mensaje de calibración de los sensores

18. La calibración se completa y QubeVu muestra el resultado de la calibración y los niveles de confianza del sensor.

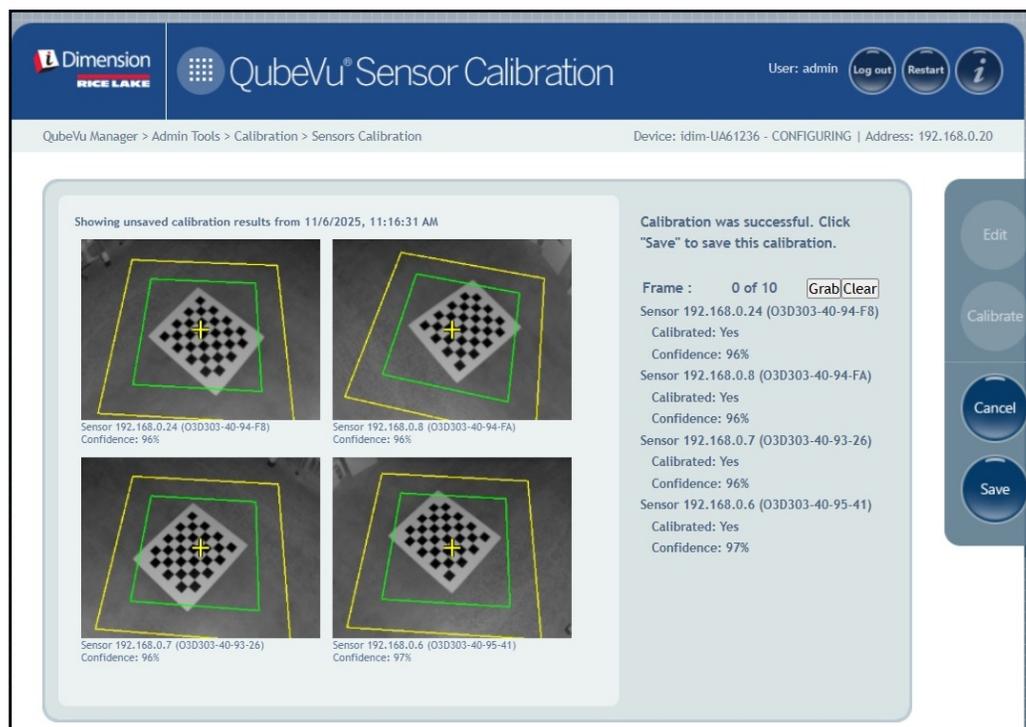


Figura 6-27. Resultado de la calibración del sensor



**NOTA:** Para los sistemas con 8 sensores, se necesitan al menos 10 tomas para guardar las imágenes capturadas. Si la calibración falla, compruebe si la luz solar directa afecta al sistema y realice una nueva calibración.

19. Seleccione . Aparece el aviso de guardar los detalles de la calibración.

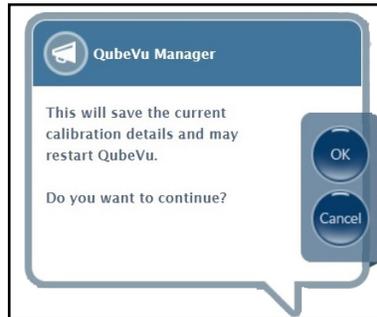


Figura 6-28. Aviso de guardar detalles de calibración

20. Seleccione . Aparece el mensaje de guardado de la calibración.



Figura 6-29. Mensaje de guardado de calibración

21. Una vez finalizado el guardado, aparecerá un mensaje de reanunciar mientras QubeVu se reinicia.



Figura 6-30. Mensaje de reanunciar de QubeVu

22. Después de que QubeVu reanuncie, la calibración se habrá completado. Pase a [Apartado 6.6 en la página 67](#).

## 6.5 Calibración Plus

La puesta en servicio inicial requiere la alineación de los sensores hacia el centro de la báscula de piso o del objeto de calibración mediante cruces. La calibración requiere el uso del objeto de calibración con un procedimiento de 4 puntos. La calibración se realiza colocando el objeto de calibración en la posición de las 6 en punto (180°) y girando el objeto 30° en sentido horario en cada paso.

 **NOTA:** La calibración solo debe realizarse si la unidad ha estado encendida durante al menos 30 min.

1. Seleccione  **Sensor Calibration** en el menú **Calibration** (Calibración) (Figura 6-2 en la página 45). Aparece el menú **Sensors Calibration** (Calibración de sensores).

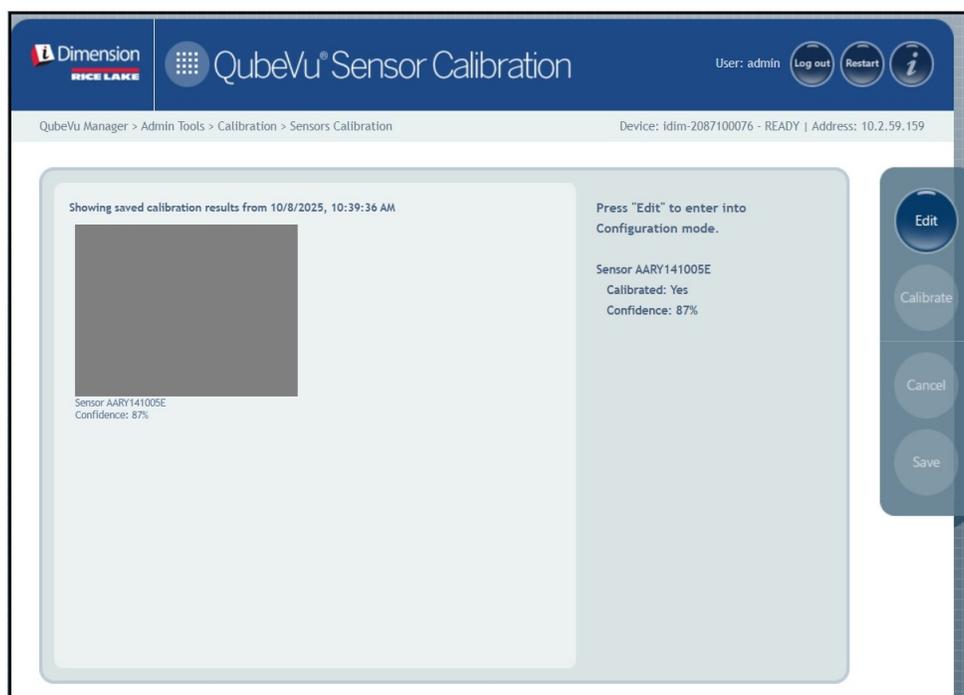


Figura 6-31. Calibración de los sensores

2. Seleccione  para entrar en el modo de configuración. Aparece brevemente el mensaje emergente de cambio al modo de configuración.

 **NOTA:** Seleccione el botón de actualización del navegador de Internet si el mensaje no se cierra después de varios minutos.



Figura 6-32. Mensaje de cambio al modo de calibración

3. Alinee el objeto de calibración bajo los sensores remotos utilizando las retículas de los sensores como guías para centrarlo:
  - Asegúrese de que las varillas de los sensores están bien montadas en su sitio
  - La alineación exacta no es crítica
  - La alineación define la posición de calibración de cada sensor



Figura 6-33. Calibración de los sensores

4. Seleccione **Grab**. Aparece brevemente el mensaje emergente del marco de agarre.



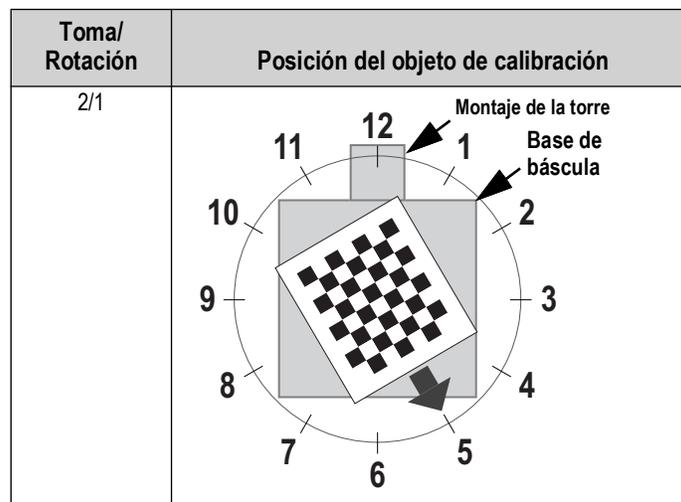
Figura 6-34. Mensaje de captura de fotogramas QubeVu

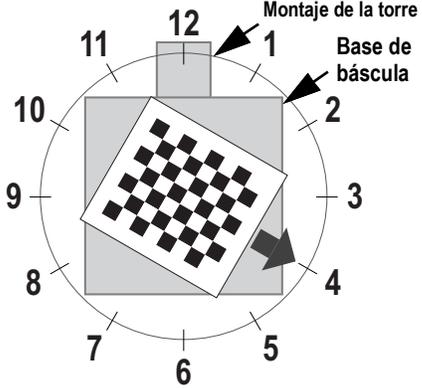
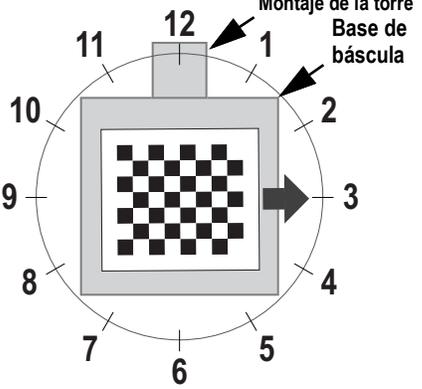
5. Ahora se recoge el primer fotograma. Observe que el contador de fotogramas aumenta de 0 a 1.



Figura 6-35. Calibración de los sensores

6. Gire el objeto de calibración en sentido horario para la siguiente toma, como se indica a continuación.  
7. Repita los pasos Paso 3 hasta Paso 6 cuatro instancias adicionales (un total de 5 tomas).



Toma/ Rotación	Posición del objeto de calibración
3/2	 <p>Diagram illustrating the calibration object position for a 3/2 rotation. The object is a square base with a checkerboard target tilted at an angle. The base is labeled "Base de báscula" and the tower assembly is labeled "Montaje de la torre". The target is positioned on the base. A circular scale with markings from 1 to 12 is shown around the object. Arrows point to the target and the base.</p>
4/3	 <p>Diagram illustrating the calibration object position for a 4/3 rotation. The object is a square base with a checkerboard target centered on the base. The base is labeled "Base de báscula" and the tower assembly is labeled "Montaje de la torre". The target is positioned on the base. A circular scale with markings from 1 to 12 is shown around the object. Arrows point to the target and the base.</p>

8. Cuando se han completado todas las capturas de fotogramas, QubeVu muestra los resultados de la calibración y los niveles de confianza del sensor.



Figura 6-36. Resultado de la calibración del sensor



**NOTA:** Se necesitan al menos 4 tomas para guardar las imágenes capturadas. Si la calibración falla, compruebe si la luz solar directa afecta al sistema y realice una nueva calibración.

9. Seleccione . Aparecerá el aviso de detalles de la calibración.

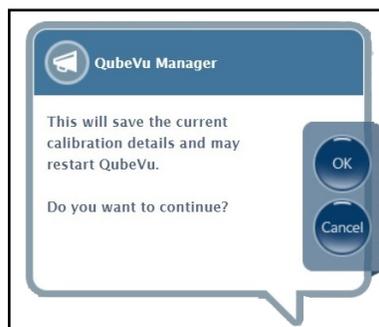


Figura 6-37. Indicador de guardar los detalles de la calibración

10. Seleccione  para continuar.

11. Una vez guardados los detalles de la calibración, aparece el aviso de re arranque o reinicio.
12. Seleccione la opción deseada y permita que QubeVu procese la instrucción.



Figura 6-38. Indicación de re arranque o reinicio

13. Aparece un mensaje alertando de la elección seleccionada. En este ejemplo se selecciona re arrancar.



Figura 6-39. Mensaje de re arrancar

14. La calibración ha finalizado. Pase a [Apartado 6.6 en la página 67](#).

## 6.6 Establecer la zona de trabajo

La opción Set Work Area (Establecer zona de trabajo) configura el área que se utiliza para el dimensionamiento.

1. Seleccione  **Set Work Area** en el menú **Calibration** (Calibración) (Figura 6-2 en la página 45). Aparece el menú **Set Work Area** (Establecer zona de trabajo).

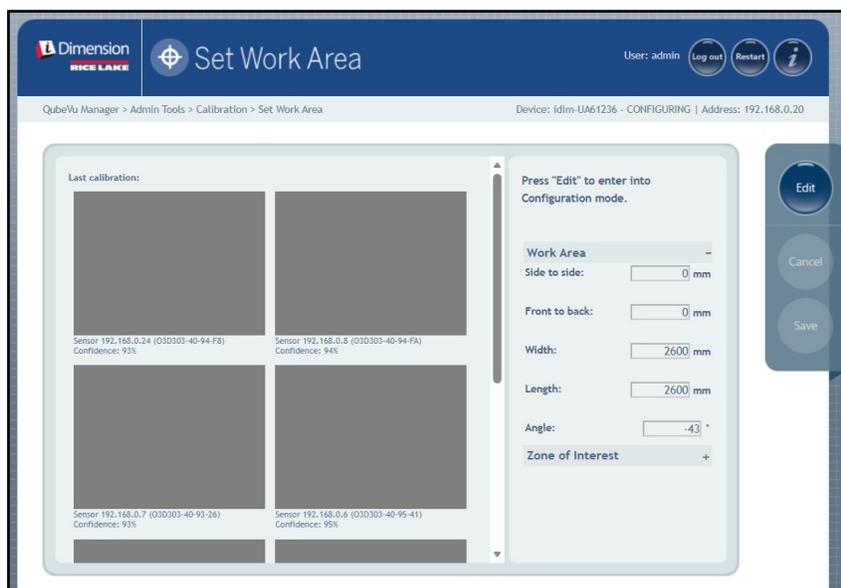
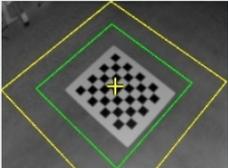
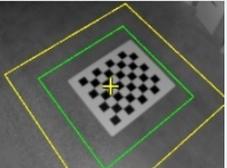
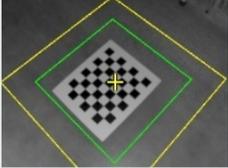
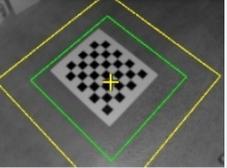
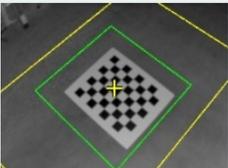
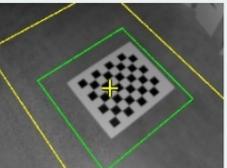
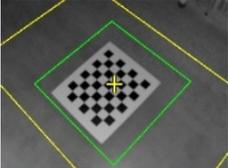
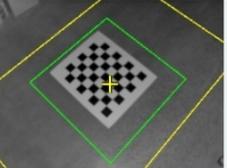
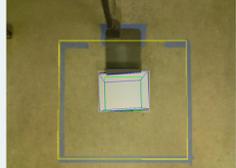


Figura 6-40. Ajustes de la zona de trabajo

2. Seleccione .
3. Configure los valores de los parámetros de la zona de trabajo como se recomienda a continuación:

	Sistemas IFM de 8 sensores		Sistemas SICK de 8 sensores	
	Longitud (mm)	Ancho (mm)	Longitud (mm)	Ancho (mm)
Zona de trabajo	3900	2600	4400	2900
	Sistemas IFM de 5 sensores		Sistemas SICK de 5 sensores	
	Longitud (mm)	Ancho (mm)	Longitud (mm)	Ancho (mm)
Zona de trabajo	2600	2600	2900	2900

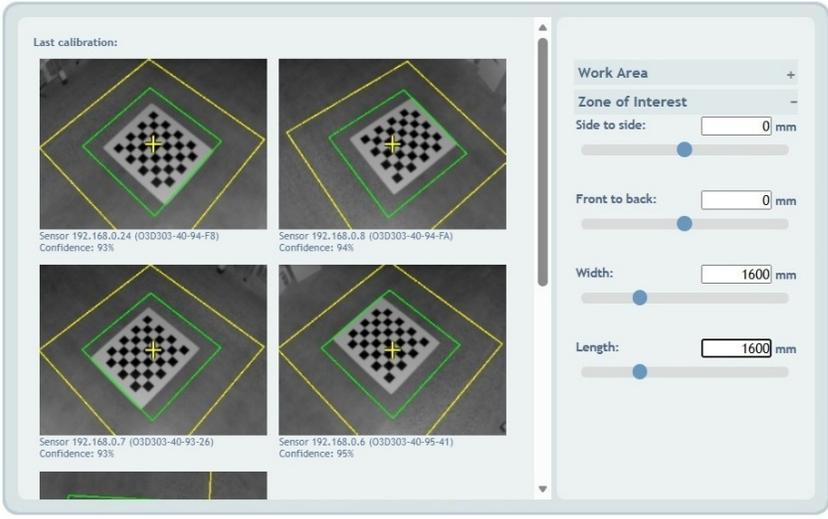
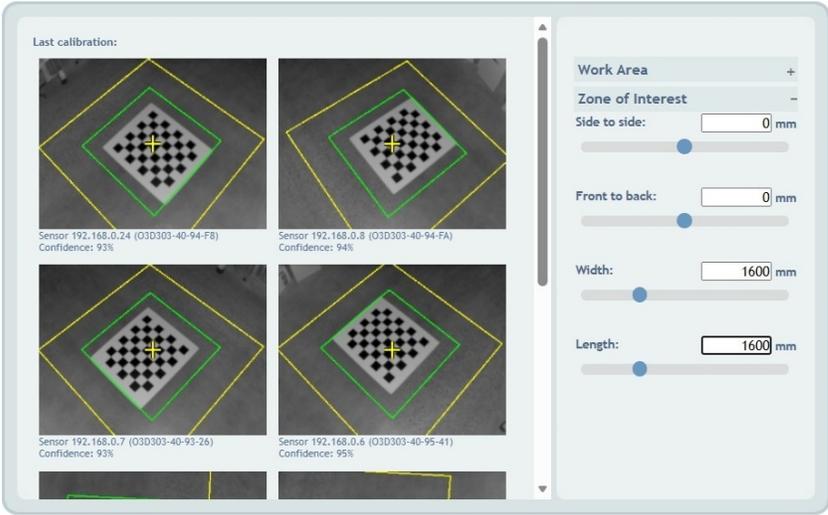
Tabla 6-1. Valores recomendados para la zona de trabajo

Producto	Configuración
<p>Flex, LTL 5 sensores, PWD</p>	<div style="border: 1px solid #ccc; padding: 10px;"> <p>Last calibration:</p> <div style="display: flex; justify-content: space-around;"> <div style="text-align: center;">  <p>Sensor 192.168.0.24 (O3D303-40-94-F8) Confidence: 93%</p> </div> <div style="text-align: center;">  <p>Sensor 192.168.0.8 (O3D303-40-94-FA) Confidence: 94%</p> </div> </div> <div style="display: flex; justify-content: space-around;"> <div style="text-align: center;">  <p>Sensor 192.168.0.7 (O3D303-40-93-26) Confidence: 93%</p> </div> <div style="text-align: center;">  <p>Sensor 192.168.0.6 (O3D303-40-95-41) Confidence: 95%</p> </div> </div> </div> <div style="border: 1px solid #ccc; padding: 10px; margin-top: 10px;"> <p>Work Area</p> <p>Side to side: <input type="text" value="0"/> mm</p> <p>Front to back: <input type="text" value="0"/> mm</p> <p>Width: <input type="text" value="2600"/> mm</p> <p>Length: <input type="text" value="2600"/> mm</p> <p>Angle: <input type="text" value="-43"/> °</p> <p>Zone of Interest</p> </div>
<p>Sensor LTL 8</p>	<div style="border: 1px solid #ccc; padding: 10px;"> <p>Last calibration:</p> <div style="display: flex; justify-content: space-around;"> <div style="text-align: center;">  <p>Sensor 192.168.0.24 (O3D303-40-94-F8) Confidence: 93%</p> </div> <div style="text-align: center;">  <p>Sensor 192.168.0.8 (O3D303-40-94-FA) Confidence: 94%</p> </div> </div> <div style="display: flex; justify-content: space-around;"> <div style="text-align: center;">  <p>Sensor 192.168.0.7 (O3D303-40-93-26) Confidence: 93%</p> </div> <div style="text-align: center;">  <p>Sensor 192.168.0.6 (O3D303-40-95-41) Confidence: 95%</p> </div> </div> </div> <div style="border: 1px solid #ccc; padding: 10px; margin-top: 10px;"> <p>Work Area</p> <p>Side to side: <input type="text" value="0"/> mm</p> <p>Front to back: <input type="text" value="0"/> mm</p> <p>Width: <input type="text" value="2600"/> mm</p> <p>Length: <input type="text" value="3900"/> mm</p> <p>Angle: <input type="text" value="-43"/> °</p> <p>Zone of Interest</p> </div>
<p>Más</p>	<div style="border: 1px solid #ccc; padding: 10px;"> <p>Last calibration:</p> <div style="text-align: center;">  <p>Sensor 1 (N/A) Confidence: 86%</p> </div> </div> <div style="border: 1px solid #ccc; padding: 10px; margin-top: 10px;"> <p>Work Area</p> <p>Side to side: <input type="text" value="0"/> mm</p> <p>Front to back: <input type="text" value="50"/> mm</p> <p>Width: <input type="text" value="1300"/> mm</p> <p>Length: <input type="text" value="900"/> mm</p> <p>Angle: <input type="text" value="2"/> °</p> <p>Zone of Interest</p> </div>

4. Configure los valores de los parámetros de la zona de interés como se recomienda a continuación.

	Sistemas IFM de 5 u 8 sensores		Sistemas SICK de 5 u 8 sensores	
	Longitud (mm)	Ancho (mm)	Longitud (mm)	Ancho (mm)
Zona de interés	1600	1600	1800	1800

Tabla 6-2. Valores recomendados para la zona de interés

Producto	Configuración
Flex, LTL 5 sensores, PWD	
Sensor LTL 8	



Seleccione . Aparecerá el aviso de guardar la zona de trabajo.

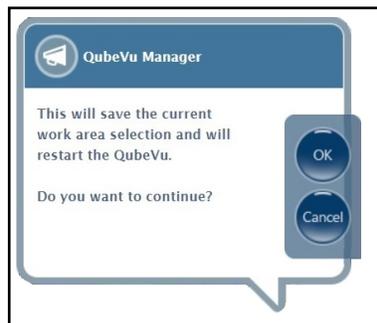


Figura 6-41. Indicación de guardar la zona de trabajo

5. Seleccione . Aparecen brevemente los mensajes de calibración de la cámara y de guardado de la zona de trabajo.



Figura 6-42. Calibración de la cámara y mensaje de guardar la zona de trabajo

6. La configuración de la zona de trabajo ha finalizado.

## 6.7 Verificación de la calibración

Verifique la calibración con la caja de pruebas en la pantalla del operador.

1. Coloque la caja de pruebas debajo del dimensionador.
2. Seleccione  **Displays** en el menú **QubeVu Manager** (Figura 2-1 en la página 9) para entrar en el menú **Display Pages** (Páginas de visualización).
3. Seleccione  **Operator Display** en el menú **Display Pages** (Páginas de visualización) (Figura 3-1 en la página 17).
4. Los resultados de la medición deben ser las dimensiones de la caja de pruebas  $\pm 0,5$  pulg. (iDimension FLEX, sensor LTL 5, sensor LTL 8 o PWD) o  $\pm 0,2$  pulg. (iDimension Plus).



Figura 6-43. Verificada la calibración del dimensionador suspendido



Figura 6-44. iDim Plus con calibración verificada

## 7.0 Definiciones de captura

Esta sección proporciona una visión general del menú **Capture Definitions** (Definiciones de captura) de QubeVu.

Se pueden crear definiciones de captura únicas con disparo externo, o modificar las definiciones de captura existentes. Un programador puede cambiar la definición de captura, o definir una nueva, al integrarse con una aplicación cliente. Las definiciones de captura controlan las imágenes de baja resolución disponibles por medio de la API del servicio web, las visualizaciones y las marcas de cada imagen.

Las definiciones de captura se utilizan para definir las operaciones y la salida de una solicitud de captura.

Para entrar en el menú **Capture Definitions** (Definiciones de captura), realice el siguiente procedimiento:

1. Seleccione  **Admin Tools** en el menú **QubeVu Manager** (Figura 2-1 en la página 9). Aparecerá el menú **Admin Tools** (Herramientas de administración) (Figura 4.0 en la página 23).
2. Se muestra la pantalla de inicio de sesión de QubeVu Manager. Introduzca las credenciales de la cuenta.

 **NOTA: El nombre de usuario y la contraseña predefinidos son admin y password.**

3. Seleccione  **Capture Definitions** en el menú **Admin Tools** (Herramientas de administración) (Figura 4.0 en la página 23). Aparecerá el menú **Capture Definitions** (Definiciones de captura).

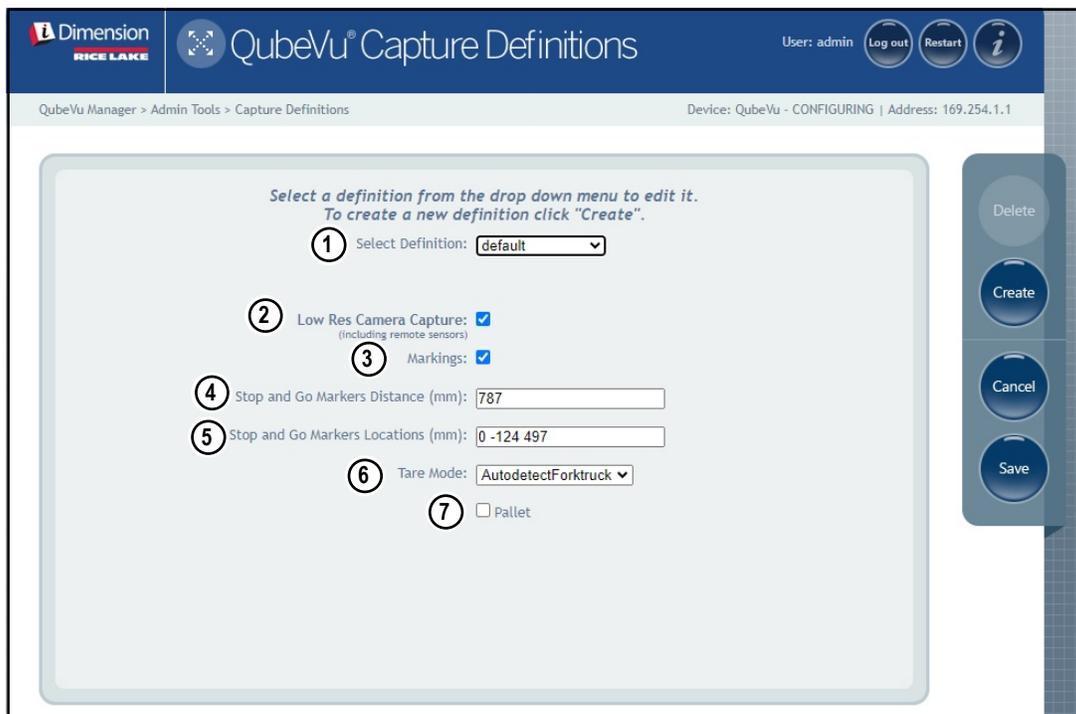


Figura 7-1. Menú de definiciones de captura con la definición seleccionada

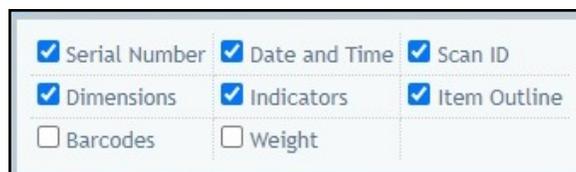


Figura 7-2. Menú de definiciones de captura con la definición seleccionada

N.º elem.	Parámetro	Descripción
1	Select Definition	QV Demo – El botón de escaneo realiza el escaneo de QVDemo QVDisplay – El botón de escaneo realiza el escaneo de QVDisplay Default – Definición de captura predefinida del sistema
2	Low Res Camera Capture	Si está activado, configura las cámaras y los sensores remotos para capturar imágenes durante cada escaneo utilizando definiciones de captura. <b>NOTA: Si se desactiva, las imágenes no se capturan y la pantalla del operador no muestra los datos de la imagen.</b>
3	Markings (Marcas)	Si se activa, el software iDimension marca las imágenes de baja resolución con la información seleccionada (Figura 7-2 en la página 72): <ul style="list-style-type: none"> <li>• Serial Number – Número de serie</li> <li>• Date and Time – Sello de fecha y hora de la exploración</li> <li>• Scan ID – Número único de ID de escaneo</li> <li>• Dimensions – Dimensiones de altura, anchura y longitud</li> <li>• Indicators – Cualquier indicador (insuficientemente dimensionado, sobredimensionado, irregular y otras indicaciones)</li> <li>• Item Outline – Contorno 2D del artículo dimensionado</li> <li>• Barcodes – Número de código de barras</li> <li>• Weight – Peso del objeto</li> </ul>
4*	Stop and Go Markers Distance (mm)	La distancia en mm entre los dos marcadores que se aplicaron a la escala de la horquilla.
5*	Marcadores de Stop and Go Locations (mm)	Un vector 3D que localiza el centro entre los dos marcadores en el sistema de coordenadas del talón de la horquilla. En Figura 7-1 en la página 72 el centro del marcador está centrado con el medio de las horquillas (0 - 124 497), está 497 mm más alto que el talón, y atrás 124 mm del plano posterior de las horquillas.
6*	Tare Mode	Selecciones: <ul style="list-style-type: none"> <li>• None – Realiza escaneos como “Soltar y despejar”</li> <li>• ForkTruck – Realiza exploraciones como “Stop and Go”</li> <li>• AutoDetectForkTruck – Intenta determinar automáticamente el modo probando ambos parámetros (ninguno y ForkTruck).</li> <li>• Predefinido: <b>None</b></li> </ul>
7*	Pallet	Una característica que carece de uso comercial autorizado; si se selecciona, ingrese la altura del palet en mm. El sistema mide el objeto en el palet, <TareExpectedHeight>0<TareExpectedHeight>

\* = no aplicable a iDimension Plus

Tabla 7-1. Definiciones de captura predefinidas

## 8.0 Actualización de firmware

Esta sección proporciona una visión general del menú **Firmware Upgrade** (Actualización de firmware) de QubeVu.

Las actualizaciones del firmware están disponibles en [www.ricelake.com](http://www.ricelake.com). Es posible que se indique a los operadores que actualicen el firmware de la unidad para aprovechar nuevas funciones o mejoras del software que aumenten el rendimiento de la unidad.

Para entrar en el menú **Firmware Upgrade** (Actualización de firmware), realice el siguiente procedimiento:

1. Seleccione  **Admin Tools** en el menú **QubeVu Manager** (Figura 2-1 en la página 9) para entrar en el menú **Admin Tools** (Herramientas de administración) (Figura 4.0 en la página 23).
2. Aparecerá la pantalla de inicio de sesión de QubeVu Manager, ingrese las credenciales de inicio de sesión. El nombre de usuario y la contraseña predefinidos son **admin** y **password**.
3. Seleccione  **Firmware Upgrade** en el menú **Admin Tools** (Herramientas de administración) (Figura 4.0 en la página 23) para entrar en el menú **Firmware Upgrade** (Actualización de firmware).

 **NOTA:** El administrador debe haber definido un nombre de usuario y una contraseña durante el proceso de puesta en servicio inicial. Es necesario disponer de un nombre de usuario y una contraseña para iniciar sesión y acceder a las herramientas de administración del software de iDimension.

### 8.1 Pestaña de actualización de firmware

La pestaña **Firmware Upgrade** (Actualización de firmware) configura cómo se actualiza el firmware y facilita su proceso de actualización.

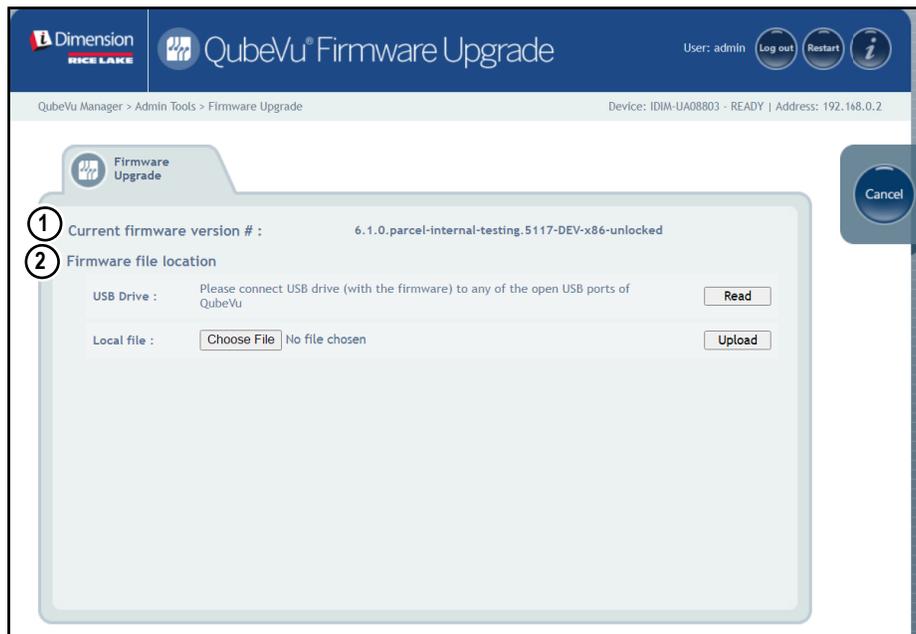


Figura 8-1. Actualización de firmware

N.º elem.	Parámetro	Descripción
1	Current Firmware Version #	Muestra el número de versión actual del firmware
2	Firmware Ubicación del archivo	USB Drive – Conecte una unidad USB con el firmware para la unidad iDimension a un puerto USB abierto de la unidad (Apartado 8.1.1 en la página 75) Network Share – Ruta de red, nombre de usuario y contraseña para compartir información con la red local (Apartado 8.1.1 en la página 75) Local File – Elija un archivo para cargar el firmware (Apartado 8.1.2 en la página 76)

Tabla 8-1. Definiciones de actualización del firmware

### 8.1.1 Unidad USB o red compartida

Para actualizar el firmware con una unidad USB o una red compartida, realice lo siguiente:

1. Haga una de las siguientes acciones:
  - Conecte la unidad USB con el firmware al dispositivo.
  - Introduzca la ruta de red, el nombre de usuario y la contraseña de la red con la actualización del firmware.
2. Seleccione .

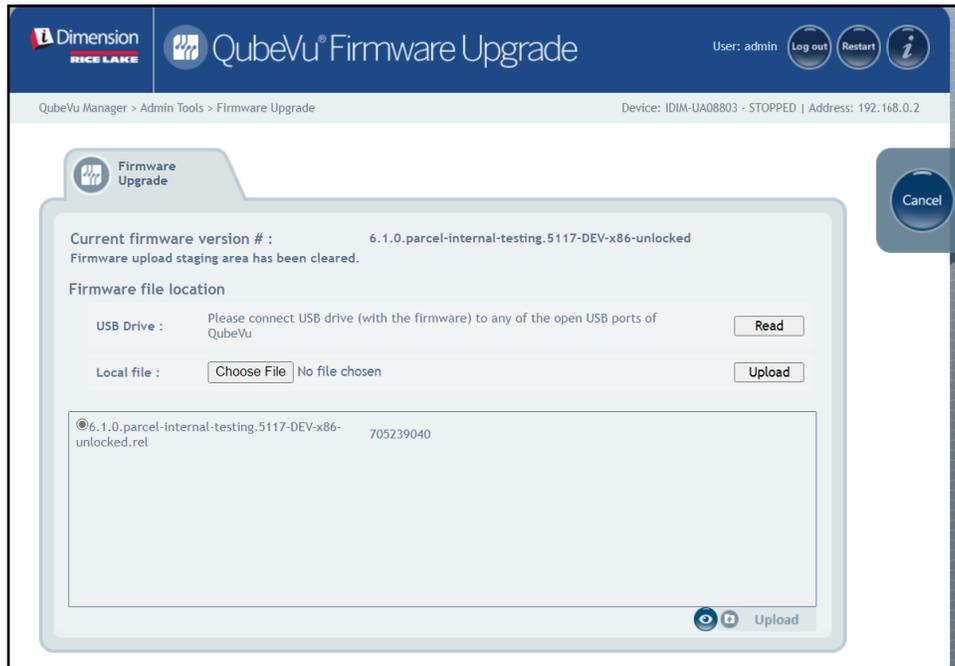
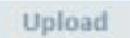


Figura 8-2. Lectura de archivos USB para actualización de firmware

3. Seleccione la versión de firmware de la lista de actualizaciones de versiones de firmware.
4. Seleccione  para calcular el checksum.
5. Seleccione  después de calcular el checksum. El proceso de actualización del firmware copia el archivo de actualización en el procesador integrado del dimensionador de palets iDimension.
6. Proceda a la actualización del firmware (véase [Apartado 8.1.3 en la página 77](#)).



**NOTA:** No interrumpa el proceso de carga. Una vez cargado el archivo, existe la posibilidad de detener la actualización del firmware.

### 8.1.2 Archivo local

Para actualizar el firmware con un archivo local, realice lo siguiente:

1. Seleccione **Choose File**.
2. Seleccione el firmware del directorio.
3. Seleccione **Read to Compute Checksum** (Leer para calcular el checksum) y cargue el firmware.

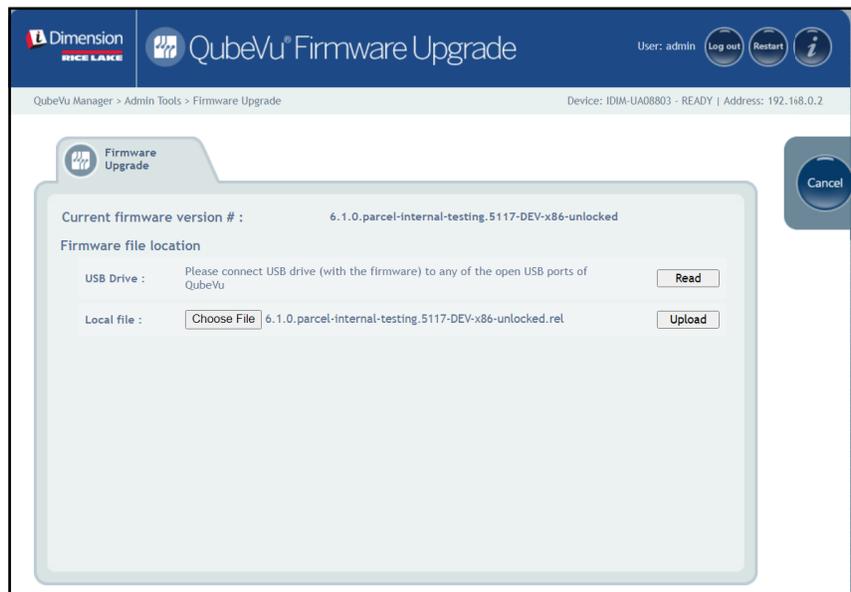


Figura 8-3. Selección de firmware con archivo local

4. Aparece el aviso de firmware cargado e indica que espere a que se complete la carga del firmware. El proceso de actualización del firmware carga el archivo de actualización en el procesador integrado del dimensionador de palets iDimension.
5. El aviso se cierra cuando el firmware se carga en el procesador integrado del dimensionador de palets iDimension.



Figura 8-4. Aviso de carga de firmware

6. Proceda a la actualización del firmware (véase [Apartado 8.1.3 en la página 77](#)).

### 8.1.3 Envío de firmware

Una vez cargado el firmware, seleccione **Update Firmware** y siga las instrucciones de la ventana emergente.

Seleccione  para borrar el firmware cargado, en caso de que se haya producido un error.

Seleccione  para validar el checksum.

El sistema entrará en estado de parada y volverá al modo de funcionamiento normal en unos minutos.



Figura 8-5. Envío de firmware

## 9.0 Copia de respaldo y restauración

Esta sección proporciona una visión general del menú **Backup** (Copia de respaldo) de QubeVu.

Para entrar en el menú **Backup** (Copia de respaldo), realice el siguiente procedimiento:

1. Seleccione  **Admin Tools** en el menú **QubeVu Manager** (Figura 2-1 en la página 9) para entrar en el menú **Admin Tools** (Herramientas de administración) (Figura 4.0 en la página 23).
2. Se muestra la pantalla de inicio de sesión de QubeVu Manager. El nombre de usuario y la contraseña predefinidos son **admin** y **password**.
3. Seleccione  **Backup** en el menú **Admin Tools** (Herramientas de administración) (Figura 4.0 en la página 23). Aparecerá el menú **Backup** (Copia de respaldo).



**NOTA:** El administrador debe haber definido un nombre de usuario y una contraseña durante el proceso de puesta en servicio inicial.

Es necesario disponer de un nombre de usuario y una contraseña para iniciar sesión y acceder a las herramientas de administración del software de iDimension.

El menú **Backup** (Copia de respaldo) se utiliza para crear un archivo de copia de respaldo de los ajustes y para restaurar dichos ajustes.

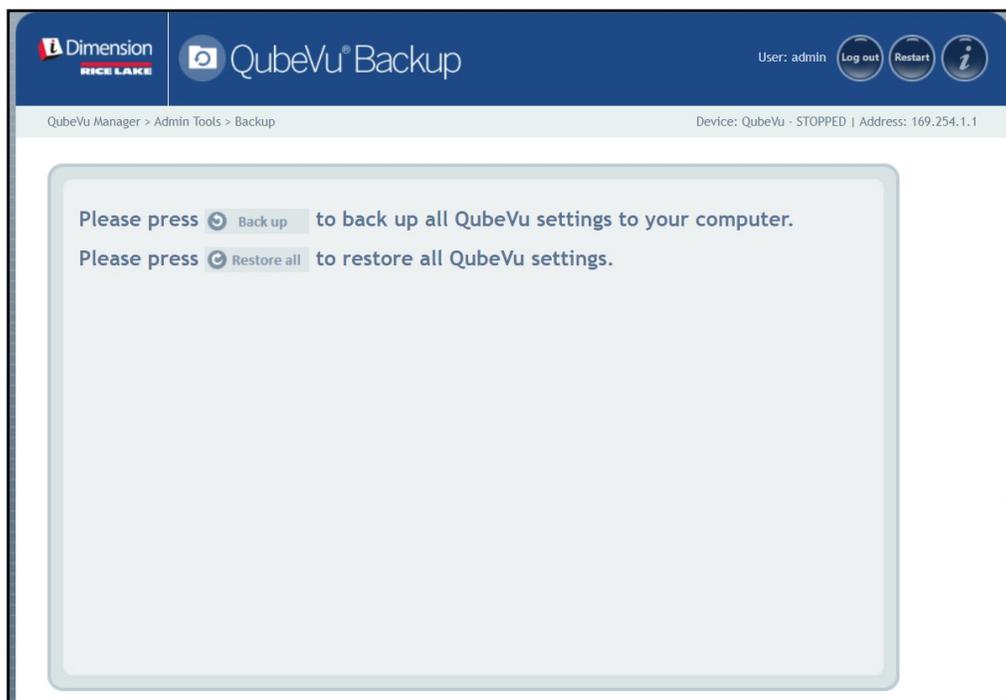


Figura 9-1. Menú de copia de respaldo y restauración

Parámetro	Descripción
Backup	Haga una copia de seguridad de todos los ajustes de QubeVu en el ordenador local (consulte el <a href="#">Apartado 9.1 en la página 79</a> )
Restore All	Restaurar todos los ajustes de QubeVu (consulte el <a href="#">Apartado 9.2 en la página 80</a> )

Tabla 9-1. Navegación por la puesta en servicio

## 9.1 Copia de respaldo

La función **Backup** (Copia de respaldo) crea un archivo de copia de respaldo de todos los ajustes. Se recomienda crear una copia de respaldo tras la configuración inicial del dimensionador de palets iDimension. El archivo de copia de respaldo se guarda en una carpeta de la PC como archivo XML. Además, se puede enviar un archivo de copia de respaldo al servicio de atención al cliente para ayudar a solucionar los problemas del dispositivo.

1. Seleccione  **Back up** para iniciar el proceso de copia de respaldo.



**El navegador de Internet instalado y su configuración determinan el comportamiento al descargar la copia de respaldo. El navegador de Internet puede descargar automáticamente la copia de respaldo, abrir la ventana Guardar como o preguntar si se debe descargar el archivo. En este ejemplo aparece la ventana Guardar como.**

2. Navegue hasta la carpeta deseada y seleccione **Save** (Guardar).

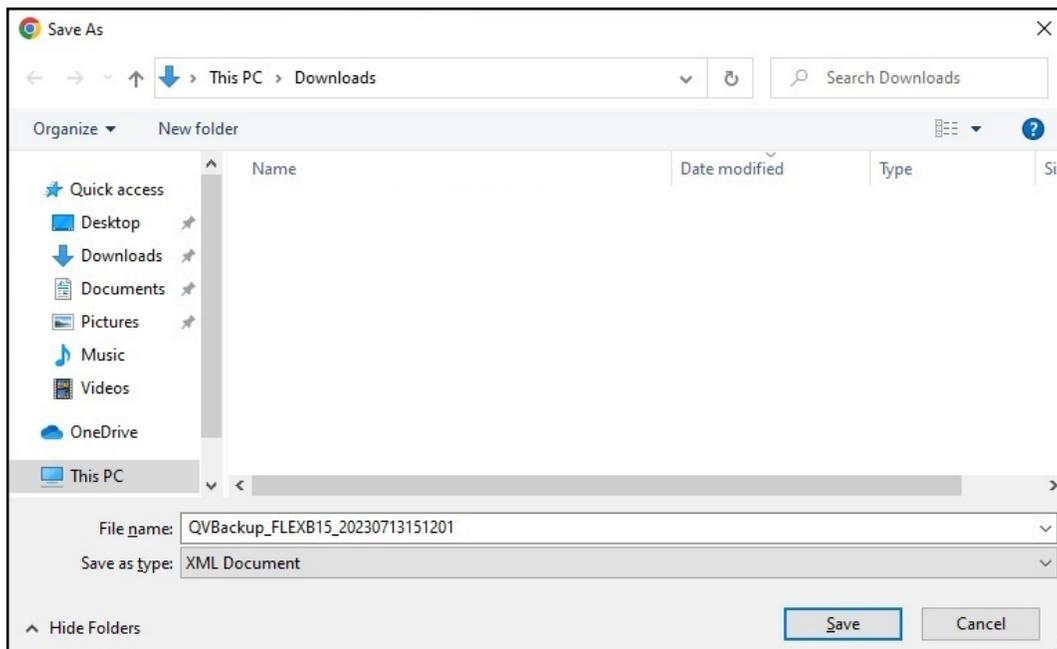


Figura 9-2. Cinta de descarga - Aceptar

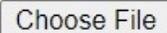
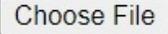
## 9.2 Restaurar

La función **Restore** (Restaurar) se utiliza para restaurar los ajustes a los valores predefinidos de fábrica o desde un archivo de copia de respaldo guardado.

1. Seleccione  **Restore all** para iniciar el proceso de restauración.



Figura 9-3. Ventana para examinar el menú de restaurar

2. Seleccione  para restaurar todos los ajustes de la calibración de fábrica, o seleccione  para elegir un archivo guardado en su PC.
3. Si  está seleccionado en [Paso 2](#), busque y seleccione el archivo de copia de respaldo deseado. Seleccione  para restaurar los ajustes.

## 10.0 Diagnósticos

Esta sección proporciona una visión general del menú **Diagnostics** (Diagnóstico) de QubeVu.

Para entrar en el menú **Diagnostics** (Diagnóstico), realice el siguiente procedimiento:

1. Seleccione  **Admin Tools** en el menú **QubeVu Manager** (Figura 2-1 en la página 9) para entrar en el menú **Admin Tools** (Herramientas de administración) (Figura 4.0 en la página 23).
2. Se muestra la pantalla de inicio de sesión de QubeVu Manager. Introduzca las credenciales de la cuenta.

 **NOTA: El nombre de usuario y la contraseña predefinidos son admin y password.**

3. Seleccione  **Diagnostics** en el menú **Admin Tools** (Herramientas de administración) (Figura 4.0 en la página 23).  
El menú **Diagnostics** (Diagnóstico). Pantallas

Las herramientas de **Diagnostics** (Diagnóstico) permiten probar los componentes de hardware y obtener información de diagnóstico.

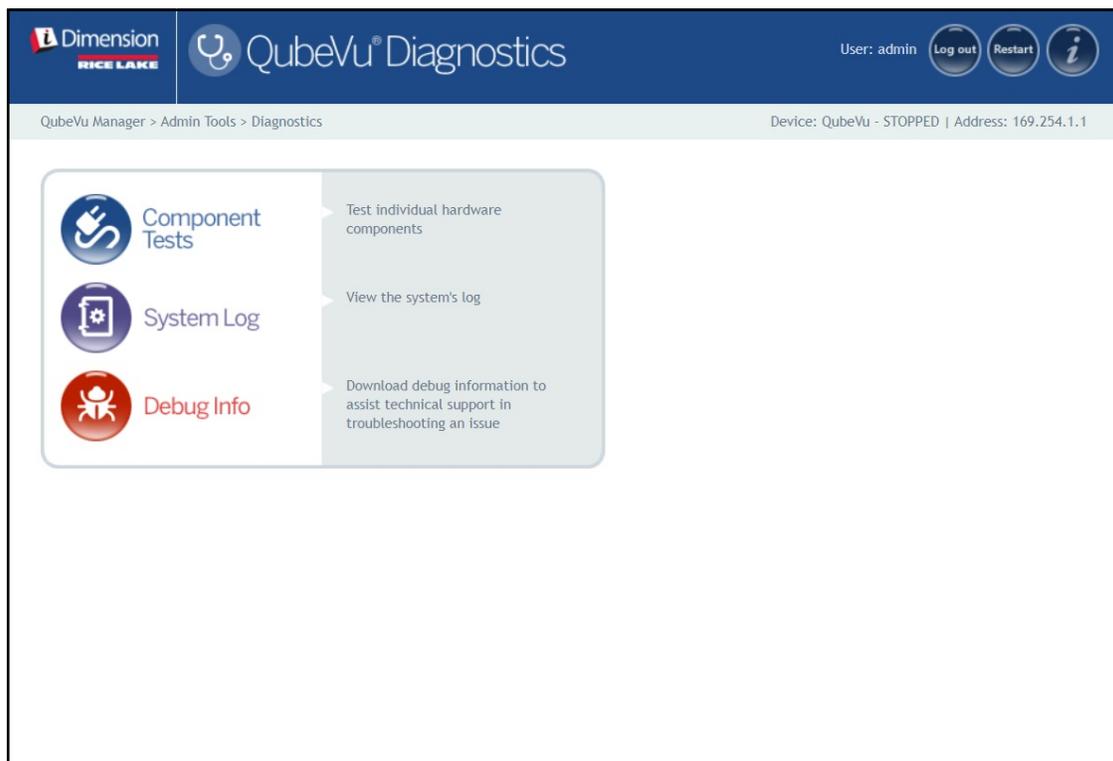


Figura 10-1. Menú de diagnóstico

Parámetro	Descripción
Component Tests	Prueba cada componente de hardware (consulte el <a href="#">Apartado 10.1 en la página 82</a> )
System Log	Visualiza el registro del sistema (consulte el <a href="#">Apartado 10.2 en la página 85</a> )
Debug Info	Descarga información de depuración para ayudar al servicio de asistencia técnica a solucionar un problema (consulte el <a href="#">Apartado 10.3 en la página 86</a> )

Tabla 10-1. Navegación por la puesta en servicio

## 10.1 Pruebas de componentes

Seleccione  **Component Tests** en el menú **Diagnostics** (Diagnóstico) (Figura 10-1 en la página 81) para entrar en el menú **Component Tests** (Pruebas de componentes).

El menú **Component Tests** (Pruebas de componentes) ayuda a diagnosticar el estado de funcionamiento del dimensionador de palets iDimension. Las pruebas incluyen **Scale Test** (Prueba de báscula), **Sensors Test** (Prueba de sensores) y **Network Test** (Prueba de red). Contacte con la fábrica en caso de no superarse una prueba.

- Seleccione  para realizar una prueba específica
- Seleccione  para probar cada componente
- Se devuelve el estado de cada componente como **Passed** (Superado) o **Failed** (No superado). Seleccione  para ver detalles adicionales.
- Seleccione  en una prueba con resultados. Se abrirá una nueva pestaña en el navegador de Internet con los datos en formato de impresión.

 **NOTA:** Una vez finalizada la prueba de un componente, reinicie el sistema para volver al modo de funcionamiento normal.

### Prueba de báscula

La **Scale Tests** (Prueba de báscula) determina si la báscula configurada se comunica y funciona correctamente con la unidad conectada.

### Prueba de red

**Network Test** (Prueba de red) confirma que los componentes iDimension conectados a través de Ethernet se comunican correctamente.

Comunique las fallas de los componentes al equipo de asistencia técnica de Rice Lake Weighing Systems.

 **NOTA:** Las pruebas de red son solo para fines de fabricación.

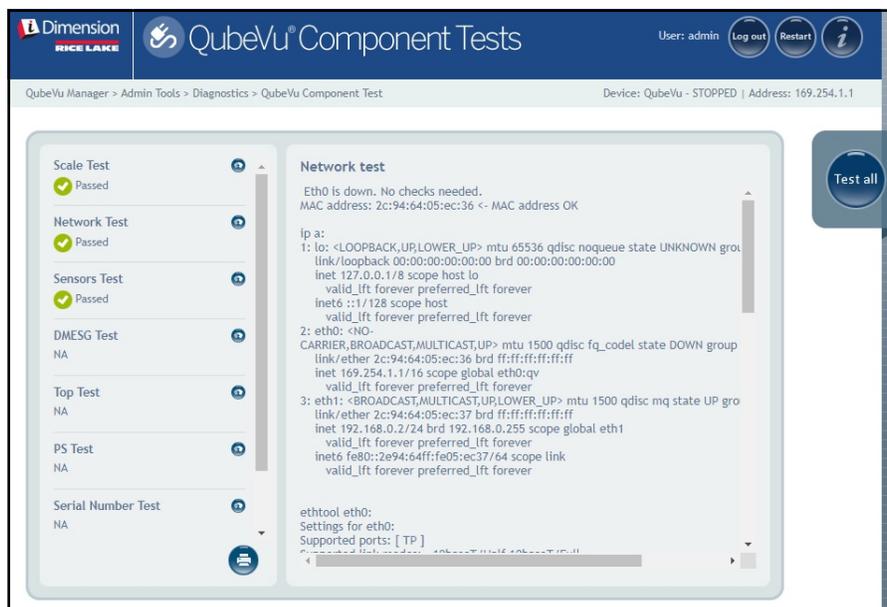


Figura 10-2. Prueba de red

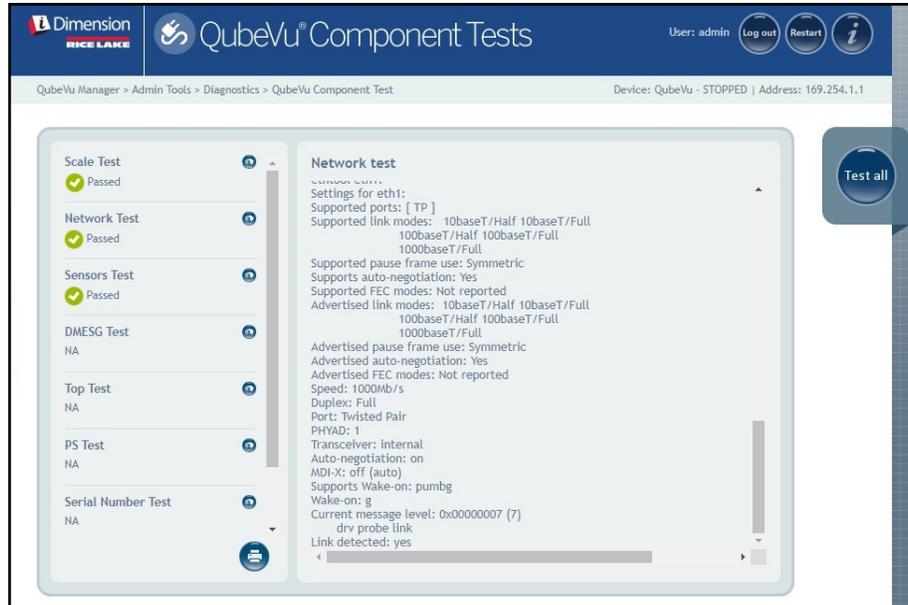


Figura 10-3. Prueba de red (continuación)

### Prueba DMESG

**DMESG Test** (Prueba DMESG) realiza una prueba de diagnóstico del firmware.



**NOTA:** Las pruebas DMESG son solo para fines de fabricación.

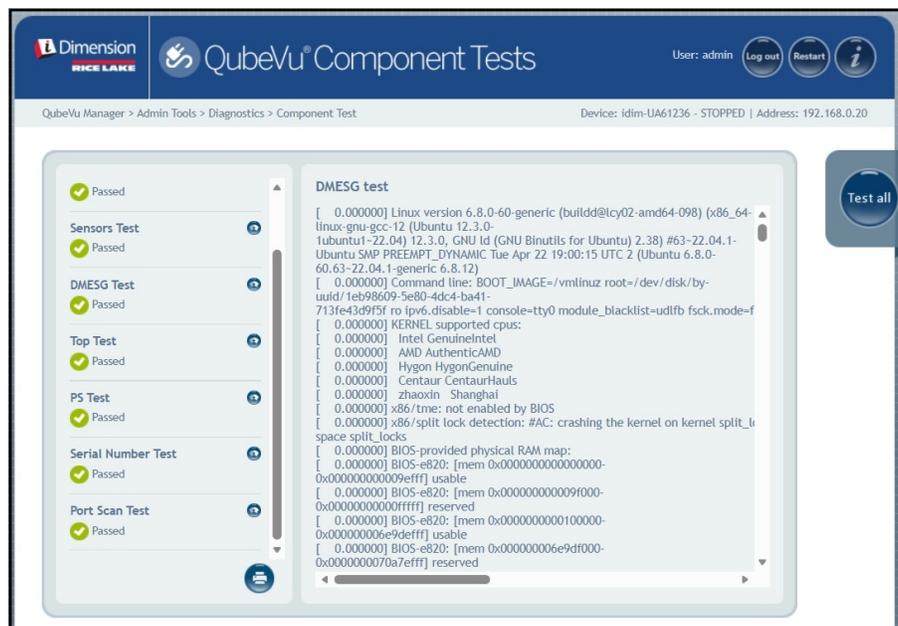


Figura 10-4. Prueba DMESG

**Sensor Test** (Prueba de sensores) determina si los sensores están conectados y recupera los marcos de datos de cada sensor. Esta prueba dura aproximadamente 1 minuto. Desplácese por las páginas para identificar las fallas, cada uno de los sensores tiene una dirección IP única. Esta prueba recorre la configuración del sensor, incluido el firmware y el archivo de aplicación cargados.

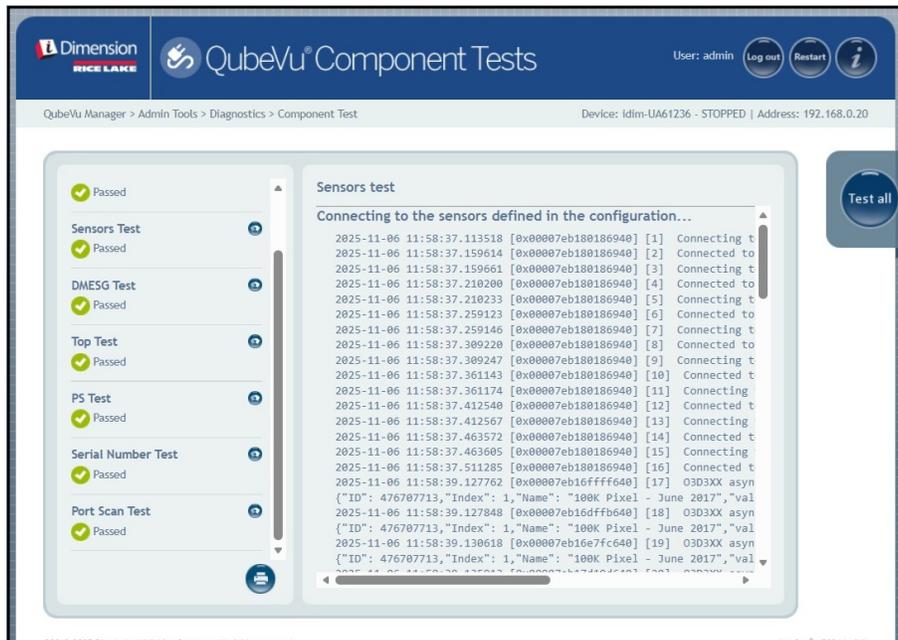


Figura 10-5. Prueba de información de profundidad

### Prueba superior, prueba PS, pruebas del número de serie

No modifique a menos que se lo indique el soporte de dimensionamiento de Rice Lake Weighing Systems.

### Prueba de escaneo de puertos

La **Port Scan Test** (Prueba de escaneo de puertos) proporciona detalles sobre los dispositivos conectados a los puertos.

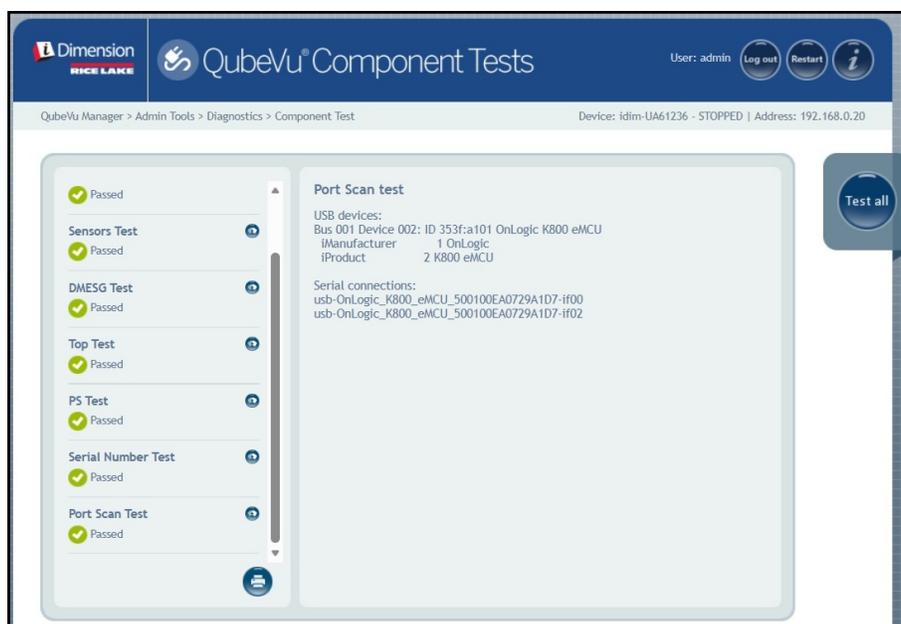


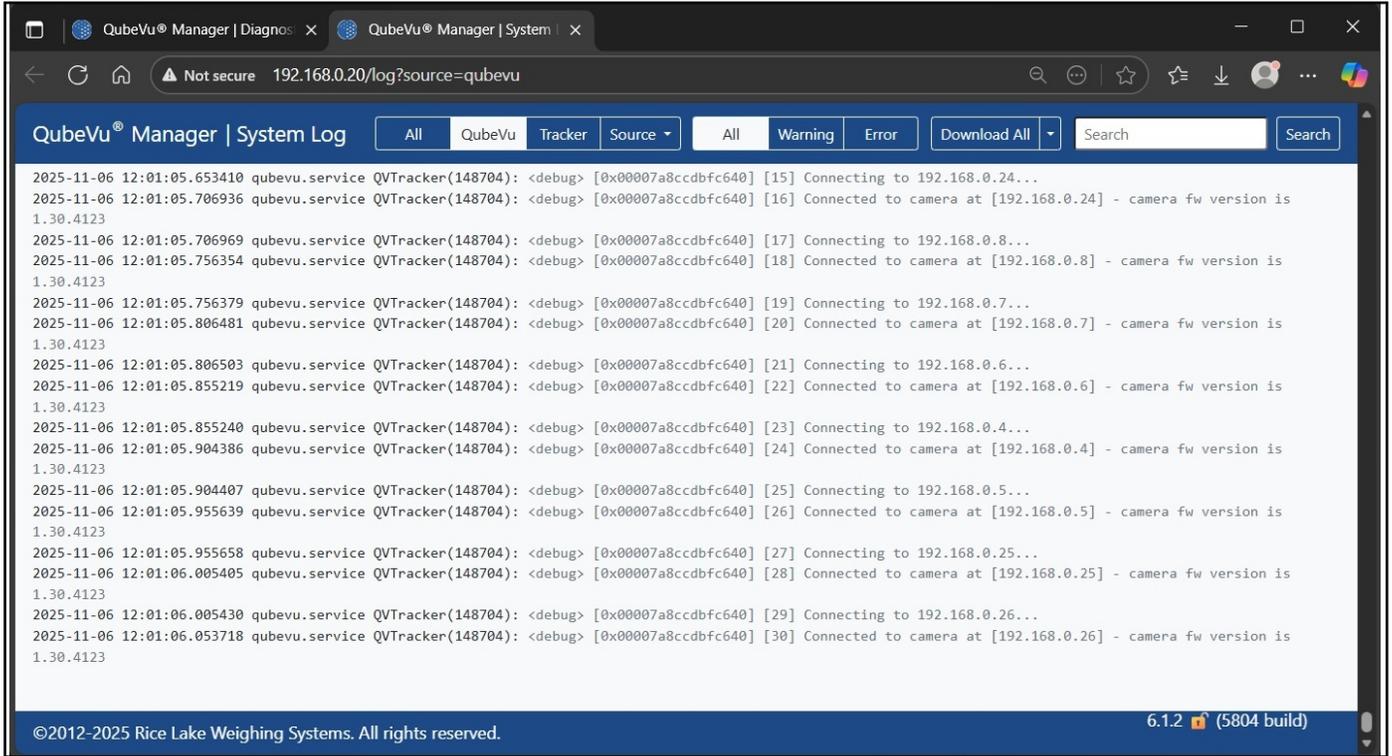
Figura 10-6. Prueba de escaneo de puertos

## 10.2 Pestaña de registro del sistema

Seleccione  System Log en el menú **Diagnos** (Diagnóstico) (consulte el [Figura 10-1 en la página 81](#)).

Aparecerá el menú **System Log** (Registro del sistema).

El nivel de registro del sistema se configura en el menú de puesta en servicio. La vista del registro puede personalizarse por tipo (solo mensajes ALL, debug, info, warning o error) o por orden (ver primero el más reciente o el más antiguo).



QubeVu® Manager | System Log

All QubeVu Tracker Source All Warning Error Download All Search Search

```

2025-11-06 12:01:05.653410 qubevu.service QVTracker(148704): <debug> [0x00007a8ccdbfc640] [15] Connecting to 192.168.0.24...
2025-11-06 12:01:05.706936 qubevu.service QVTracker(148704): <debug> [0x00007a8ccdbfc640] [16] Connected to camera at [192.168.0.24] - camera fw version is 1.30.4123
2025-11-06 12:01:05.706969 qubevu.service QVTracker(148704): <debug> [0x00007a8ccdbfc640] [17] Connecting to 192.168.0.8...
2025-11-06 12:01:05.756354 qubevu.service QVTracker(148704): <debug> [0x00007a8ccdbfc640] [18] Connected to camera at [192.168.0.8] - camera fw version is 1.30.4123
2025-11-06 12:01:05.756379 qubevu.service QVTracker(148704): <debug> [0x00007a8ccdbfc640] [19] Connecting to 192.168.0.7...
2025-11-06 12:01:05.806481 qubevu.service QVTracker(148704): <debug> [0x00007a8ccdbfc640] [20] Connected to camera at [192.168.0.7] - camera fw version is 1.30.4123
2025-11-06 12:01:05.806503 qubevu.service QVTracker(148704): <debug> [0x00007a8ccdbfc640] [21] Connecting to 192.168.0.6...
2025-11-06 12:01:05.855219 qubevu.service QVTracker(148704): <debug> [0x00007a8ccdbfc640] [22] Connected to camera at [192.168.0.6] - camera fw version is 1.30.4123
2025-11-06 12:01:05.855240 qubevu.service QVTracker(148704): <debug> [0x00007a8ccdbfc640] [23] Connecting to 192.168.0.4...
2025-11-06 12:01:05.904386 qubevu.service QVTracker(148704): <debug> [0x00007a8ccdbfc640] [24] Connected to camera at [192.168.0.4] - camera fw version is 1.30.4123
2025-11-06 12:01:05.904407 qubevu.service QVTracker(148704): <debug> [0x00007a8ccdbfc640] [25] Connecting to 192.168.0.5...
2025-11-06 12:01:05.955639 qubevu.service QVTracker(148704): <debug> [0x00007a8ccdbfc640] [26] Connected to camera at [192.168.0.5] - camera fw version is 1.30.4123
2025-11-06 12:01:05.955658 qubevu.service QVTracker(148704): <debug> [0x00007a8ccdbfc640] [27] Connecting to 192.168.0.25...
2025-11-06 12:01:06.005405 qubevu.service QVTracker(148704): <debug> [0x00007a8ccdbfc640] [28] Connected to camera at [192.168.0.25] - camera fw version is 1.30.4123
2025-11-06 12:01:06.005430 qubevu.service QVTracker(148704): <debug> [0x00007a8ccdbfc640] [29] Connecting to 192.168.0.26...
2025-11-06 12:01:06.053718 qubevu.service QVTracker(148704): <debug> [0x00007a8ccdbfc640] [30] Connected to camera at [192.168.0.26] - camera fw version is 1.30.4123

```

©2012-2025 Rice Lake Weighing Systems. All rights reserved. 6.1.2 (5804 build)

Figura 10-7. Pestaña de registro del sistema

## 10.3 Información de depuración

Seleccione  **Debug Info** en el menú **Diagnostics** (Diagnóstico) (consulte el [Figura 10-1 en la página 81](#)).

Aparecerá el menú **Debug Information** (Información de depuración).

**Debug Info** (Info. de depuración) proporciona información de ingeniería y solución de problemas sobre el funcionamiento de la unidad. Puede que se solicite este archivo para fines de solución de problemas. Active la casilla **Select All** (Seleccionar todo)

y, a continuación, seleccione  para guardar el archivo en la computadora.

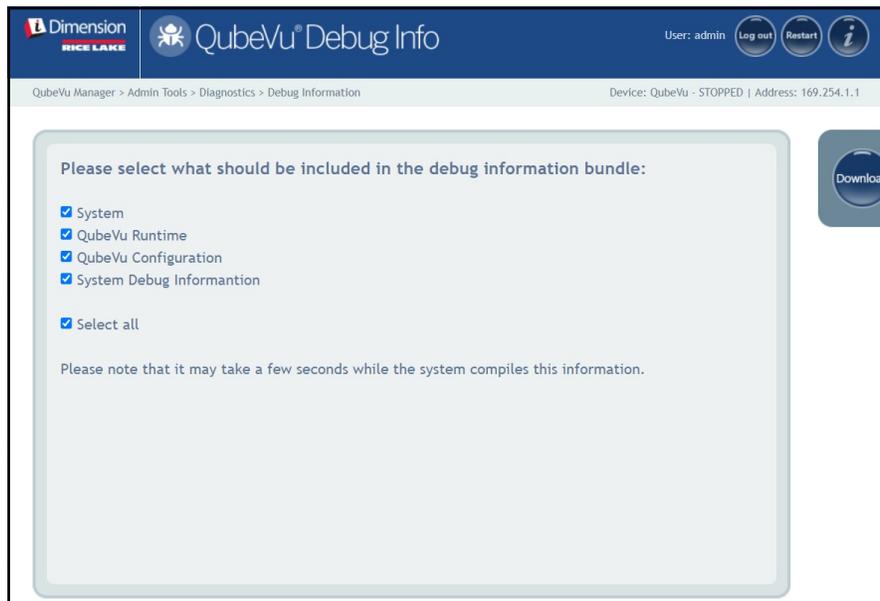


Figura 10-8. Información de depuración

## 11.0 Licencia

Esta sección proporciona una visión general del menú **Licence** (Licencia) de QubeVu.

Para entrar en el menú **Licence** (Licencia), realice el siguiente procedimiento:

1. Seleccione  **Licence** en el menú **QubeVu Manager** (Administrador de QubeVu) (consulte el [Figura 2-1 en la página 9](#)). Aparecerá el menú **Licence** (Licencia).
2. Se muestra la pantalla de inicio de sesión de QubeVu Manager. Introduzca las credenciales de la cuenta.



**NOTA:** El nombre de usuario y la contraseña predefinidos son admin y password.



**NOTA:** En el momento de la fabricación se carga un archivo de licencia que incluye la fecha de instalación. Una licencia de QubeVu no caduca. Se envía una solicitud de código de licencia a [dim\\_support@ricelake.com](mailto:dim_support@ricelake.com), con el código de solicitud de licencia.

3. Seleccione  para cargar la licencia proporcionada.



Figura 11-1. Licencia de QubeVu

## 12.0 Apéndice

Esta sección proporciona una visión general de la documentación adicional del software iDimension.

### 12.1 Aplicación de ingeniería QubeVu

La **aplicación de ingeniería QubeVu** descarga un registro de datos que puede enviarse por correo electrónico a la fábrica para su análisis de ingeniería.

1. Utilizando un navegador de Internet, escriba lo siguiente en la barra de direcciones:
  - Dirección IP/engapp



**NOTA:** Las direcciones IP pueden variar. La dirección IP en este ejemplo es 192.168.0.2, por lo tanto, se introduce 192.168.0.2/tools/engapp.php en el navegador de Internet.

QubeVu® Engineering Web      STARTED; ITEMDETECTED

Scan    Download    Home    Restart

Continuous    Auto download

Details    Measurements    Depth Viewer

Scan Id : 5523

FrameRate:	Motion:	CalError:		
1.4	0.00	0.0 +/-0.0mm		

Sensor #1 temps (°C)	IlluminationTemp: 444	FrontEnd1Temp: 32767	FrontEnd2Temp: 0	Imx6Temp: 32767
Sensor #2 temps (°C)	IlluminationTemp: 379	FrontEnd1Temp: 32767	FrontEnd2Temp: 0	Imx6Temp: 32767
Sensor #3 temps (°C)	IlluminationTemp: 389	FrontEnd1Temp: 32767	FrontEnd2Temp: 0	Imx6Temp: 32767
Sensor #4 temps (°C)	IlluminationTemp: 382	FrontEnd1Temp: 32767	FrontEnd2Temp: 0	Imx6Temp: 32767
Sensor #5 temps (°C)	IlluminationTemp: 391	FrontEnd1Temp: 32767	FrontEnd2Temp: 0	Imx6Temp: 32767
Sensor #6 temps (°C)	IlluminationTemp: 387	FrontEnd1Temp: 32767	FrontEnd2Temp: 0	Imx6Temp: 32767
Sensor #7 temps (°C)	IlluminationTemp: 363	FrontEnd1Temp: 32767	FrontEnd2Temp: 0	Imx6Temp: 32767

Figura 12-1. Aplicación de ingeniería

2. Selección **Scan**

QubeVu<sup>®</sup> Engineering Web REMOVE: ITEMDETECTED Scan Download Home Restart  
 Continuous  Auto download

Details Measurements Depth Viewer  
 Scan Id : 5524

FrameRate: 1.4	Motion: 0.00	CalError: 0.0 +/-0.0mm
----------------	--------------	------------------------

Sensor #1 temps (°C)	IlluminationTemp: 448	FrontEnd1Temp: 32767	FrontEnd2Temp: 0	Imx6Temp: 32767
Sensor #2 temps (°C)	IlluminationTemp: 377	FrontEnd1Temp: 32767	FrontEnd2Temp: 0	Imx6Temp: 32767
Sensor #3 temps (°C)	IlluminationTemp: 386	FrontEnd1Temp: 32767	FrontEnd2Temp: 0	Imx6Temp: 32767
Sensor #4 temps (°C)	IlluminationTemp: 379	FrontEnd1Temp: 32767	FrontEnd2Temp: 0	Imx6Temp: 32767
Sensor #5 temps (°C)	IlluminationTemp: 389	FrontEnd1Temp: 32767	FrontEnd2Temp: 0	Imx6Temp: 32767
Sensor #6 temps (°C)	IlluminationTemp: 385	FrontEnd1Temp: 32767	FrontEnd2Temp: 0	Imx6Temp: 32767
Sensor #7 temps (°C)	IlluminationTemp: 361	FrontEnd1Temp: 32767	FrontEnd2Temp: 0	Imx6Temp: 32767
Sensor #8 temps (°C)	IlluminationTemp: 373	FrontEnd1Temp: 32767	FrontEnd2Temp: 0	Imx6Temp: 32767

CertificateType: NTEP	CertificateNo: 19-076	LicenseReceived: false	Stackable: true	DataSparsity: 2.33	Division: 0.5	Length: 22.5	Width: 22.0	Height: 22.0	Theta: 1.5709998	Stackability: 0.98	ModeOfOperation: Drop and Clear
-----------------------	-----------------------	------------------------	-----------------	--------------------	---------------	--------------	-------------	--------------	------------------	--------------------	---------------------------------

Undersize: 0	Oversize: 0	DimUnit: in	OutOfBounds: 0	UnknownDimensions: false	UnknownDimensionsReason:
--------------	-------------	-------------	----------------	--------------------------	--------------------------

2025-11-06 12:05:29 -0600  
 Scan: 5524  
 S/N: UA61236  
 Dims (LxWxH): 22.5 x 22.0 x 22.0 (in)  
 Drop and Clear

2025-11-06 12:05:29 -0600  
 Scan: 5524  
 S/N: UA61236  
 Dims (LxWxH): 22.5 x 22.0 x 22.0 (in)  
 Drop and Clear

2025-11-06 12:05:29 -0600  
 Scan: 5524  
 S/N: UA61236  
 Dims (LxWxH): 22.5 x 22.0 x 22.0 (in)  
 Drop and Clear

2025-11-06 12:05:29 -0600  
 Scan: 5524  
 S/N: UA61236  
 Dims (LxWxH): 22.5 x 22.0 x 22.0 (in)  
 Drop and Clear

2025-11-06 12:05:29 -0600  
 Scan: 5524  
 S/N: UA61236  
 Dims (LxWxH): 22.5 x 22.0 x 22.0 (in)  
 Drop and Clear

2025-11-06 12:05:29 -0600  
 Scan: 5524  
 S/N: UA61236  
 Dims (LxWxH): 22.5 x 22.0 x 22.0 (in)  
 Drop and Clear

2025-11-06 12:05:29 -0600  
 Scan: 5524  
 S/N: UA61236  
 Dims (LxWxH): 22.5 x 22.0 x 22.0 (in)  
 Drop and Clear

2025-11-06 12:05:29 -0600  
 Scan: 5524  
 S/N: UA61236  
 Dims (LxWxH): 22.5 x 22.0 x 22.0 (in)  
 Drop and Clear

2025-11-06 12:05:29 -0600  
 Scan: 5524  
 S/N: UA61236  
 Dims (LxWxH): 22.5 x 22.0 x 22.0 (in)  
 Drop and Clear

2025-11-06 12:05:29 -0600  
 Scan: 5524  
 S/N: UA61236  
 Dims (LxWxH): 22.5 x 22.0 x 22.0 (in)  
 Drop and Clear

Figura 12-2. Escaneado de solicitudes

3. Seleccione **Download**.
4. Introduzca la longitud, anchura y altura (L, W y H) y seleccione **Download**. El archivo se descarga.
5. Navegue hasta la ubicación del archivo descargado en su PC local.
6. Envíe este archivo al equipo de soporte de Rice Lake Weighing Systems Dimensioning para su análisis.



**NOTA:** Si se conoce, la verdad terreno son las dimensiones exactas medidas con una cinta métrica.

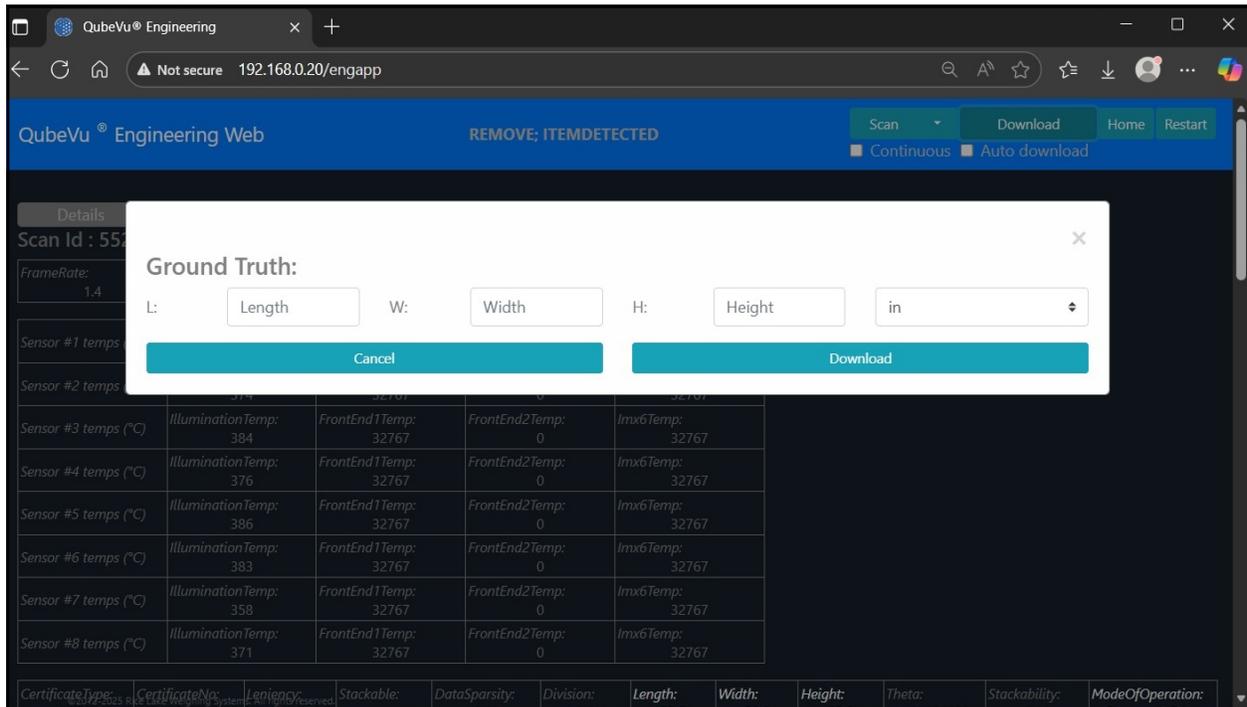


Figura 12-3. Verdad terreno

## 12.2 Configuración de la cámara Axis IP mediante IP Utility

1. Ejecute IPUtility.exe.
2. Seleccione la cámara, haga clic con el botón derecho y seleccione **Assign Network Parameters** (Asignar parámetros de red).

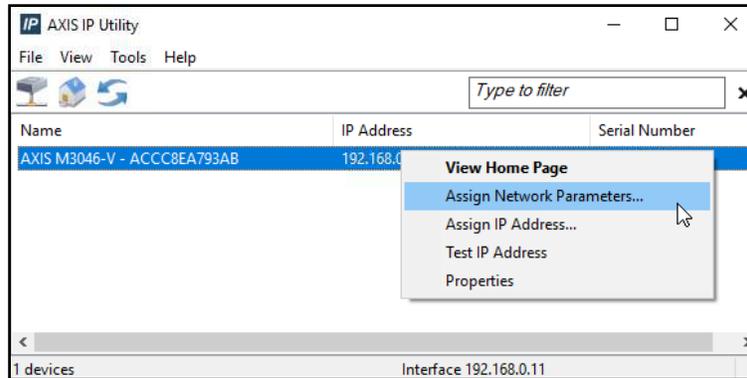


Figura 12-4. Asignar parámetros de red

3. Si se le solicita, inicie sesión utilizando el **nombre de usuario** y la **contraseña**.



**NOTA:** El nombre de usuario y la contraseña predefinidos de Axis son root y password.



Figura 12-5. Inicio de sesión

4. Realice los cambios necesarios y seleccione .

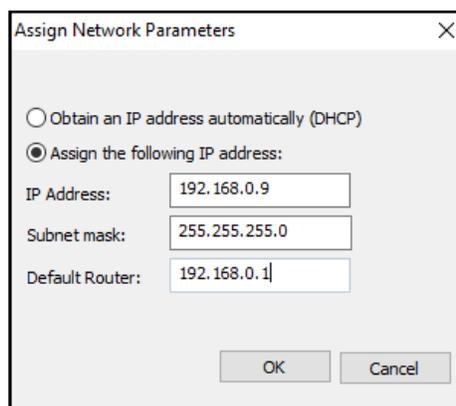


Figura 12-6. Asignar parámetros de red

5. Seleccione **OK**.

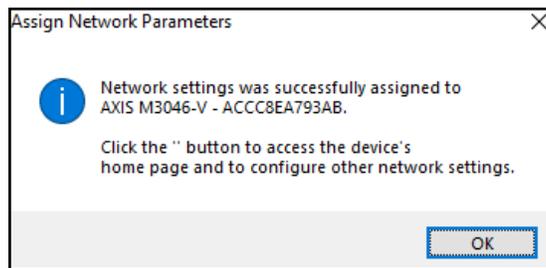


Figura 12-7. Confirmación de parámetros de red

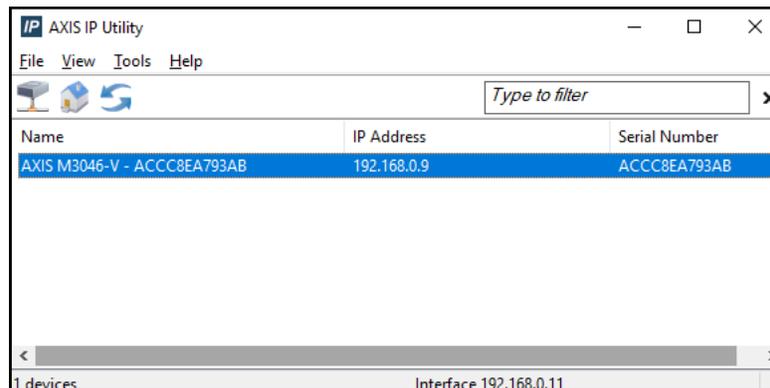


Figura 12-8. AXIS IP Utility

6. Escriba la nueva dirección IP de la cámara IP (192.168.0.9 es la dirección IP predefinida del software de iDimension).
7. Aparece el inicio de sesión. Introduzca el **nombre de usuario** y la **contraseña**.



**NOTA:** El nombre de usuario y la contraseña predefinidos de Axis son root y password.

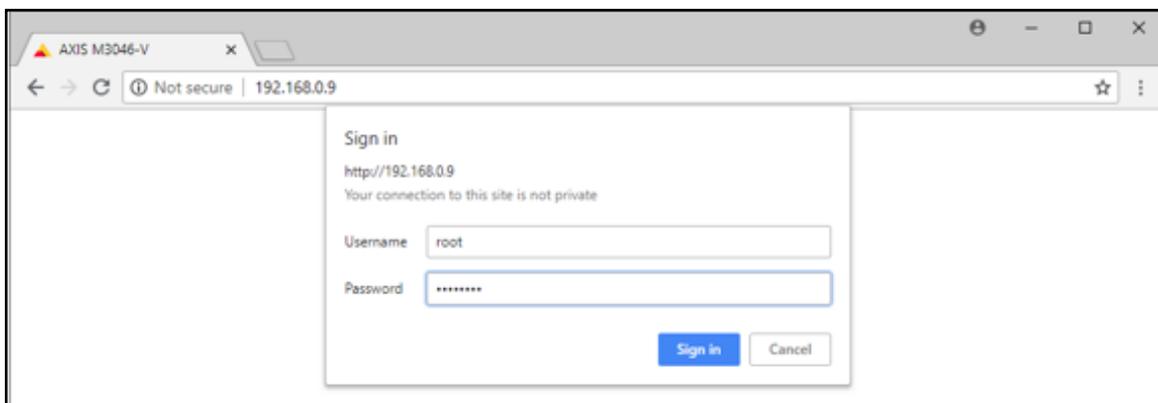


Figura 12-9. Inicio de sesión en AXIS

8. Seleccione **Sign in**.

9. Seleccione .

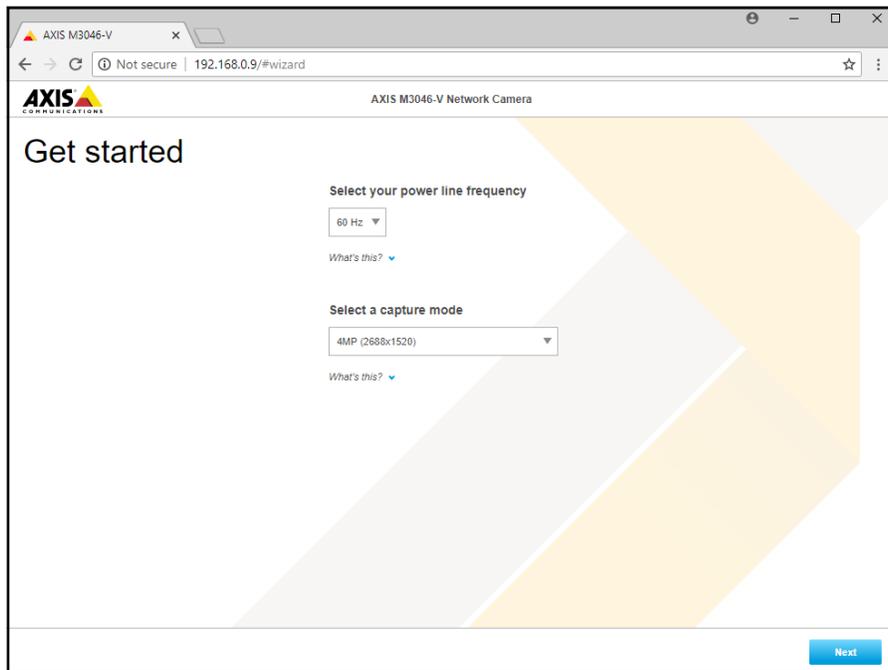


Figura 12-10. Cámara de red

10. Seleccione .

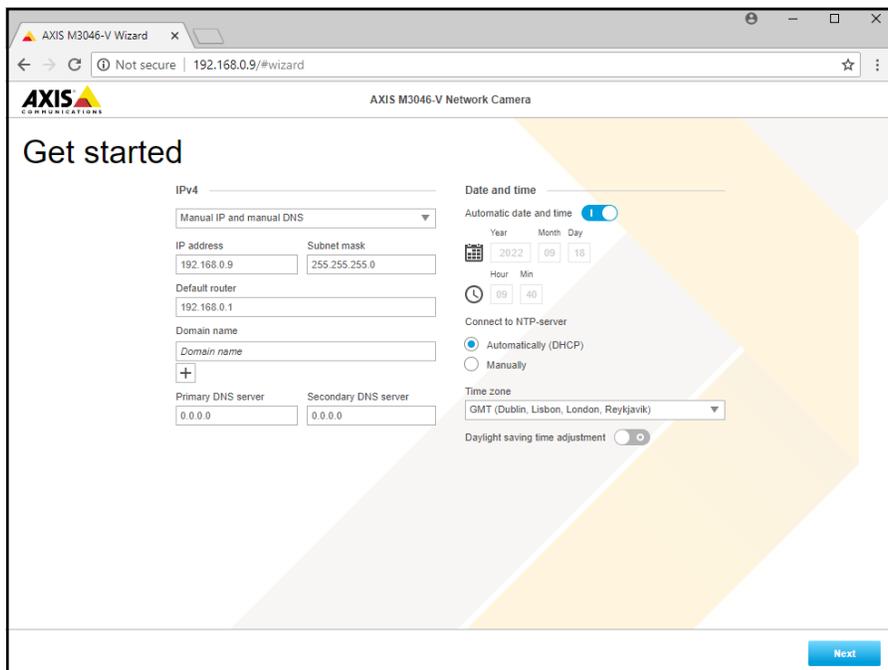


Figura 12-11. Cámara de red (continuación)

11. Ajuste el ángulo de la cámara y el zoom a los requisitos de la aplicación.

12. Seleccione **Done**.

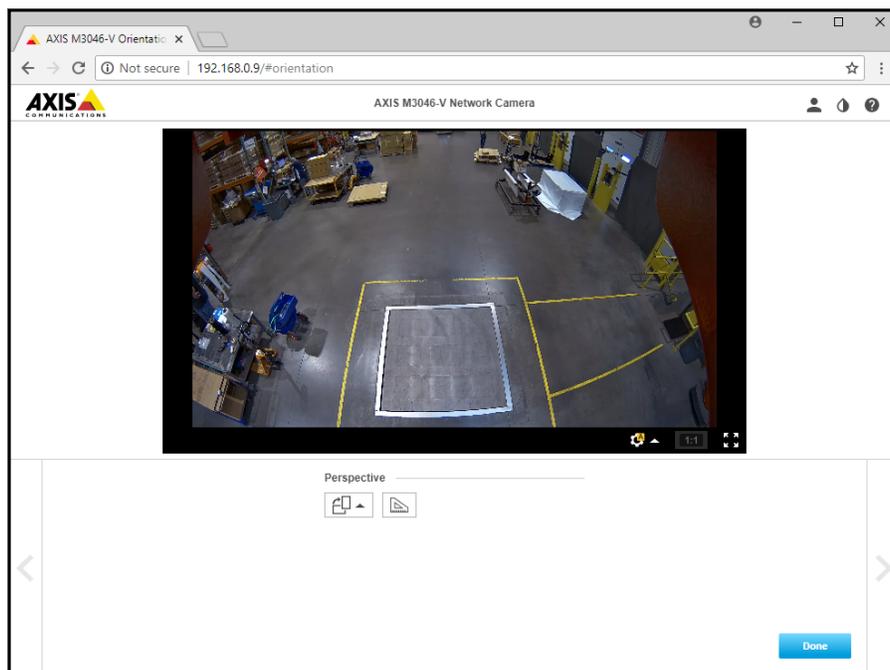


Figura 12-12. Alimentación de la cámara

13. Cierre la ventana.

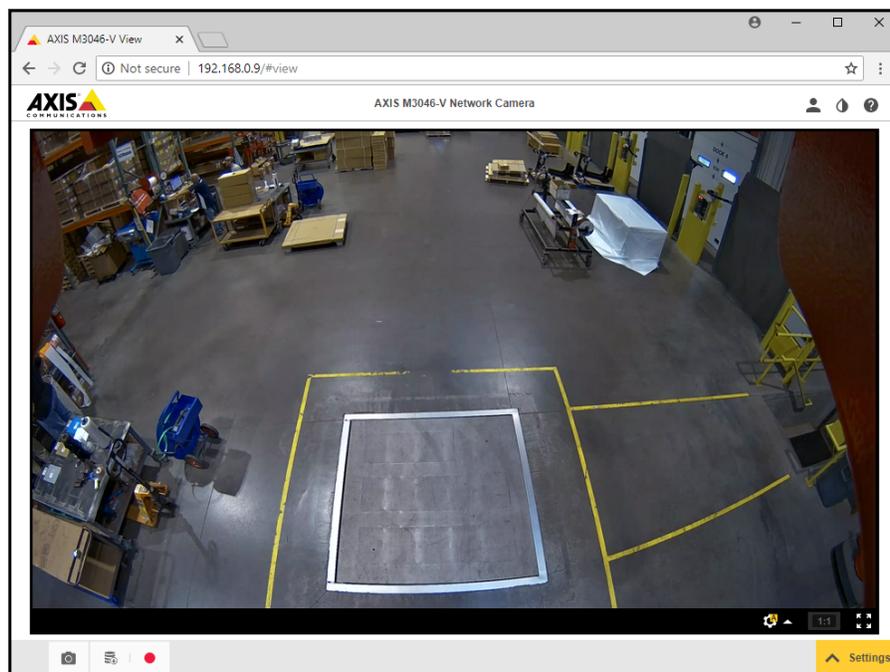


Figura 12-13. Alimentación de la cámara (ampliada)

## 12.3 Notas de instalación

Para configurar un dimensionador de palets iDimension durante la instalación inicial, es necesario realizar las siguientes acciones. Este proceso se sigue después de haber instalado la unidad utilizando uno de los métodos de montaje. La cámara IP y la pantalla del operador del montacargas deben configurarse antes de montarlas en el techo.

1. Compruebe la dirección IP de la red del cliente. Si está conectado a la red del cliente:
  - Configure los sensores mediante el asistente de visión IFM o la herramienta SICK SOPAS Engineering con nuevas direcciones de red
  - Pestaña de configuración de ajustes de red

Las tablas siguientes enumeran las direcciones de los sensores remotos y de los componentes de hardware adicionales utilizados por la fábrica:

Dispositivo	Dirección IP MFI	Dirección IP SICK	Notas
Sensor remoto n.º 1	192.168.0.4	192.168.0.101	
Sensor remoto n.º 2	192.168.0.5	192.168.0.102	
Sensor remoto n.º 3	192.168.0.6	192.168.0.103	
Sensor remoto n.º 4	192.168.0.7	192.168.0.104	
Sensor remoto n.º 5	192.168.0.8	192.168.0.105	Sensor central, para sistemas de 5 sensores
Sensor remoto n.º 6	192.168.0.24	192.168.0.106	Para la instalación de 8 sensores
Sensor remoto n.º 7	192.168.0.25	192.168.0.107	Para la instalación de 8 sensores
Sensor remoto n.º 8	192.168.0.26	192.168.0.108	Para la instalación de 8 sensores

Tabla 12-1. Redes de sensores remotos IP

Dispositivo	Dirección IP	Notas
Puerta de enlace	192.168.0.1	Para todos los sensores, PC interno, JLT y cámara IP
Máscara de subred	255.255.255.0	Para todos los sensores, cabezal principal, JLT y cámara IP
PC interno	192.168.0.2	Después de la configuración predefinida/puerta trasera, conéctese a esto en el primer encendido
	169.254.1.1	
Relé web	192.168.0.3	Cuando proceda
Cámara IP 1	192.168.0.9	Si procede (opcional)
Cámara IP 2	192.168.0.10	Si procede (opcional)
PC de HMI móvil	192.168.0.11	Conexión Ethernet al dimensionador de palets iDimension
Pantalla del operador de montacargas	192.168.0.12	Si procede (opcional)
Impresora de etiquetas	192.168.0.14	Si procede (opcional)
Indicador de báscula	192.168.0.15	1280, 880, 680, etc
Lector de códigos de barras	192.168.0.16	Si procede (opcional)
Lector RFID	192.168.0.22	Si procede (opcional)

Tabla 12-2. IP de componentes de hardware

Utilice las herramientas de administración de QubeVu Manager para calibrar los ajustes de cada pestaña:

2. Configure las definiciones de captura (QV Demo y Default [Predefinido]) para satisfacer los requisitos de la aplicación. Las marcas deben cumplir los requisitos del cliente y Tare Mode (Modo de tara) debe ser ninguno.
3. Configurar visualizaciones/Pantalla del cliente:
  - a. Software de iDimension – Pantalla de visualización Versión 1
4. Añada sensores remotos:
  - a. Discover
  - b. Add All
5. Modo de calibración:
  - a. Alinee los sensores centrados en el objeto de calibración
  - b. Realice la calibración

## 12.4 Mensajes de estado

Los mensajes de estado y error son visibles desde la pantalla de demostración de QubeVu Manager.

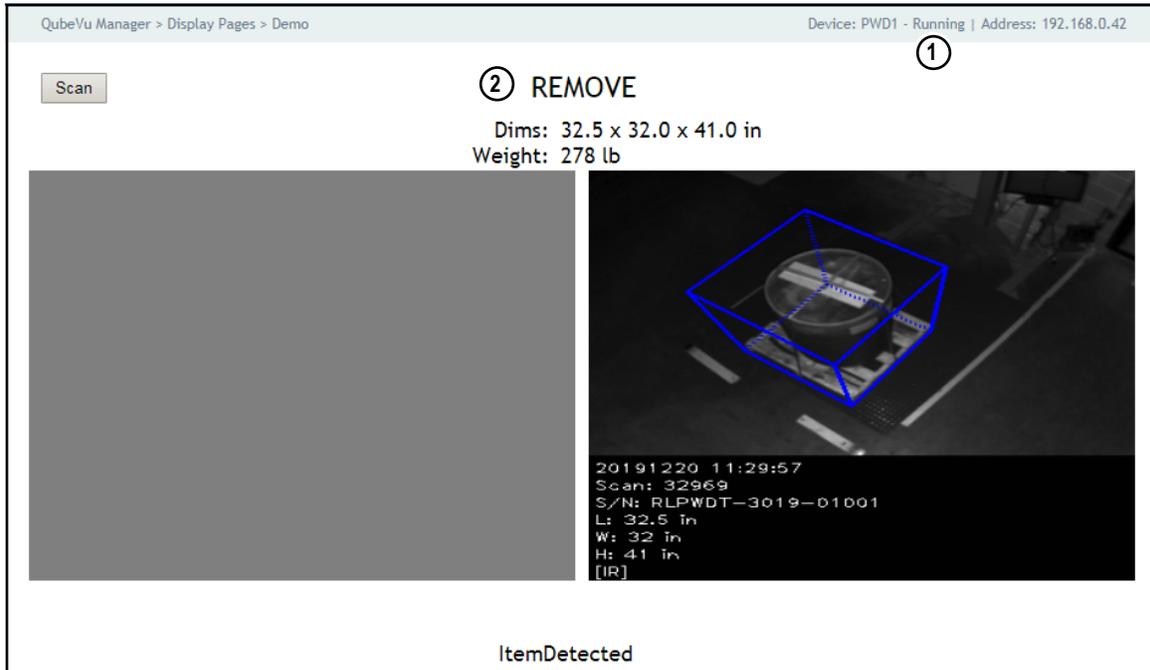


Figura 12-14. Pantalla de demostración

N.º elem.	Descripción
1	Estado
2	Estado extendido

Tabla 12-3. Estado

Estado	Descripción
STARTING	El sistema se pone en marcha
STARTED	El sistema se ha puesto en marcha pero no está listo para procesar una dimensión; si el dispositivo está en este estado durante más de un par de segundos lo más probable es que haya un objeto sobre la plataforma que deba ser retirado o que la báscula no esté a peso cero; si no hay ningún objeto sobre la plataforma, realice una altura cero.
READY	El sistema está listo y a la espera de ser utilizado
TRACKING	El sistema está procesando una dimensión
REMOVE	La dimensión se ha procesado por completo: el artículo puede retirarse cuando el procesamiento del cliente haya terminado de transferir los datos
STOPPING	El sistema está pasando al estado de PARADA
STOPPED	El servicio se ha detenido – hay un problema; Realice un re arranque o encienda la unidad desde la toma de CA
CALIBRATING	El dispositivo está en modo de calibración
CONFIGURING	El dispositivo está en modo de configuración; un re arranque puede sacar al dispositivo del modo de configuración

Tabla 12-4. Mensajes de estado

### 12.4.1 Mensajes de estado ampliados

Estado	Descripción
ScaleNotStable	Se establece durante el seguimiento si la báscula indica que el valor devuelto no es estable. Solo se utiliza cuando una báscula reconocida está conectada al sistema. El procesamiento no avanzará al siguiente paso hasta que este indicador se borre al recibir un peso estable de la báscula
MotionDetected	Se establece durante los estados de seguimiento y preparado e indica que el sistema ha detectado movimiento. El procesamiento no avanzará al siguiente paso mientras esto esté configurado
ItemDetected	Se establece cuando el sistema detecta que se ha colocado un artículo en la plataforma/balanza del dispositivo. Cuando se utiliza una báscula, esto indica que el peso devuelto no es cero. En el modo 'sin báscula' indica que el sistema no puede encontrar el panel de destino
ItemNotDetected	Se establece cuando el sistema está en modo preparado y no hay ningún artículo en la plataforma/báscula
TrackerNotConfident	Esto indica que el rastreador ha detectado un artículo pero no está seguro de cuáles son sus dimensiones. Tras un tiempo de espera (configurable) el sistema avanza al siguiente paso y devuelve las dimensiones con valor cero
ExceptionOccured	Se establece cuando se produce una excepción
DeviceNotStable	Se establece durante el seguimiento si uno de los sensores indica que el valor del sensor devuelto no es estable. El procesamiento no avanzará al siguiente paso hasta que se borre esta bandera recibiendo un valor estable del sensor
ServiceStarting	Se establece cuando el sistema se está inicializando
ConfigMode	Se ajusta cuando el sistema está en modo de configuración, como durante la calibración o el ajuste de la exposición de la imagen. Una operación de reanque retira al dispositivo del modo de configuración
ResultNotStable	Se establece cuando el artículo está siendo manipulado, como cuando el artículo está en el acto de ser colocado en la plataforma o retirado de ella
ItemOutOfBounds	Esto indica que el artículo sobresale fuera de la zona medible. Es necesario reposicionar el artículo
WaitingToWarmUp	Se establece durante el periodo de calentamiento. Si el dispositivo se utiliza en una aplicación certificada para el comercio, debe haber transcurrido el periodo de calentamiento antes de que se puedan tomar mediciones certificadas
PlatformNotClear	Se establece cuando hay algo en la plataforma

Tabla 12-5. Mensajes de estado ampliados

### 12.4.2 Mensajes de error

A continuación se describen los mensajes de error del aparato que pueden aparecer.

Código de error	Descripción
1	FALLÓ la inicialización del hardware
2	FALLÓ la inicialización de la configuración del rastreador
3	Falta RegistrationMarksCropped.bmp
4	FALLÓ el ajuste de la imagen de referencia para Targetfinder
5	FALLÓ la carga de archivos de calibración
6	FALLÓ la obtención de nuevas imágenes del hardware
7	FALLÓ el seguimiento
8	Calibrando
9	Falla en la vinculación del puerto del servidor TCP
10	Excepción del servidor TCP en el cliente de procesamiento
11	Tiempo de espera del servidor TCP en imágenes
12	Cámara de baja resolución necesita calibrarse primero
13	Calibración detenida
14	Error al cargar / analizar la configuración
15	No se puede guardar la calibración en un archivo
16	No se puede utilizar el nombre establecido en la instrucción Capture/Get; no se ha establecido CaptureDefinition con el nombre
17	Instrucción CaptureDefinition no válida
18	No se pueden borrar los archivos de calibración
19	No se puede poner a cero la altura
20	Falló escribir o verificar la pista de auditoría

Tabla 12-6. Mensajes de error

## 12.5 Interfaz TCP

Para editar la interfaz TCP, consulte el [Apartado 5.1 en la página 25](#). La interfaz TCP funciona en dos modos:

- QubeVu – Un protocolo de solicitud o respuesta; consulte la Guía del desarrollador de QubeVu para obtener información sobre el uso de esta interfaz
- Cubiscan – 110/150 Emula un subconjunto de instrucciones admitidas por Cubiscan 110/150

### 12.5.1 Interfaz TCP

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

C:\Users\chrsean.RLWS>telnet 169.254.1.1 1024
```

Figura 12-15. Ejemplo 1 de interfaz TCP

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

Figura 12-16. Ejemplo 2 de interfaz TCP

### 12.5.2 Configuración de la interfaz TCP

1. Seleccione **QubeVu** o **Cubiscan 110/150** en la lista desplegable de la interfaz TCP.
2. Establezca el puerto TCP.
3. Seleccione  para completar la configuración de la emulación TCP.

## 12.6 Protocolo QubeVu

Comando		
Descripción	Solicitud	Response
Hace que el QubeVu envíe los datos de dimensiones y peso a la computadora cliente	D<CR>	{length} x {width} x {height} {dimUnit} {displayWeight}<CR><LF>
Tratamiento de errores		
La unidad devolverá la siguiente respuesta cuando las dimensiones no estén disponibles	D<CR>	0 x 0 x 0 {dimUnit}<CR><LF>

Tabla 12-7. Parámetros de sensores remotos

### 12.6.1 Ejemplos de solicitudes y respuestas

1. Solicitud de instrucciones de dimensión: D<CR>  
Respuesta: 9.75 x 7.25 x 3.50 in<CR><LF>
2. Solicitud de instrucciones de dimensión: D<CR>  
Respuesta: 0 x 0 x 0 in<CR><LF>
3. Solicitud de instrucción no válida: M<CR>  
Respuesta: <CR><LF>

### 12.6.2 Serial Interface

La interfaz serie funciona en dos modos:

- QubeVu – Un protocolo sencillo de solicitud o respuesta; consulte la Guía de la API de iDimension (véase [Apartado 12.5.1](#)) para obtener información detallada sobre el uso de esta interfaz
- Cubiscan – 110/150 Emula un subconjunto de instrucciones admitidas por Cubiscan 110/150





© Rice Lake Weighing Systems    Contenido sujeto a cambio sin previo aviso.

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