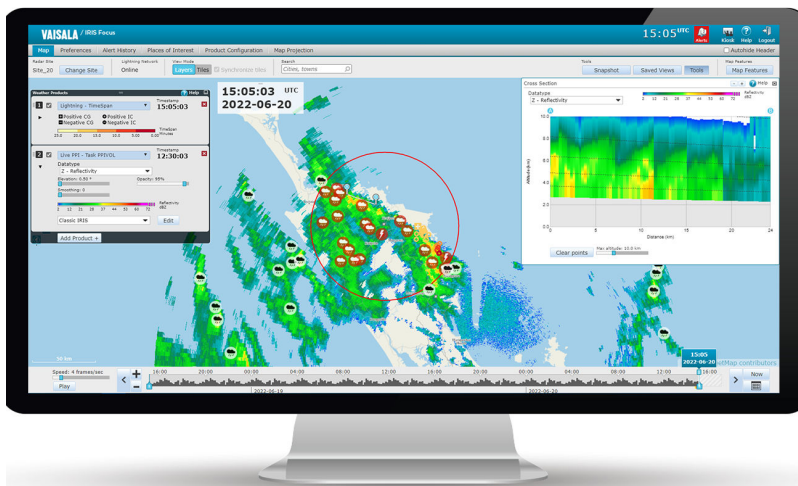


M211850ES-M

RESTRINGIDO

Guía del administrador

IRIS Focus versión 7.2



VAISALA

PUBLICADO POR

Vaisala Oyj

Vanha Nurmijärventie 21, FI-01670 Vantaa, Finlandia

P.O. Box 26, FI-00421 Helsinki, Finlandia

+358 9 8949 1

www.vaisala.com

docs.vaisala.com

© Vaisala 2023

Queda prohibida la reproducción, la publicación o la exhibición pública de este documento de cualquier forma o por cualquier medio, electrónico o mecánico (incluida la fotocopia), así como la modificación, la traducción, la adaptación, la venta o la divulgación de su contenido a terceros sin el permiso previo por escrito del propietario de los derechos de autor. Los documentos traducidos y las partes traducidas de documentos en múltiples idiomas se basan en las versiones originales en inglés. En casos de ambigüedad, se tomarán como referencia las versiones en inglés, no las traducciones.

El contenido de este documento se puede modificar sin previo aviso.

Las reglas y normas locales pueden variar y tendrán prioridad sobre la información contenida en este documento. Vaisala no hace ninguna declaración sobre el cumplimiento de este documento hacia las reglas y normas locales aplicables en un determinado momento y, por la presente, renuncia a cualquiera y todas las responsabilidades relacionadas con las mismas.

Este documento no genera ninguna obligación legal que vincule a Vaisala con

respecto a los clientes o los usuarios finales. Todos los acuerdos y las obligaciones legalmente vinculantes se incluyen exclusivamente en el contrato de suministro o en las condiciones generales de venta y en las condiciones generales de servicio de Vaisala aplicables.

Este producto contiene software desarrollado por Vaisala o terceros. El uso del software se rige por los términos y condiciones de licencia incluidos en el contrato de suministro o, en ausencia de términos y condiciones de licencia separados, por las Condiciones de licencia generales del grupo Vaisala aplicables.

Este producto puede contener componentes de software de código abierto (OSS). En el caso de que este producto contenga componentes OSS, dichos OSS se rigen por los términos y condiciones de las licencias de OSS correspondientes y usted está sujeto a los términos y condiciones de dichas licencias relacionadas con su uso y distribución del OSS en este producto. Las licencias OSS aplicables se incluyen en el producto mismo o se le proveerán por algún otro medio aplicable, según cada producto individual y los artículos del producto que se le proporcionen.

Índice de contenido

1.	Acerca de este documento.....	9
1.1	Información sobre la versión.....	9
1.2	Documentos relacionados.....	9
1.3	Marcas comerciales.....	9
1.4	Convenciones de la documentación.....	10
2.	Información general de IRIS Focus.....	11
2.1	Familia de productos IRIS para los datos del radar meteorológico.....	12
2.2	Generación de productos de relámpagos.....	13
2.3	Generación de productos de LIDAR.....	14
2.3.1	Descripción y recomendaciones de exploración.....	15
2.4	Licencias de IRIS Focus.....	16
3.	Requisitos.....	20
3.1	Requisitos del hardware de IRIS Focus.....	20
3.2	Requisitos del software.....	20
3.3	Requisitos de la red.....	22
3.4	Requisitos de espacio en el disco del administrador de datos.....	22
4.	Arquitectura de IRIS Focus.....	24
4.1	Capas de mapa.....	25
4.2	GeoServer y mapas.....	26
4.3	Productos del radar a pedido.....	28
4.4	Productos del radar de IRIS Analysis.....	29
4.5	Capa de relámpagos GLD360.....	30
4.6	Aplicación web.....	31
5.	Instalación para radar meteorológico.....	33
5.1	Descarga de paquetes de instalación.....	34
5.1.1	Unión y verificación de archivos.....	34
5.2	Requisitos previos para la instalación.....	35
5.3	Instalación de AlmaLinux.....	36
5.3.1	Configuración de la contraseña raíz.....	44
5.3.2	Finalización de la instalación.....	45
5.4	Verificar o anular el FQDN de su servidor.....	45
5.5	Instalación de IRIS Focus desde una memoria USB.....	46
5.5.1	Opciones de comando de instalación y configuración.....	48
5.6	Instalación del parche de IRIS Focus.....	49
5.7	Actualización de IRIS Focus 7.1 a IRIS Focus 7.2.....	50
5.7.1	Ejecución de la actualización.....	50
5.7.2	Actualización de roles de usuario.....	51
5.8	Instalación de los componentes de IRIS Focus.....	52
5.9	Notas de seguridad.....	53
5.9.1	SELinux.....	53
5.9.2	Ejecución de las secuencias de comandos del sistema de protección del sistema operativo.....	54

5.10	Activación de licencia.....	55
5.10.1	Activación de licencia: en línea.....	55
5.10.2	Activación de licencia: sin conexión.....	57
5.11	Uso de la clave de licencia USB.....	59
5.12	Configuración de licencias en función del número de radares.....	60
5.13	Configuración de IRIS para IRIS Focus.....	61
5.13.1	Configuración o cambio del servidor con conector.....	61
5.13.2	Activación del servidor con conector en IRIS Radar.....	61
5.13.3	Configuración del administrador de datos.....	62
5.14	Verificación de la instalación de IRIS Focus.....	69
6.	Instalación de la red de sensores de relámpagos y radares meteorológicos.....	71
6.1	Descarga de paquetes de instalación.....	72
6.1.1	Unión y verificación de archivos.....	72
6.2	Requisitos previos para la instalación.....	73
6.3	Instalación de AlmaLinux.....	74
6.3.1	Configuración de la contraseña raíz.....	82
6.3.2	Finalización de la instalación.....	83
6.4	Verificar o anular el FQDN de su servidor.....	83
6.5	Instalación de IRIS Focus desde una memoria USB.....	84
6.5.1	Opciones de comando de instalación y configuración.....	86
6.6	Instalación del parche de IRIS Focus.....	87
6.7	Actualización de IRIS Focus 7.1 a IRIS Focus 7.2.....	88
6.7.1	Ejecución de la actualización.....	88
6.7.2	Actualización de roles de usuario.....	89
6.8	Instalación de los componentes de IRIS Focus.....	90
6.9	Instalación de la capa de intensidad de tormenta.....	91
6.10	Notas de seguridad.....	92
6.10.1	SELinux.....	92
6.10.2	Ejecución de las secuencias de comandos del sistema de protección del sistema operativo.....	92
6.11	Activación de licencia.....	93
6.11.1	Activación de licencia: en línea.....	93
6.11.2	Activación de licencia: sin conexión.....	96
6.12	Uso de la clave de licencia USB.....	98
6.13	Configuración de licencias en función del número de radares.....	98
6.14	Configuración de IRIS para IRIS Focus.....	99
6.14.1	Configuración o cambio del servidor con conector.....	99
6.14.2	Activación del servidor con conector en IRIS Radar.....	100
6.14.3	Configuración del administrador de datos.....	100
6.15	Conexión del sistema TLP.....	106
6.16	Ajustes de VHF o de alta velocidad de datos.....	107
6.17	Configuración del TLP para IRIS Focus.....	107
6.17.1	Verificación de la instalación del paquete vaisala-ttp-to-kafka.....	107
6.17.2	Cambio de frecuencia de informe regstatd2.....	107
6.17.3	Agregar el servicio ttp-to-kafka.....	108
6.18	Verificación de la instalación de IRIS Focus.....	111

6.19	Ejecutando el pronóstico inmediato en un servidor diferente.....	112
7.	Instalación en un servidor de IRIS Focus e IRIS Analysis.....	115
7.1	Instalar análisis IRIS.....	116
7.1.1	Montar la memoria USB.....	116
7.1.2	Ejecución de Sigconfig.....	117
7.2	Configuración de IRIS para IRIS Focus en la instalación de un servidor.....	119
7.2.1	Configuración del administrador de datos en el servidor de IRIS Analysis.....	120
7.3	Habilitación de un entorno de escritorio gráfico.....	124
8.	Configuración.....	125
8.1	Configuración del archivo vsoweb-override.ini.....	125
8.2	Adición y quitado de radares.....	125
8.3	Configuración del pronóstico inmediato.....	126
8.4	Ejecutando el pronóstico inmediato en un servidor diferente.....	126
8.5	Aumento de capacidad de búfer de los datos sobre rayos.....	129
8.6	Configuración de notificaciones de alerta.....	130
8.6.1	Edición de mensajes predeterminados para alertas meteorológicas.....	131
8.6.2	Edición de mensajes para alertas técnicas.....	133
8.7	Configurar el mantenimiento para la base de datos de los eventos y las alertas.....	134
8.8	Configurar la visualización de tareas híbridas.....	135
8.9	Programación de la exportación de imágenes desde IRIS Focus.....	136
8.9.1	Exportación de imágenes como archivos .png.....	136
8.9.2	Exportación de imágenes como archivos .geotiff.....	138
8.9.3	Exportación de imágenes como archivos .shp.....	139
9.	Administración del sistema.....	143
9.1	Cargos del usuario.....	143
9.1.1	Administración de cuentas de usuario.....	146
9.1.2	Creación de cuentas de usuario después de la primera instalación.....	146
9.1.3	Quitar cuentas de usuario.....	149
9.1.4	Desbloquear cuenta de administrador.....	149
9.2	Administración de organizaciones.....	150
9.3	Administración del mapa.....	150
9.3.1	Adición y edición de capas de mapa.....	150
9.3.2	Adición de capa de relámpagos GLD360.....	151
9.3.3	Contexto de visualización del mapa.....	154
9.3.4	Agregar capas de mapa externas.....	155

9.4	Administrador de datos.....	157
9.4.1	Administración de alertas de flujo de datos.....	157
9.4.2	Visualización de alertas de flujo de datos.....	159
9.4.3	Configuración del servicio de mantenimiento del administrador de datos.....	159
9.4.4	Ejecución de la secuencia de comandos para borrar datos del administrador de datos.....	160
9.5	Creación de archivos de registro de mensajes de alerta.....	161
9.6	Instalación de un certificado CA.....	162
9.7	Creación de una copia de seguridad de la configuración del sistema... 165	
9.7.1	Creación de una copia de seguridad manual.....	166
9.8	Restauración desde la copia de seguridad.....	166
9.9	Software de administración del servidor.....	168
9.10	Licencias tras el reinicio del servidor.....	168
9.11	Reactivación de la licencia luego de la actualización del servidor.....	168
10.	Servicios y usuarios de IRIS Focus.....	169
10.1	systemd.....	171
10.1.1	GeoServer.....	171
10.1.2	aplicación web de IRIS Focus.....	172
10.1.3	HAProxy.....	172
10.1.4	Monit.....	172
10.2	Kubernetes.....	172
10.2.1	Administración de los servicios de Kubernetes.....	172
10.2.2	Servicio WebSocket de relámpagos.....	178
10.2.3	Servicio de pronóstico inmediato.....	178
10.3	Docker.....	178
10.3.1	Agente de datos de Kafka.....	178
10.3.2	Administrador de Kafka.....	179
10.4	Detención, inicio y reinicio de los servicios.....	179
11.	Seguridad.....	180
11.1	Cifrado.....	180
11.2	Certificados.....	180
11.3	Configuración de seguridad.....	180
11.4	Quitado del sistema X Window.....	181
12.	Solución de problemas.....	182
12.1	Envío de registros al soporte técnico.....	182
12.2	No se produce el sonido de notificación cuando se activa una alerta... 182	
12.3	Lentitud en el sistema con un gran volumen de datos de relámpagos..182	
12.4	El administrador de datos no funciona como se espera.....	183
12.5	El mantenimiento del administrador de datos no funciona como se espera.....	184
12.6	Pronóstico inmediato no está disponible.....	185
12.7	Sin conexión/datos del TLP.....	186
12.8	Faltan actualizaciones del estado de la red.....	187
12.9	Compruebe el uso de espacio en disco de Kafka.....	187

12.10	Capa de relámpagos GLD360 vacía.....	187
12.11	Capa de relámpagos GLD360 faltante.....	188
12.12	La función para tomar una instantánea arroja un error de servidor.....	190
12.13	Identificación de la versión del software IRIS Focus.....	190
12.14	Desinstalación de IRIS Focus.....	191
Apéndice A: Ubicaciones de archivos.....		192
Apéndice B: Opciones de configuración de la capa de mapa.....		194
Apéndice C: Pronóstico inmediato de archivos de configuración....		196
C.1.	nowcast.ini.....	196
C.2.	vsoweb-override.ini.....	198
Apéndice D: Formato de archivo NetCDF.....		201
D.1.	Convenciones de NetCDF.....	203
D.2.	Arquitectura de archivos NetCDF de Vaisala.....	204
D.3.	Descripción de atributos globales y de grupo.....	210
D.4.	Lista y definición de variables.....	211
D.5.	Contenido del archivo NetCDF de turbulencia (datos del producto)....	218
D.6.	Descripción de los atributos de la variable.....	222
D.7.	Descripción de las variables de estructuras atmosféricas.....	224
Glosario.....		225
Índice.....		229
Garantía.....		235
Soporte técnico.....		235
Reciclaje.....		235

1. Acerca de este documento

1.1 Información sobre la versión

En este documento, se proporciona información sobre cómo instalar, usar y mantener el software IRIS Focus.

Tabla 1 Versiones del documento (en inglés)

Código del documento	Fecha	Descripción
M211850EN-M	Enero de 2023	Para IRIS Focus 7.2.
M211850EN-L	Noviembre de 2022	Para IRIS Focus 7.1.
M211850EN-K	Junio de 2022	Para IRIS Focus 7.0.

1.2 Documentos relacionados

Tabla 2 Documentos relacionados

Código del documento	Nombre
<i>M211850EN</i>	<i>IRIS Focus Administrator Guide</i>
<i>M211849EN</i>	<i>IRIS Focus User Guide</i>
<i>M212545EN</i>	<i>IRIS Focus Lightning Administrator Guide</i>
<i>M212544EN</i>	<i>IRIS Focus Lightning User Guide</i>
<i>M211904EN</i>	<i>IRIS Focus Release Notes</i>
<i>M211315EN</i>	<i>IRIS and RDA Software Installation Guide (M211315EN)</i>

1.3 Marcas comerciales

Vaisala® es una marca comercial registrada y HydroClass™, IRIS™ y Total Lightning Processor™ son marcas comerciales de Vaisala Oyj.

Chrome™ es una marca comercial de Google Inc.

Firefox® es una marca comercial registrada de Mozilla Foundation.

Edge® es una marca comercial de Microsoft Corporation en los Estados Unidos y en otros países.

Todos los demás nombres de productos o empresas que pueden mencionarse en esta publicación son nombres comerciales, marcas comerciales o marcas comerciales registradas de sus respectivos propietarios.

1.4 Convenciones de la documentación



ADVERTENCIA! Las **advertencias** avisan de un peligro grave. En este punto es fundamental leer y seguir las instrucciones cuidadosamente dado que existe el riesgo de lesiones o incluso de muerte.



PRECAUCIONES! Las **precauciones** advierten de un posible peligro. Si no lee y sigue las instrucciones atentamente, el producto se puede dañar o se pueden perder datos importantes.



Las **notas** destacan información importante sobre el uso del producto.



Las **sugerencias** ofrecen información sobre cómo usar el producto de manera más eficaz.

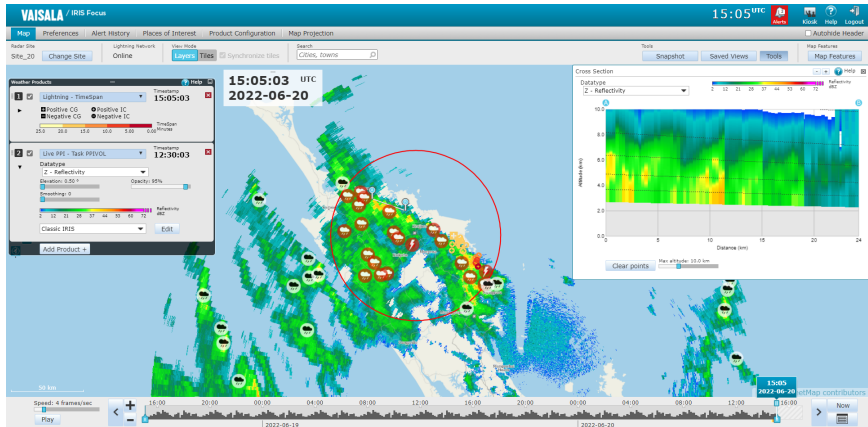


En esta sección se enumeran las herramientas necesarias para realizar la tarea.



Este símbolo indica que deberá tomar notas mientras lleve a cabo la tarea.

2. Información general de IRIS Focus



- 1) *Datos del radar meteorológico: cortesía del Servicio Meteorológico de Nueva Zelanda Ltd. Datos de relámpagos: cortesía de Transpower New Zealand Ltd.*

Figura 1 Vista principal de IRIS Focus

IRIS Focus proporciona herramientas fáciles de usar basadas en navegador para ver y analizar los datos meteorológicos recibidos de radares meteorológicos o sensores de relámpagos. Los datos meteorológicos se superponen en un mapa geográfico.

En el caso de los datos del radar meteorológico, el mapa se centra en un sitio del radar seleccionado o en un sitio compuesto. Los datos del radar se recopilan desde un solo radar meteorológico o desde una red de sitios del radar.

Con la línea de tiempo de animación ampliable y arrastrable, puede visualizar fácilmente datos recientes, pasados o de pronóstico inmediato.

El pronóstico inmediato realiza cálculos de advección sobre los datos de movimiento de los productos del radar para predecir el movimiento y la severidad del clima hasta 6 horas en el futuro.

Los eventos meteorológicos significativos, como tormentas eléctricas, cizalladura del viento o lluvia intensa, se detectan automáticamente y activan las alertas cuando ingresan en un área de interés.

Productos meteorológicos

Los datos que se muestran constan generalmente de productos del radar o de relámpagos. Los productos del radar son datos de señales sin procesar desde un receptor de radar que se procesan a fin de proporcionar información acerca de las condiciones meteorológicas actuales. Los productos de relámpagos visualizan datos de una red de sensores de relámpagos.

Los productos del radar miden la información, como la reflectividad de señales del radar o la intensidad de la lluvia, que los meteorólogos analizan. Los productos de relámpagos visualizan el tipo y la amplitud de los eventos de relámpagos, por ejemplo.

<i>Productos a pedido</i>	<p>Los productos a pedido se basan en datos sin procesar de los sistemas de back-end de IRIS (IRIS - Sistema de información de radar interactivo y/o TLP - el Total Lightning Processor). IRIS Focus procesa datos y genera productos en tiempo real.</p> <p>Los productos a pedido proporcionan control sobre la presentación de los datos meteorológicos en la interfaz de usuario de IRIS Focus. Por ejemplo, puede cambiar el umbral del parámetro de un producto seleccionado sobre la marcha.</p> <p>Los usuarios de IRIS Focus pueden crear compuestos de productos a pedido seleccionando múltiples sitios del radar en el selector de sitios del radar.</p>
<i>Productos del radar de IRIS Analysis</i>	<p>Los productos del radar de IRIS Analysis se configuran y se producen en IRIS Analysis y se muestran a través de IRIS Focus a pedido.</p>
<i>Productos de relámpagos</i>	<p>Los productos de relámpago se basan en los datos de sensores que se envían a un procesador central, donde se crean las soluciones de relámpagos y luego se envían a IRIS Focus en tiempo real para la generación y visualización de productos.</p>

Más información

- [Productos del radar a pedido \(página 28\)](#)
- [Productos del radar de IRIS Analysis \(página 29\)](#)

2.1 Familia de productos IRIS para los datos del radar meteorológico

IRIS ofrece una experiencia intuitiva a los usuarios profesionales, como meteorólogos y analistas. Está estrechamente integrado en los sistemas de radares meteorológicos de Vaisala, donde IRIS Focus se encarga del front-end de visualización y los demás componentes IRIS manejan el control de radares, la generación de productos del radar y la distribución de los datos.

IRIS Focus se ejecuta en un servidor web al que los usuarios se pueden conectar desde una intranet empresarial o desde una ubicación externa o de Internet. Las conexiones de red entre IRIS Focus y el back-end de procesamiento de datos pasan por un servidor con conector. Este servidor es un protocolo personalizado a través de TCP/IP que entrega los datos de radar de los servicios de back-end de IRIS a IRIS Focus. IRIS Focus sondea los datos del servidor y los muestra en la pantalla usando el navegador.

En la siguiente imagen, se muestra una configuración en la que se utiliza IRIS Focus como parte de una red completa de radares meteorológicos de Vaisala que consta de 2 sitios del radar.

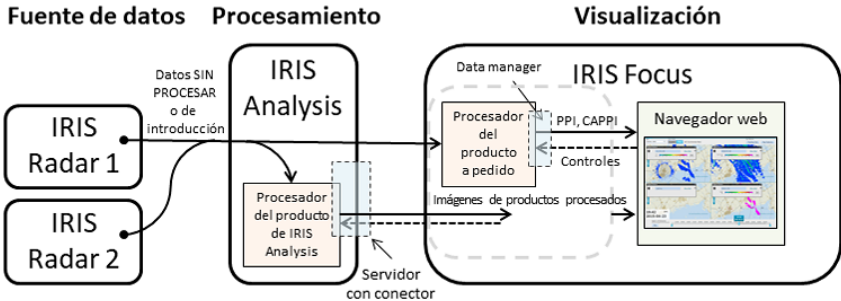


Figura 2 Flujo de datos de IRIS Focus

En este caso, IRIS Analysis e IRIS Radar se pueden considerar servicios de back-end para la interfaz de front-end de IRIS Focus. IRIS Focus se comunica con IRIS Analysis a través de una conexión de servidor con conector.

Los componentes tienen las funciones siguientes:

- *IRIS Radar*: maneja el sitio del radar y almacena datos recopilados de las señales de radar en formato SIN PROCESAR.
- *IRIS Analysis*: recibe datos SIN PROCESAR de IRIS Radar a través de una conexión segura y los convierte en productos del radar visualizables.
- *IRIS Focus*: sondea productos del radar preconfigurados provenientes de IRIS Analysis, los muestra en la interfaz web y genera productos del radar a pedido a partir de datos SIN PROCESAR.

2.2 Generación de productos de relámpagos

Los datos de los productos de relámpagos en IRIS Focus se originan en un sistema de detección de relámpagos de Vaisala que utiliza múltiples sensores remotos para detectar señales emitidas por descargas de relámpagos, mientras filtra las señales de fuentes que no son relámpagos. Cada sensor envía los datos al procesador central (el **Total Lightning Processor, TLP**) donde se determinan las ubicaciones de los relámpagos.

Para asegurarse de que el conjunto de datos de sensor se aplique al mismo evento de relámpagos, el TLP compara la hora en la que cada sensor registró el evento y luego calcula la ubicación precisa del evento de relámpagos. El TLP también registra varias otras características descriptivas de cada evento de relámpagos.

Los datos del TLP se envían a IRIS Focus. Los datos se transfieren al sistema en tiempo real, después de lo cual los productos de relámpagos pueden solicitarlos en periodos de tiempo específicos.

Un TLP puede consumir y fusionar conjuntos de datos de otros sistemas TLP para producir un superconjunto de datos. Por ejemplo, en el caso de que haya organizaciones de tres países vecinos que compartan datos TLP, pueden tener un superconjunto de soluciones de relámpagos de los tres países en cada uno de los sistemas TLP. Partiendo de ahí, pueden crear

subconjuntos de fuentes de datos según características de relámpagos o regiones geográficas. Luego, se puede alimentar cada uno de estos subconjuntos a un tema de Kafka específico en un clúster de Kafka específico. Se pueden varios sistemas IRIS Focus con cada uno de estos temas.

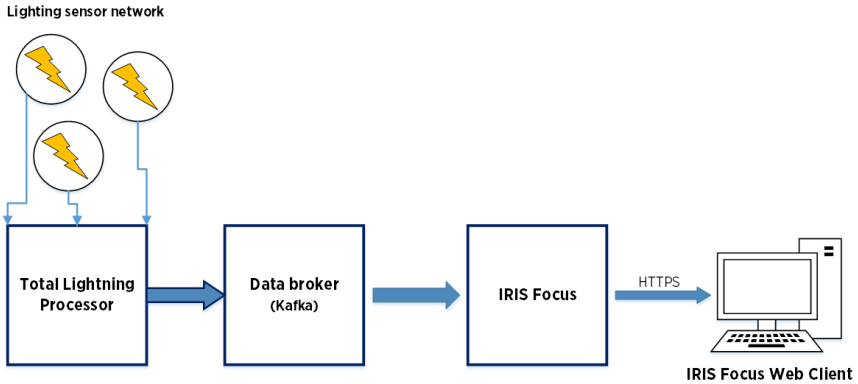


Figura 3 Arquitectura de relámpagos de IRIS Focus

2.3 Generación de productos de LIDAR

Los datos de los LIDARS de viento de Vaisala se pueden enviar a IRIS Focus para su visualización.

El software WindForge genera los datos en un archivo NetCDF. Luego, el archivo se envía a un directorio específico en el servicio de entrada de LIDAR, que a su vez envía el archivo al administrador de datos.

IRIS Focus es compatible con la versión 3.5.0 de WindForge.

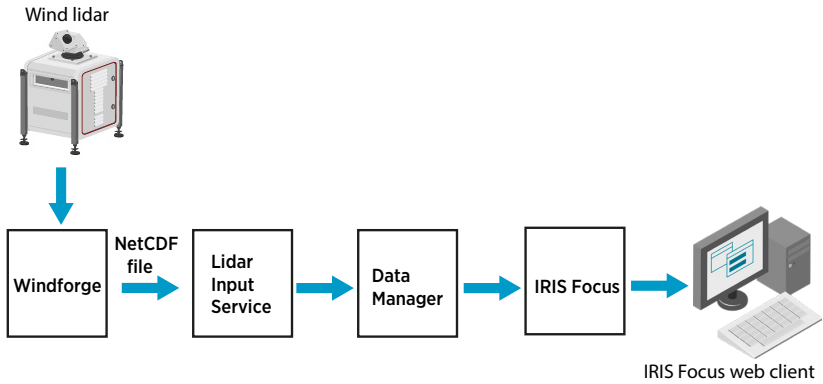


Figura 4 Arquitectura LIDAR de IRIS Focus

2.3.1 Descripción y recomendaciones de exploración

Tabla 3 Descripción y recomendaciones según el tipo de exploración

Tipo de exploración	Descripción y recomendaciones
PPI	Esta exploración mueve el cabezal de exploración en acimut con un elevation angle constante.
RHI	Esta exploración mueve el cabezal de exploración en elevación con un azimuth angle constante.
DBS	Esta exploración mueve el cabezal de exploración en 5 posiciones (4 puntos cardinales + 1 haz vertical).
FIXED	Esta exploración dirige el cabezal de exploración hacia una dirección fija durante un tiempo definido. Si la opción PBL está activada, esta exploración se usa para el cálculo de la altura de PBL . Los siguientes parámetros deben usarse para medir la altura de PBL : <ul style="list-style-type: none"> • elevation angle entre 60° y 120° • Tiempo total de ejecución (ms) de al menos 120 s
Wipe	Esta exploración desplaza el cabezal de exploración hacia la escobilla para limpiar la ventana. De forma predeterminada, una limpieza dura 1,2 segundos y usa casi 20 mL. Se recomienda programar de 1 a 2 limpiezas al día. Por ejemplo, una limpieza al día consumirá 2 litros en 100 días.
Composite	Esta exploración se compone de una combinación de otras exploraciones existentes.
Calibration	Exploración PPI usada para la beta de calibración.

Tipo de exploración	Descripción y recomendaciones
VAD	Esta exploración solo se usa para generar un escaneo radial. La exploración VAD es una alternativa a DBS para las líneas de visión de perfiles de viento.
Segment	La exploración Segment es una exploración inclinada que permite mediciones de trayectoria de planeo u otro escenario avanzado.
Volume	Una exploración Volume implica una sola exploración que contiene varios PPI en una elevación creciente. Se utiliza para el procesamiento de viento por volumen.

2.4 Licencias de IRIS Focus

IRIS Focus requiere una licencia de software para funcionar. Para activar la licencia, necesita una clave del producto.

Vaisala proporciona la clave del producto con la compra del software. Si ha adquirido el software y no ha recibido la clave del producto, comuníquese con Vaisala.

Para las entregas de servidores, Vaisala activa la clave del producto en la fábrica y un representante de Vaisala le envía la clave para referencia futura.

La licencia está asignada al hardware del servidor IRIS Focus o al ID del entorno virtual. Si cambia la configuración del hardware y necesita volver a instalar IRIS Focus, debe solicitar una licencia de repuesto a su representante de Vaisala.

Una excepción a esto es la clave de licencia USB. Si tiene una clave de licencia en USB, IRIS Focus se ejecutará cuando se inserte la clave de licencia en USB en el servidor. Si instala IRIS Focus en otro servidor, puede utilizar la clave de licencia en USB a ese servidor.

Para ver información sobre la versión de la licencia, inicie sesión en IRIS Focus como **admin** y seleccione **Admin. > Sistema > Administración de licencias**.

Opciones de licencia

IRIS Focus tiene una licencia básica llamada *IRIS Focus Light*. Esta licencia permite a los usuarios ver determinados datos meteorológicos en el mapa, pero ofrece una interacción limitada con las herramientas. La licencia completa se llama *IRIS Focus*. Esta licencia proporciona acceso a las funciones interactivas de IRIS Focus. La licencia *IRIS Focus* incluye todas las características de *IRIS Focus Light*.

Existen licencias independientes para visualizar datos de los radares meteorológicos y para visualizar los datos sobre relámpagos. Un usuario puede acceder a ambas licencias. El acceso a las licencias se define en el perfil del usuario.

IRIS Focus Light

Hay un número ilimitado de cargos en la vista *IRIS Focus Light*. Si no hay puestos de licencia *IRIS Focus* disponibles, el usuario iniciará sesión con una licencia *IRIS Focus Light*. Si falta la licencia, los usuarios no pueden iniciar sesión. Esto podría darse, por ejemplo, si se quitó la clave de licencia USB o si es una instalación nueva, no de fábrica, que necesita que se envíe un correo electrónico a Vaisala para recuperar la licencia.

Con una licencia de *IRIS Focus Light*, el usuario ve la vista del mapa *IRIS Focus Light*. Las siguientes características están disponibles:

- Ver un producto meteorológico predefinido a la vez (un producto de radar no en vivo o un producto de relámpagos)
- Al ver los datos actuales, ver áreas de interés con alertas activas resaltadas en el color de gravedad de la alerta
- Ver las capas de mapa WMS
- Ver la línea de tiempo de la animación
- Ver herramienta de cursor
- Crear y editar escalas de color personales
- Cambiar el sitio del radar
- Seleccionar las características del mapa
- Usar **Regla**
- Cambiar las preferencias del usuario

Hay dos variantes de la licencia *IRIS Focus Light*:

- ***IRIS_Focus_Light_LGT***
Esta licencia es para ver datos de relámpagos.
- ***IRIS_Focus_Light_WR***
Esta licencia es para ver los datos de radares meteorológicos.

IRIS Focus

Las licencias *IRIS Focus* se basan en un grupo de puestos flotantes.

Hay dos variantes de la licencia *IRIS Focus*:

- ***IRIS_Focus_Lightning***
Esta licencia permite a los usuarios ver visualizaciones de datos de sensores de redes de relámpagos a gran escala y usar todas las herramientas interactivas relacionadas.
- ***IRIS_Focus_Weather_Radar***
Esta licencia permite a los usuarios ver visualizaciones de datos de radares meteorológicos a gran escala y usar todas las herramientas interactivas relacionadas.

Con la licencia de *IRIS Focus*, están disponibles las siguientes características (aparte de todas las características de *IRIS Focus Light*):

- Crear lugares de interés y configurar alertas para dichos lugares
- Ver en el mapa los iconos de alerta
- Ver el historial de las alertas y la lista de las alertas activas
- Características y herramientas avanzadas para mapas

Licencias de características avanzadas

Además de las licencias *IRIS Focus Light* y *IRIS Focus*, las siguientes licencias de características avanzadas están disponibles. Son licencias en el nivel de sistema. Para todos los usuarios se aplica una licencia de características avanzadas.

También se requiere que el usuario tenga un puesto de Focus si se usa el producto **NetworkHealth**, el producto **Turbulence** y el pronóstico inmediato.

- **IRIS_WMS**
Con la licencia *IRIS_WMS*, se pueden agregar capas WMS externas al sistema. Los usuarios pueden acceder a las capas a través del panel de productos meteorológicos.
- **IRIS_Nowcast**
Con la licencia *IRIS_Nowcast*, obtiene acceso al algoritmo de pronóstico inmediato para crear pronósticos basados en datos de radares meteorológicos hasta 6 horas en el futuro. El uso de esta función también requiere la licencia *IRIS_Focus_Weather_Radar*.
- **IRIS_NetworkHealth_LGT**
Con la licencia *IRIS_NetworkHealth_LGT*, puede obtener la información de rendimiento de la red en el **Total Lightning Processor** y mostrar la información como producto **NetworkHealth** en el panel de productos. El uso de esta función también requiere la licencia *IRIS_Focus_Lightning*.
- **IRIS_StormIntensity_LGT**
Puede ver la capa de producto **Storm Intensity** con la licencia *IRIS_StormIntensity_LGT*. El uso de esta función también requiere la licencia *IRIS_WMS*.
- **IRIS_ThreatZone_LGT**
Puede ver el producto **Lightning Threat Zone** con la licencia *IRIS_ThreatZone_LGT*.
- **IRIS_VHF_LGT**
Puede ver datos sobre relámpagos VHF con la licencia *IRIS_VHF_LGT*.
- **IRIS_Turbulence**
Puede ver el producto **Turbulence** con la licencia *IRIS_Turbulence*.

Grupo de licencias basada en puestos

Las licencias *IRIS Focus* están disponibles para diferentes configuraciones. Para aumentar el número de puestos, debe reemplazar la licencia actual por una nueva. Para ello, debe ponerse en contacto con su representante de Vaisala.

El número de puestos define la cantidad de usuarios que pueden acceder a IRIS Focus al mismo tiempo. Por ejemplo, los primeros 5 usuarios que accedan al sistema recibirán derechos de *IRIS Focus* si hay 10 usuarios con privilegios de IRIS Focus configurados en el sistema y solo hay 5 puestos de IRIS Focus, mientras que los 5 usuarios restantes ingresarán al sistema con la credencial de *IRIS Focus Light*.

El número de puestos en una estación de trabajo se basa en el navegador. En una reserva de licencia, los usuarios pueden ver IRIS Focus en tantas instancias o pestañas del navegador, como Firefox®, según lo deseen. Si un usuario abre IRIS Focus en otro navegador, como Google Chrome™, reservan una licencia para cada navegador.

Licencias en función del número de radares meteorológicos

Las licencias *IRIS_Focus_Light_WR* y *IRIS_Focus_Weather_Radar* son válidas para un número definido de radares meteorológicos. Si tiene más radares en la red que licencias, debe definir a qué radares se aplican las licencias. Para hacer esto, configure el archivo *vsoweb-override.ini*.



PRECAUCIONES! Si tiene más radares en la red que licencias y no ha configurado la lista de radares para aplicar las licencias, el sistema no mostrará ningún dato del radar.

Consulte el capítulo *Configuración de licencias en función del número de radares* para obtener instrucciones detalladas.

Más información

- [Configuración de licencias en función del número de radares \(página 60\)](#)
- [Cargos del usuario \(página 143\)](#)

3. Requisitos

3.1 Requisitos del hardware de IRIS Focus

Tabla 4 Requisitos de hardware

Mínimo	Recomendado ¹⁾
<ul style="list-style-type: none"> • CPU de 4 núcleos moderno (serie Intel Xeon E5 o similar) • 32 GB de RAM • HDD de 1 TB • Resolución de la pantalla mínima de 1400 x 1050 	<ul style="list-style-type: none"> • CPU de 8 núcleos moderno (serie Intel Xeon E5 o similar) • 64 GB de RAM • HDD de 2x1 TB SAS en configuración RAID 1 • Resolución de pantalla de 1920 x 1200

1) *La opción de entrega del sistema IRIS Focus preinstalado usa la unidad de servidor en soporte PowerEdge R450 de Dell, que cumple con la configuración de hardware recomendada. Consulte la hoja de datos de los productos Dell para conocer todas las especificaciones.*

Asegúrese de que el zoom del navegador esté configurado al 100% o menos cuando visualice IRIS Focus en resolución mínima o baja.

La capacidad del hardware afecta directamente el rendimiento de IRIS Focus. En IRIS Focus pueden iniciar sesión múltiples usuarios y cada usuario puede tener múltiples capas meteorológicas y del terreno que se reproducen en la pantalla al mismo tiempo. Cada capa meteorológica y del terreno necesita algunos recursos del sistema.

3.2 Requisitos del software

IRIS Focus es compatible con los navegadores Microsoft Edge®, Mozilla Firefox® y Google Chrome™.

Antes de instalar IRIS Focus, el entorno debe cumplir con los siguientes requisitos de software.

Red de IRIS

La red de IRIS (por ejemplo, una instancia de IRIS Analysis) debe estar configurada correctamente para que los datos de al menos un sitio de radar estén disponibles para IRIS Focus.

AlmaLinux 8.4

Una imagen AlmaLinux 8.4 posterior montada en el servidor (instalación sin conexión) o una conexión a Internet funcional (instalación en línea).

La secuencia de comandos de instalación verifica la versión de varios paquetes básicos del sistema durante la instalación y los actualiza desde los medios montados o desde Internet.



Esta versión de IRIS Focus ha sido probada con AlmaLinux 8.4.

IRIS Analysis

El servidor de IRIS Analysis ofrece productos del radar a través de una conexión de servidor con conector propio. La conexión del servidor con conector está habilitada si, al menos, hay un radar conectado al servidor de IRIS Analysis, si, al menos, un producto está configurado y generado en IRIS Analysis y si este servidor tiene instalado el software de IRIS con la versión 8.13.6 o posterior. No es necesaria otra configuración adicional.

La proyección del mapa en la aplicación web de IRIS Focus depende de tener un solo radar o un grupo de sitios de radar para actuar como punto central en la representación del mapa.

En la mayoría de las configuraciones de IRIS Focus, el generador de productos del radar es un servidor de IRIS Analysis que se ha configurado anteriormente en el sitio del radar. Para obtener más información, comuníquese con Vaisala.

Para obtener información sobre la configuración de IRIS Analysis, consulte *IRIS and RDA Software Installation Guide (M211315EN)*.



Antes de comenzar con la instalación de IRIS Focus, asegúrese de conocer el nombre de host de su servidor con conector.

Administrador de datos

Los datos de volumen del radar se recopilan desde la interfaz del administrador de datos y se procesan en los productos del radar a pedido en la aplicación IRIS Focus.

El administrador de datos no necesita estar activo durante la instalación.

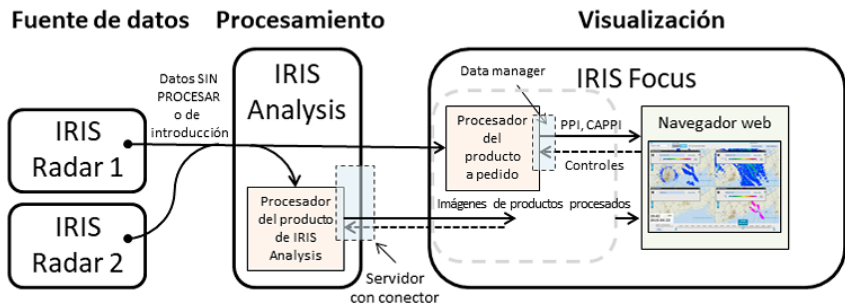


Figura 5 Generación de productos IRIS a pedido

Más información

- [Configuración del administrador de datos \(página 62\)](#)

3.3 Requisitos de la red

Tabla 5 Requisitos de la red de IRIS

Elemento	Especificación
Comunicación de IRIS Analysis y TLP a IRIS Focus	
Transferencia de datos de red	>100 Mbit/s (se recomiendan 1000 Mbit/s)

3.4 Requisitos de espacio en el disco del administrador de datos

La cantidad de datos del radar que se generan depende de diversas variables, incluidas, por ejemplo:

- El tamaño de los archivos SIN PROCESAR, según lo determinan factores como la estrategia de exploración del radar, el rango, la cantidad de datos registrados y la cantidad de precipitación.
- La cantidad de radares en la red.
- La cantidad de espacio en el disco reservada para la partición en donde el administrador de datos almacena los datos.

La siguiente tabla muestra ejemplos de cuánto espacio es necesario en el disco para que Administrador de datos almacene los datos recopilados durante un cierto período de tiempo. Aparte, se necesitan 400 GB para otros fines (*/srv* dividir). Para calcular el espacio aproximado en el disco, use la siguiente fórmula:

$$\text{totalDiskSpace GB} = 400 + (\text{scanSize GB} * \text{numberOfRadars} * (1440 / \text{scanIntervalMinutes}) * \text{daysOfData})$$

Tabla 6 Ejemplos de espacio aproximado en el disco que se requiere para un archivo SIN PROCESAR de IRIS de 0,01 GB

Intervalo de exploración (minutos)	Cantidad de radares	Días de datos				
		30 días	60 días	1 año	5 años	10 años
5	1	100 GB	500 GB	1 TB	5 TB	10 TB
10	1	50 GB	250 GB	500 GB	2,5 TB	5 TB
5	2	100 GB	1 TB	2 TB	10 TB	20 TB
10	2	100 GB	500 GB	1 TB	5 TB	10 TB

Intervalo de exploración (minutos)	Cantidad de radares	Días de datos				
		30 días	60 días	1 año	5 años	10 años
5	5	500 GB	2,5 TB	5 TB	25 TB	50 TB
10	5	200 GB	1,3 TB	2,6 TB	13 TB	26 TB
5	10	1 TB	5 TB	10 TB	50 TB	100 TB
10	10	500 GB	2,5 TB	5 TB	25 TB	50 TB

Más información

- [Administrador de datos \(página 157\)](#)

4. Arquitectura de IRIS Focus

Arquitectura de los productos del radar

IRIS Focus lee los datos en los formatos producidos por los procesadores de señales de los radares meteorológicos.

Por lo general, estos datos se transmiten a IRIS Focus a través del procesamiento de señales y el componente de análisis de IRIS Analysis, ya sea como productos de radar pregenerados o como archivos de datos de origen de exploración del radar que IRIS Focus procesa y muestra como productos de radar.

IRIS Focus solo acepta una única fuente de datos como su servidor con conector. IRIS Analysis puede estar conectado a un número ilimitado de sitios de radar y transmitir sus productos de radar a IRIS Focus.

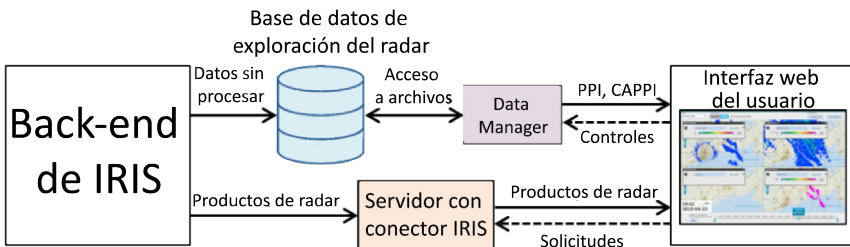


Figura 6 Arquitectura de IRIS Focus para productos del radar

Arquitectura para productos de relámpagos

Los datos de los productos de relámpagos en IRIS Focus se originan en un sistema de detección de relámpagos de Vaisala que utiliza múltiples sensores remotos para detectar señales emitidas por descargas de relámpagos, mientras filtra las señales de fuentes que no son relámpagos. Cada sensor envía los datos al procesador central (el **Total Lightning Processor**, TLP) donde se determinan las ubicaciones de los relámpagos.

Para asegurarse de que el conjunto de datos del sensor se aplique al mismo evento del relámpago, el TLP compara la hora en la que cada sensor registró el evento y luego calcula la ubicación precisa del evento del relámpago. El TLP también registra varias otras características descriptivas de cada evento del relámpago. Los datos del TLP se envían a IRIS Focus. Los datos se transfieren al sistema en tiempo real, después de lo cual los productos de relámpagos pueden solicitarlos en períodos de tiempo específicos.

Un TLP puede consumir y fusionar conjuntos de datos de otros sistemas TLP para producir un superconjunto de datos. Por ejemplo, en el caso de que haya organizaciones de tres países vecinos que compartan datos TLP, pueden tener un superconjunto de soluciones de relámpagos de los tres países en cada uno de los sistemas TLP. Partiendo de ahí, pueden crear

subconjuntos de fuentes de datos según características de relámpagos o regiones geográficas. Luego, se puede alimentar cada uno de estos subconjuntos a un tema de Kafka específico en un clúster de Kafka específico. Se pueden varios sistemas IRIS Focus con cada uno de estos temas.

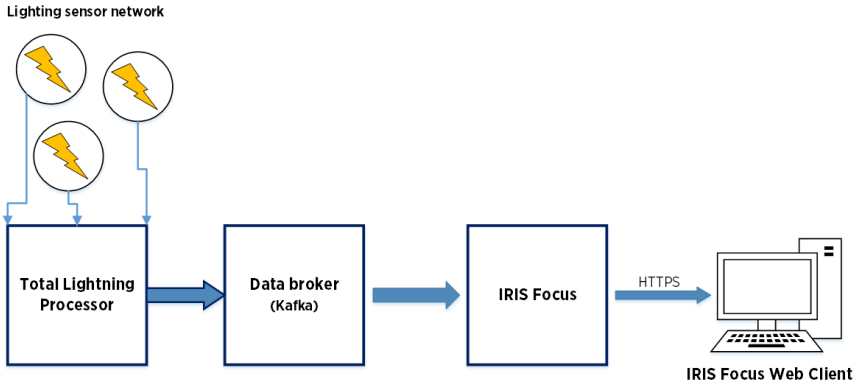


Figura 7 Arquitectura de relámpagos de IRIS Focus

Visualización de los productos en el mapa

Cada producto meteorológico se muestra superpuesto en la vista del mapa, que se representa por una instancia de GeoServer que se instala durante la instalación de IRIS Focus. Las capas de detalle y terreno del mapa siempre se encuentran al fondo y los productos meteorológico se dibujan superpuestos por encima. El usuario puede cambiar el orden de las capas de productos meteorológicos en tiempo real.

IRIS Focus también puede mostrar los datos recibidos a través del protocolo WMS; por ejemplo, los datos satelitales. Estos datos también se muestran como capas de productos sobre la capa del mapa.

La mayoría de los productos meteorológicos tienen escalas de colores editables. Las escalas de colores se almacenan en el servidor IRIS Focus y pueden reusarse.

4.1 Capas de mapa

Tanto el mapa de fondo como las visualizaciones de los datos meteorológicos se trazan como capas individuales y, a continuación, se combinan para formar una descripción general de las condiciones meteorológicas actuales.

También puede ver las capas WMS de fuentes externas, como las capas de imagen satelital, como capas en el mapa.

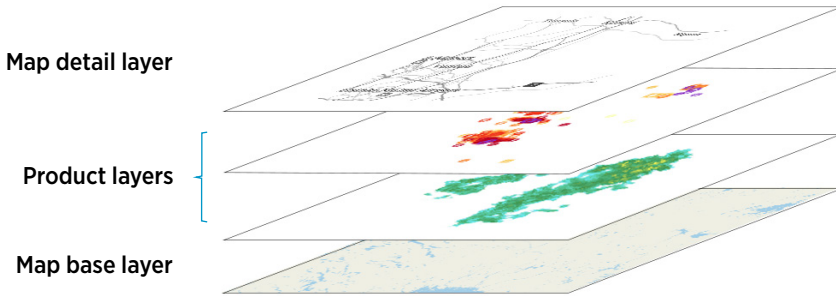


Figura 8 Capas de mapa de IRIS Focus

Capas de mapa

El fondo y el primer plano constan de capas no interactivas. En la parte inferior, hay una capa base de mapa, que se puede mejorar con capas de detalle que contengan carreteras, límites jurisdiccionales y otras características geográficas similares. La capa de detalles del mapa se proyectará sobre las capas de productos.

Capas de productos

Los usuarios de IRIS Focus pueden tener hasta cuatro capas de productos incluidas en la representación del mapa, las cuales consisten en cualquier combinación de IRIS Focus o productos WMS externos para los que la instalación tiene licencia.

4.2 GeoServer y mapas

El motor de mapas de IRIS Focus usa la arquitectura de GeoServer. Cuando se leen los datos desde un único sitio de radar, GeoServer representa el mapa con proyección acimutal equidistante, lo que significa que todas las direcciones y distancias son correctas si se miden desde el punto de origen que, en este caso, es el sitio del radar. Cuando se leen los datos desde una combinación de múltiples sitios de radar, se usa la proyección Web Mercator.

Los datos del terreno en IRIS Focus constan de un mapa detallado de vectores de la Tierra, separado en múltiples capas. El contenido del mapa base dispone de una licencia del proyecto de colaboración [OpenStreetMap](#), que proporciona todos los archivos en formato Shapefile de vector para el terreno base.



Figura 9 Mapa base desde GeoServer

Para ahorrar recursos del sistema, los archivos Shapefile se combinan en diferentes niveles de detalles del mapa que, cuando es posible, se representan como una sola capa. Por ejemplo, cuando se selecciona el nivel de mapa **Full detail**, no se trazan capas separadas para el terreno, los caminos, las etiquetas del mapa y otras características del mapa. En vez de eso, se precompila todo el contenido en una sola capa en el paquete de mapas de IRIS Focus y luego, se lo traza en la pantalla.

Cuando un usuario abre la vista del mapa en IRIS Focus, GeoServer procesa los datos de vectores en el área de la vista actual en compuestos de 256 x 256 en formato PNG, los cuales aparecen en la ventana del navegador. Los nuevos compuestos se calculan y generan cada vez que el usuario realiza acercamientos y desplazamientos en el mapa, por lo que avanzar en el mapa puede ser un poco lento al principio. Para mejorar el rendimiento, GeoServer ejecuta un componente de almacenamiento en caché llamado GeoWebCache, que almacena los mosaicos para una recuperación más rápida en el futuro.

GeoServer tiene una interfaz web de administración que se ejecuta en la siguiente ubicación:

`http://localhost:24180/geoserver.`

El nombre predeterminado de la cuenta de administración es **admin**, y la contraseña se encuentra en el siguiente archivo:

`/etc/vaisala/radarsw/configuration/gis-override.ini`

La contraseña se genera automáticamente durante la instalación de IRIS Focus.

Los datos del mapa base se almacenan en una base de datos PostgreSQL, que también almacena todos los datos de la aplicación web.

Más información

- [Agregar capas de mapa externas \(página 155\)](#)

4.3 Productos del radar a pedido

Cuando se visualizan los productos del radar a pedido, IRIS Focus recupera los datos sin procesar de medición de radares desde el back-end y los procesa en tiempo real. Esto proporciona un control manual de los parámetros del producto de radar.

Todos los datos sin procesar de volumen de radares se almacenan y también se pueden usar más adelante para la generación de productos a pedido.

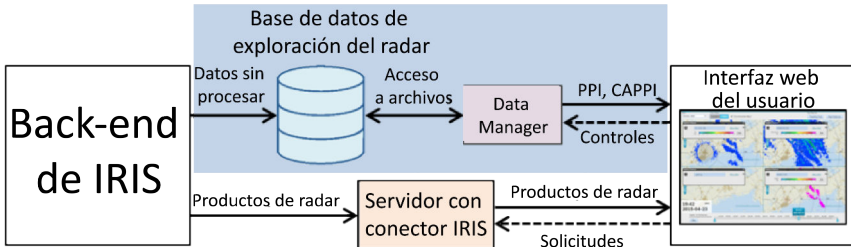


Figura 10 Componentes del producto a pedido

Los datos para los productos a pedido provienen de los archivos en formato **RAW** producidos por el back-end de IRIS.

IRIS Focus lee los datos **RAW** a través del administrador de datos.

Cuando selecciona un producto del radar a pedido en IRIS Focus, la aplicación web accede a la base de datos y recupera los datos necesarios, no solo para la situación actual, sino para todo el segmento registrado. Luego, los datos se procesan y se muestran en IRIS Focus.

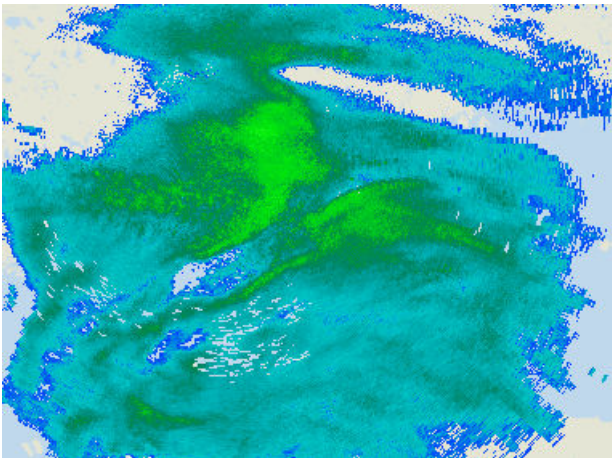


Figura 11 Producto del radar visualizado

Más información

- [Administrador de datos \(página 157\)](#)

4.4 Productos del radar de IRIS Analysis

Los productos del radar de IRIS Analysis son generados por los componentes de procesamiento de señales en IRIS Analysis. IRIS Focus lee la lista de los productos y le permite seleccionar cuál de estos desea mostrar en la visualización del mapa de IRIS Focus.

Los productos del radar y sus configuraciones están preconfigurados y solo se muestran en IRIS Focus. No se pueden editar en la visualización del mapa de IRIS Focus.

No existe un límite máximo para la cantidad de productos del radar preconfigurados que IRIS Focus puede tener.

Los datos de volumen sin procesar se almacenan en un servidor de IRIS Analysis. Los datos se pueden archivar en cinta o almacenar en una gran matriz de discos.

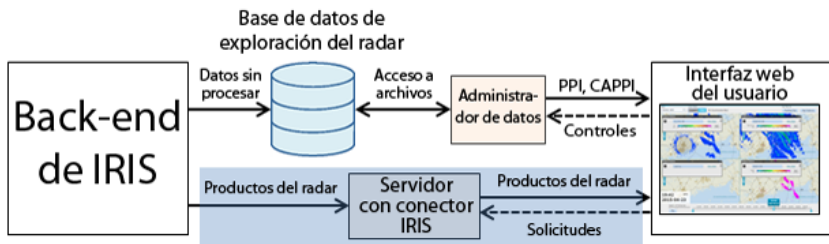


Figura 12 Flujo de datos del producto de IRIS Analysis a IRIS Focus

Los productos del radar se rasterizan en imágenes de mapa de bits 2D, según la configuración de procesamiento de señales de back-end. Las imágenes se envían a la interfaz de usuario web de IRIS Focus a través de la interfaz del servidor con conector de IRIS. El servidor con conector usa el puerto TCP 30735 para comunicarse con IRIS Focus.

Al seleccionar un producto preconfigurado en IRIS Focus, IRIS Focus sondea el servidor con conector y carga la imagen.

La resolución de los productos del radar preconfigurados está limitada por la capacidad del módulo de procesamiento que los produce. Por ejemplo, IRIS Analysis tiene las siguientes limitaciones:

- Número máximo de **bins** en cualquier **rayo** en cualquier momento: 4200
- Número máximo de **rayos** en un barrido: 1024
- Número máximo de **parámetros** registrados en un **barrido**: 16
- Número máximo de **barridos** por **exploración**: 40

Para obtener información sobre cómo configurar los productos de IRIS Analysis, consulte *IRIS Product and Display Guide (M211319EN)*.

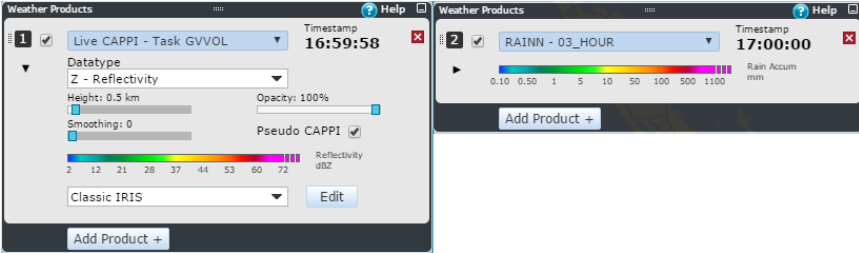


Figura 13 Configuración del producto a pedido y de IRIS Analysis

4.5 Capa de relámpagos GLD360

Vaisala ofrece un servicio de suscripción opcional para el servicio de datos globales de relámpagos Dataset GLD360. GLD360 es un flujo especial de datos que mide las descargas de rayos de la superficie de la Tierra y sus datos se generan fuera de IRIS Focus.

GLD360 puede integrarse con IRIS Focus e incluirse como una capa de relámpagos WMS adicional en la interfaz web del usuario, donde el usuario puede verla como las capas de productos del radar.

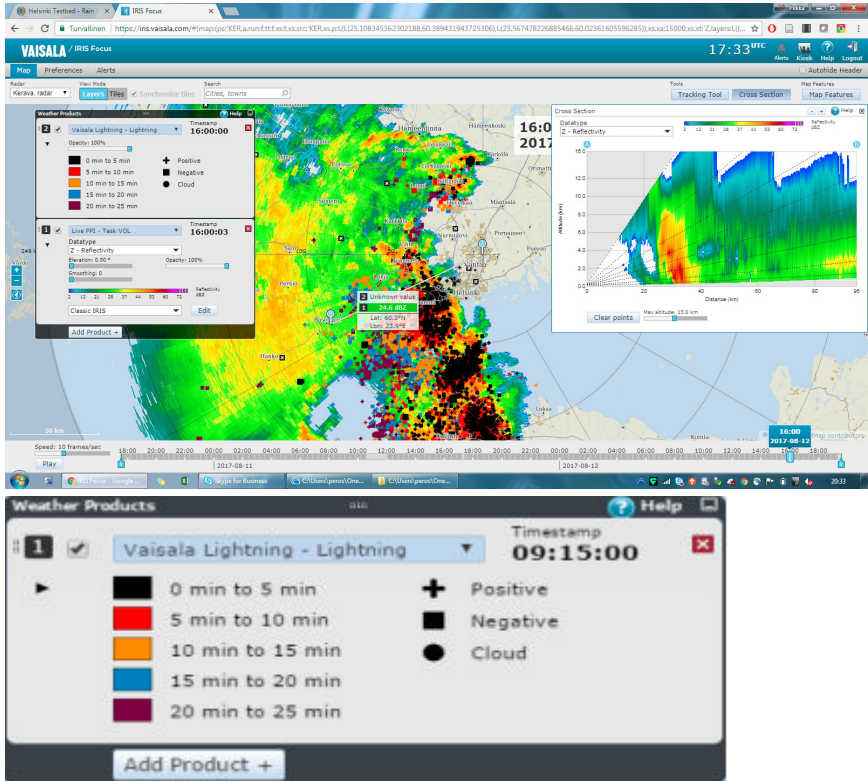


Figura 14 Controles y capa de relámpagos GLD360

Para usar la capa de relámpagos GDL360, el servidor IRIS Focus debe estar en línea y su organización debe tener una suscripción activa para acceder al servicio de datos del GLD360. Para obtener información sobre la suscripción al servicio de datos GLD360, comuníquese con Lightning Data Services de Vaisala.

Más información

- [Adición de capa de relámpagos GLD360 \(página 151\)](#)

4.6 Aplicación web

IRIS Focus es compatible con los navegadores Microsoft Edge®, Mozilla Firefox® y Google Chrome™.

IRIS Focus acepta solo conexiones HTTPS. Todas las solicitudes al puerto HTTP estándar se redirigen al puerto HTTPS 443.

Toda la configuración de la aplicación se almacena en una base de datos PostgreSQL en el servidor IRIS Focus.

Más información

- [Instalación de un certificado CA \(página 162\)](#)
- [Certificados \(página 180\)](#)
- [Cifrado \(página 180\)](#)

5. Instalación para radar meteorológico

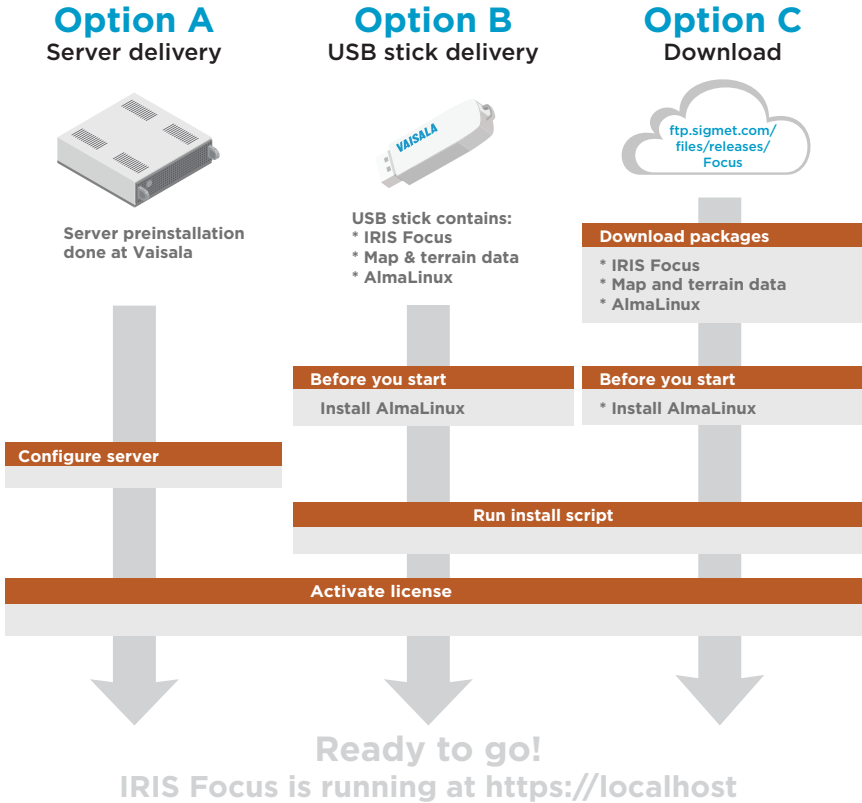


Figura 15 Opciones de entrega de IRIS Focus

- Opción A** Entrega del sistema preinstalado de Vaisala. La opción "llave en mano". Haga un pedido y espere la entrega de Vaisala.
- Opción B** Tarjeta USB preconfigurada que contiene el sistema operativo AlmaLinux y todos los archivos necesarios para instalar IRIS Focus.
- Opción C** Paquetes de instalación descargables. Descargue los paquetes necesarios para instalar IRIS Focus en su servidor.

5.1 Descarga de paquetes de instalación

- ▶ 1. Conectarse al **servidor Vaisala Sigmet** (<https://ftp.sigmet.com>) usando un navegador web o un cliente FTP.

El servidor host permite acceso de lectura para las conexiones de FTP anónimas. Los archivos vienen en partes. Siga los pasos del capítulo *Unión y verificación de archivos* para unir las partes del archivo.

- 2. Vaya a `/files/releases/Focus/<latest version>/Focus_install` si usa un navegador web o vaya a `/outgoing/releases/Focus/latest version>/Focus_install` si utiliza un cliente FTP.
- 3. Descargue los archivos en el directorio `installer`.



Los archivos son muy grandes. Use una herramienta de descarga como **CrossFTP** que permite reanudar las descargas para recuperar los archivos.

- 4. Vaya a `/releases/Focus/vaisala-map-data` y descargue los archivos de mapa de `/vaisala-iris-maps-v2` y los archivos de datos del terreno de `/vaisala-iris-terrain-v2`.

- 5. Si necesita la imagen de instalación de AlmaLinux, puede descargarla desde aquí:

https://ftp.sigmet.com/files/releases/AlmaLinux/AlmaLinux-8.4-x86_64-dvd.iso



La imagen de instalación de AlmaLinux es muy grande.



Puede omitir la imagen de instalación AlmaLinux si ya ha instalado adecuadamente un servidor de AlmaLinux configurado.

5.1.1 Unión y verificación de archivos

Cada archivo tiene un archivo `md5sum` asociado ubicado en el mismo directorio de descargas.

Después de descargar los archivos, verifique su integridad. Para ello, compare el hash MD5 de cada archivo con el hash que se proporciona en el sitio de la instalación.

- ▶ 1. Verifique los valores de la suma de control MD5 que tienen los archivos de instalación descargados para IRIS Focus:
 - En AlmaLinux: use la herramienta de línea de comandos preinstalada **md5sum**:
md5sum [filename]
 - En Microsoft Windows: use la utilidad preinstalada **CertUtil**:
certutil -hashfile [filename] MD5
- 2. Una las partes del archivo de instalación de IRIS Focus para crear un único archivo tar con el comando siguiente:

```
cat IRIS_Focus*_part_* >| IRIS_Focus_7_1_Installer.tar
```

- 3. Del archivo tar que creó, obtenga el valor de suma de control MD5:

```
md5sum IRIS_Focus_7_1_Installer.tar
```

- 4. Verifique que el valor de suma de control MD5 coincida con el mostrado en el archivo *IRIS_Focus_7_1_Installer.tar.md5* que descargó de <https://ftp.sigmet.com>
- 5. Si observa discrepancias, vuelva a descargar el archivo que no coincide.
- 6. Obtenga el valor de suma de control MD5 para los archivos de mapa:

```
md5sum vaisala-iris-maps-v2-part* | tee mymd5sums
diff mymd5sums vaisala-iris-maps-v2.md5sum.txt && echo "Checksum verified ok"
```

- 7. Obtenga el valor de suma de control MD5 para los archivos de mapa y terreno:

```
md5sum vaisala-iris-terrain-v2-part* | tee mymd5sums
diff mymd5sums vaisala-iris-terrain-v2.md5sum.txt && echo "Checksum verified ok"
```

- 8. Una los archivos de datos del terreno para formar dos archivos zip:

```
cat vaisala-iris-terrain-v2-part* >| terrain-v2.zip
unzip terrain-v2.zip
rm terrain-v2.zip
```

5.2 Requisitos previos para la instalación

Antes de instalar IRIS Focus, asegúrese de que su entorno cumpla con los requisitos de software y hardware necesarios.

Más información

- Requisitos del hardware de IRIS Focus (página 20)
- Requisitos del software (página 20)

5.3 Instalación de AlmaLinux

Un requisito previo para instalar IRIS Focus es que AlmaLinux se encuentre instalado en su sistema IRIS Focus previsto.



Esta versión de IRIS Focus ha sido probada con AlmaLinux 8.4.

Seleccione una imagen de instalación de [Servidor Vaisala Sigmet \(https://ftp.sigmet.com/files/releases/AlmaLinux/AlmaLinux-8.4-x86_64-dvd.iso\)](https://ftp.sigmet.com/files/releases/AlmaLinux/AlmaLinux-8.4-x86_64-dvd.iso) y consulte las instrucciones en [Guías Tecmint Linux \(https://www.tecmint.com/almalinux-installation/\)](https://www.tecmint.com/almalinux-installation/) sobre cómo realizar la instalación de AlmaLinux si no tiene un sistema AlmaLinux en ejecución.

Tabla 7 Partición de disco recomendada por Vaisala

Partición	Tamaño
/Inicio	50 GB
/arranque	500 MB
/var	100 GB
/	100 GB
intercambiar	tamaño de RAM + 2 GB
/usr/iris_data	200 GB
/srv	100 % del espacio restante en el disco

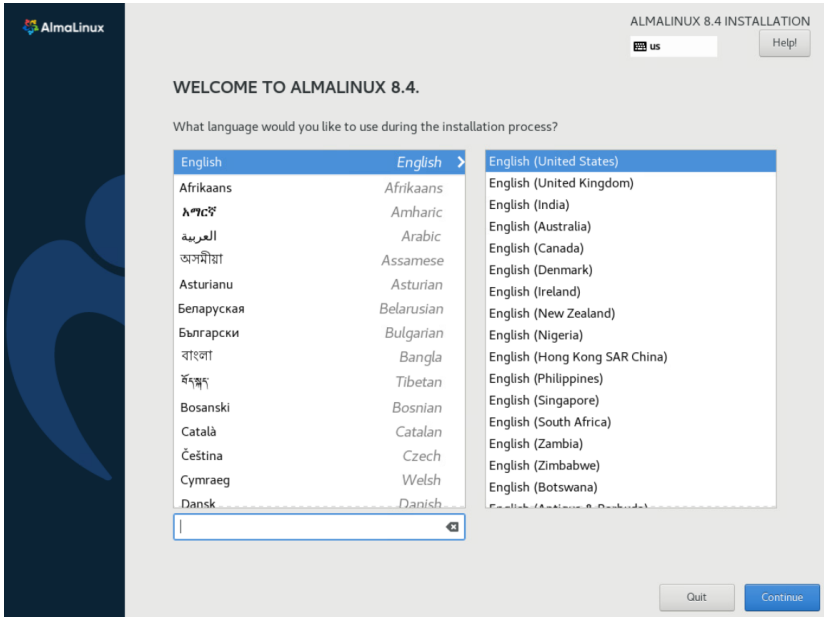
Si solo hay poco espacio en el disco, puede disminuir el tamaño de las particiones */home*, */var* y */* de 10 a 20 GB.



Cuando solo está instalando IRIS Focus en el servidor (y no IRIS Analysis), no cree una partición */usr/iris_data*. En su lugar, asigne todo el espacio restante en el disco a la partición */srv*.

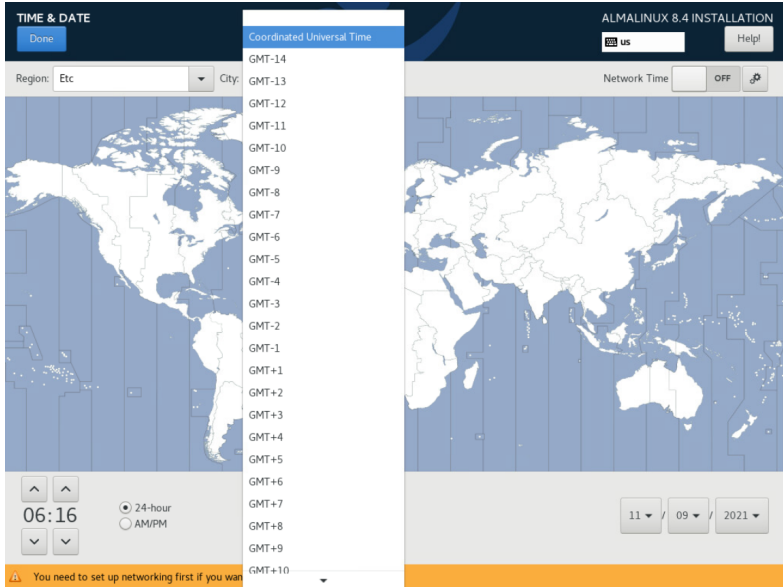
Instale AlmaLinux según las instrucciones estándar, con los siguientes cambios.

- ▶ 1. Seleccione el idioma de instalación.



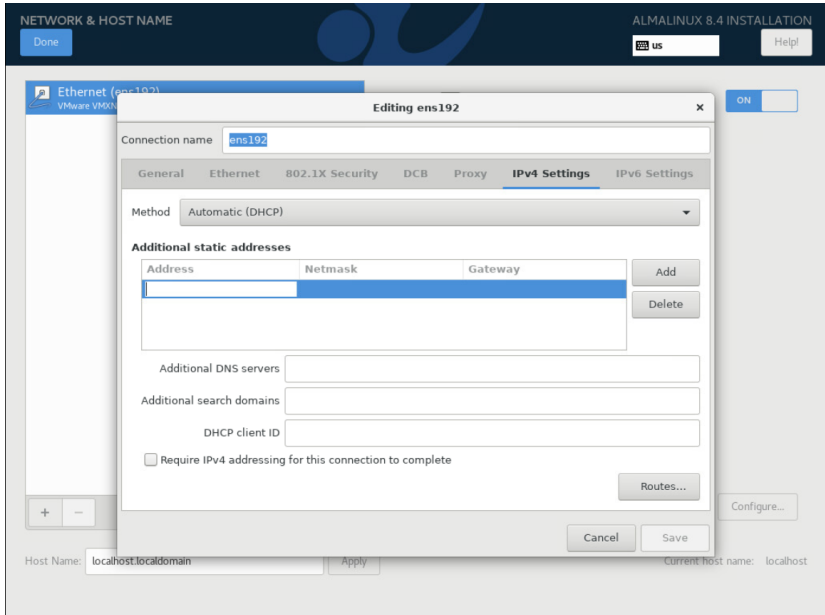
2. En **TIME & DATE**, configure el reloj del sistema al horario universal coordinado (UTC). Para ello, elija los siguientes valores:

- Región: **Etc**
- Ciudad: **Coordinated Universal Time**



3. En **SOFTWARE SELECTION**, mantenga la selección predeterminada para **Base Environment Type : Server With GUI**.

4. En la pantalla de instalación de AlmaLinux, seleccione **Network & Host Name**.



- a. Encienda la red **ON**.
- b. Seleccione **Configure**.
- c. En la pestaña **General**, seleccione **Connect automatically with priority**.
- d. En la pestaña **IPv4 Settings**, seleccione **Method > Manual**.
- e. En la pestaña **IPv4 Settings**, seleccione **Add** para añadir su dirección IP de la red, Netmask, Gateway y los servidores de DNS.
- f. Seleccione **Save**.
- g. En **Host Name**, asigne un nombre a este servidor.
- h. Seleccione **Apply**.
- i. Seleccione **Done**.

5. En **INSTALLATION DESTINATION**, inicie la partición manual:
 - a. Seleccione el disco duro.
 - b. Seleccione **Select Storage Configuration, Custom**.
 - c. Seleccione **Done**.


INSTALLATION DESTINATION ALMALINUX 8.4 INSTALLATION

[Done](#) [Help!](#)

Device Selection
Select the device(s) you'd like to install to. They will be left untouched until you click on the main menu's "Begin Installation" button.

Local Standard Disks

1000 GIB

 **VMware Virtual disk**
sda / 1000 GiB free

Disks left unselected here will not be touched.

Specialized & Network Disks

[Add a disk...](#)

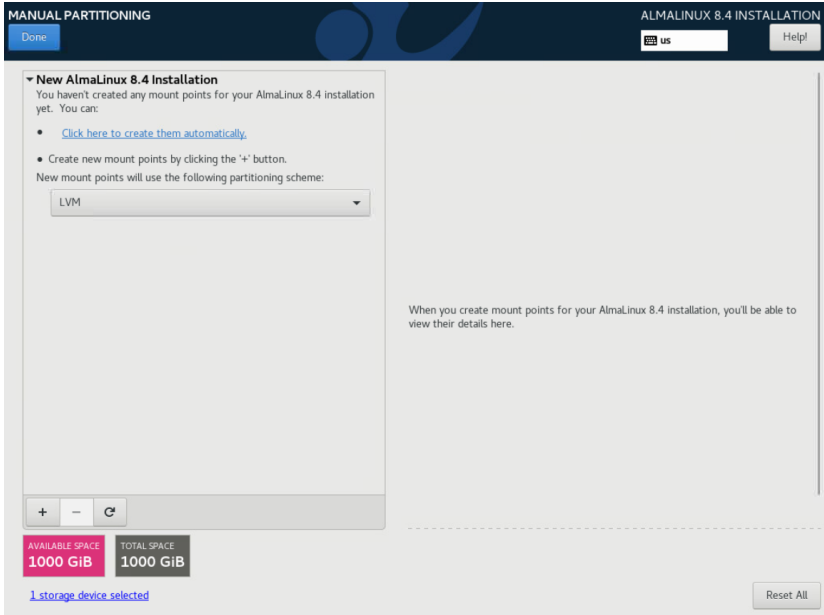
Disks left unselected here will not be touched.

Storage Configuration

Automatic Custom

[Full disk summary and boot loader...](#) 1 disk selected; 1000 GIB capacity; 1000 GIB free [Refresh...](#)

6. Seleccione **Click here to create them automatically**.



Debe modificar la partición manualmente en los siguientes pasos tras crear las particiones automáticas.

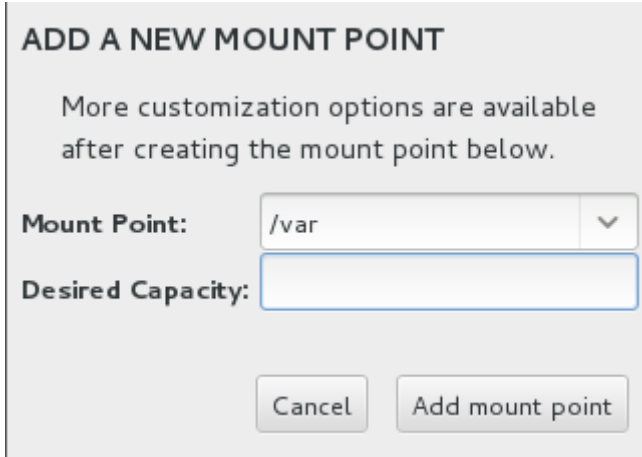
7. Modifique la partición **/home**.

- a. Seleccione la partición **/home**.
- b. En **Desired Capacity**, configure el tamaño de la partición principal (**/home**) como **50 GiB**.
- c. Seleccione **Update Settings**.

8. Cree la partición */var*:

- a. Seleccione el icono más (+).

Aparecerá el cuadro de diálogo **ADD A NEW MOUNT POINT**.



ADD A NEW MOUNT POINT

More customization options are available after creating the mount point below.

Mount Point: ▼

Desired Capacity:

- b. En **Mount Point**, escriba */var*
- c. En **Desired Capacity**, configure el tamaño de la partición */var*. Para ello, escriba **100 GiB**.
- d. Seleccione **Add mount point**.

9. Seleccione */boot*.

- a. En **Desired Capacity**, configure el tamaño de la partición */boot*. Para ello, escriba **500 MiB**.
- b. Seleccione **Update Settings**.

10. Seleccione */*.

- a. En **Desired Capacity**, configure el tamaño de la partición raíz (*/*). Para ello, escriba **100 GiB**.
- b. Seleccione **Update Settings**.

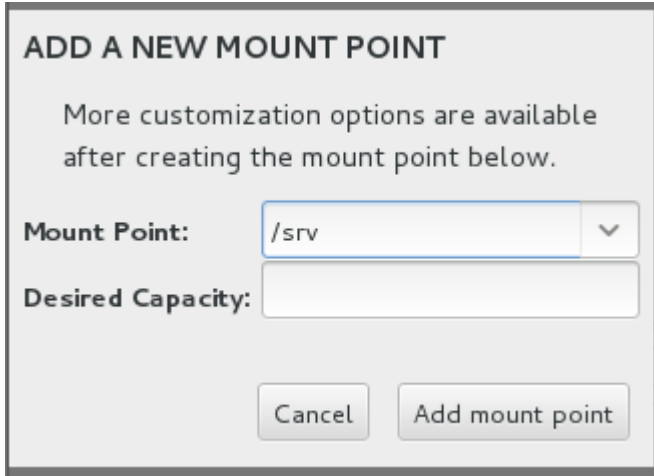
11. Seleccione *swap*.

- a. En **Desired Capacity**, configure el tamaño de intercambio al tamaño que corresponde a RAM + 2 GB.
- b. Seleccione **Update Settings**.

12. Cree la partición */srv*:

a. Seleccione el icono más (+).

Aparecerá el cuadro de diálogo **ADD A NEW MOUNT POINT**.



ADD A NEW MOUNT POINT

More customization options are available after creating the mount point below.

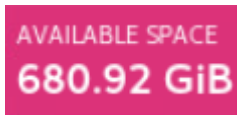
Mount Point: ▼

Desired Capacity:

Cancel Add mount point

b. En **Mount Point**, escriba */srv*

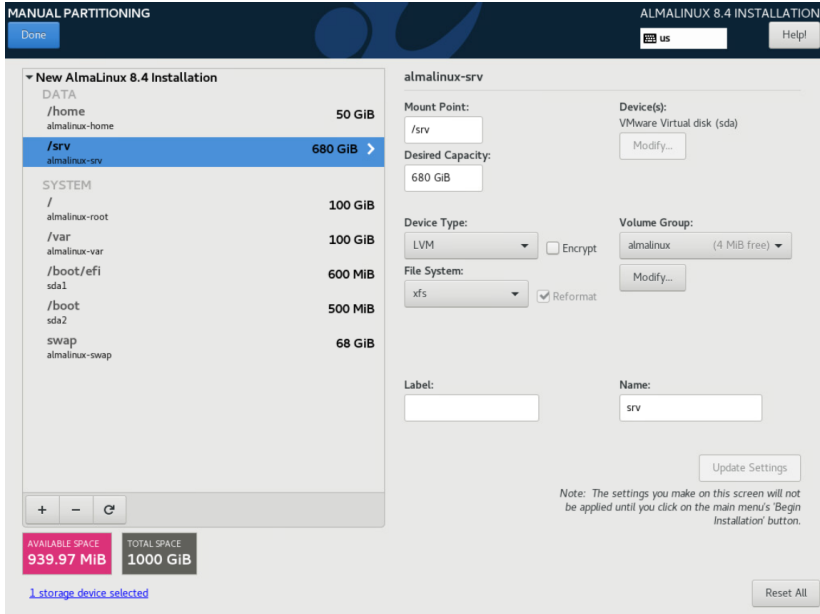
c. Bajo **Desired Capacity**, use casi todo el espacio disponible del servidor (indicado en el cuadro rosa) para la partición */srv* escribiendo, por ejemplo, **680 GiB**.



d. Seleccione **Add mount point**.

13. Seleccione **Done**.

- Verifique que las particiones estén definidas así (tenga en cuenta que `/srv` tiene un valor diferente):



- Seleccione **Done > Accept Changes**.

5.3.1 Configuración de la contraseña raíz

Si el sistema se instaló previamente en Vaisala, la contraseña predeterminada es xxxxxxxx.

1. Seleccione **ROOT PASSWORD**.

Se abre la ventana **Root Password**.

2. Ingrese su contraseña de root.

Consulte el medidor de seguridad de contraseñas. Si bien Vaisala le recomienda usar una contraseña segura, el software no le impide ingresar una contraseña débil.

3. En el cuadro de texto de confirmación, vuelva a ingresar la contraseña raíz.
4. En la esquina superior izquierda, seleccione **Done** para regresar a la página de configuración principal.

Si su contraseña es débil, se le solicitará seleccionar **Done** por segunda vez.

5.3.2 Finalización de la instalación

- ▶ 1. Seleccione **USER CREATION**.
- 2. Cree una cuenta con las siguientes propiedades:
 - Nombre de usuario: **radarop**
 - Contraseña: [**elija la contraseña o use la contraseña predeterminada xxxxxx**]
 Vaisala recomienda no usar la contraseña predeterminada.
- 3. En la esquina superior izquierda, seleccione **Done** para regresar a la página de configuración principal.

Si su contraseña es débil, se le solicitará seleccionar **Done** por segunda vez.
- 4. Seleccione **Begin Installation**.

La instalación continuará durante algunos minutos.
- 5. Cuando se le solicite, seleccione **Reboot System**.
- 6. Seleccione **LICENSE INFORMATION**.
- 7. Acepte el acuerdo de licencia.
- 8. Seleccione **Done**.
- 9. Seleccione **FINISH CONFIGURATION**.

La instalación de AlmaLinux ya está completa. Está listo para instalar IRIS Focus.

5.4 Verificar o anular el FQDN de su servidor

Antes de instalar el software, debe determinar o configurar el nombre de dominio completo (FQDN) del servidor IRIS Focus. Al conectar con su servidor IRIS Focus, el FQDN debe ser el nombre que usarán los clientes externos. En la instalación se supone que es correcta la información al respecto del comando hostname.

Por ejemplo, el comando hostname debe comunicar **iris-focus.company.com** de la manera que se indica a continuación si la URL final va a ser **https://my-iris-focus.company.com/**:

```
[root@my-iris-focus ~]# hostname --fqdn
my-iris-focus.company.com
[root@my-iris-focus ~]#
```

Puede exportar un comando de entorno para indicar cuál debe ser el nombre de host correcto si su servidor no informa del nombre de host correcto. Por ejemplo, debe ejecutar el comando siguiente si el resultado anterior hubiera sido "my-iris" y el valor correcto debería haber sido "my-iris-focus.company.com":

```
export HOST_FQDN=my-iris-focus.company.com
```

5.5 Instalación de IRIS Focus desde una memoria USB

El USB de instalación de IRIS Focus contiene la siguiente estructura de archivos para la instalación de la versión principal:

```
Focus_install
  vaisala-iris-maps-v2
  vaisala-iris-terrain-v2
  installer
  documentation
```

En el caso de un lanzamiento de parche, la memoria USB también puede incluir un archivo .tar adicional para el parche.

Para instalar IRIS Focus desde la memoria USB, debe copiar los archivos al servidor AlmaLinux y prepararlos para la instalación.

- ▶ 1. Reinicie el sistema.
- 2. Inicie sesión en el servidor como **root**.
- 3. Inserte la memoria USB.
 - Si ya está conectada, retírela y vuelva a insertarla.
- 4. En el cuadro de diálogo emergente, seleccione **Open With Files**.
- 5. Haga clic con el botón derecho en un área vacía y seleccione **Open in Terminal**.
- 6. En la terminal, escriba **pwd** y presione **INTRO**.

Por lo general, el resultado es `/run/media/root/IRIS_FOCUS`.

- 7. Copie el directorio `Focus_install` en el servidor AlmaLinux:

```
mkdir /srv/Focus_install
cp -r /run/media/root/IRIS_FOCUS/Focus_install/* /srv/Focus_install
```

- 8. Cambie al directorio `srv/Focus_install/installer` y una las partes del archivo .tar:

```
cd /srv/Focus_install/installer
cat IRIS_Focus_7_1_Installer_part_* >> IRIS_Focus_7_1_Installer.tar
```

- 9. Ejecute los siguientes dos comandos y verifique que obtiene el mismo resultado para asegurarse de que el archivo ahora sea correcto:

```
md5sum IRIS_Focus_7_1_Installer.tar
cat IRIS_Focus_7_1_Installer.tar.md5
```

10. En el directorio de versión predeterminado, extraiga los archivos de instalación:

```
tar -xvf IRIS_Focus_7_1_Installer.tar
```

11. Cámbiese al directorio `/srv/Focus_install/vaisala-iris-terrain-v2`:

```
cd /srv/Focus_install/vaisala-iris-terrain-v2
```

- a. Una las partes de archivos:

```
cat vaisala-iris-terrain-v2-part* > vaisala-iris-terrain-v2.zip
```

- b. Descomprima el archivo .zip de terreno resultante:

```
unzip vaisala-iris-terrain-v2.zip
```

- c. Quite los archivos adicionales:

```
rm -rf vaisala-iris-terrain-v2-part*
rm -rf vaisala-iris-terrain-v2.zip
```

12. Ejecute la secuencia de comandos de instalación de IRIS Focus:



<root application URL> es el nombre de host en el siguiente ejemplo de comando de instalación. Debe cambiar el valor del parámetro `security.cors.origin.whitelist` en el archivo `vsoweb-override.ini` y reiniciar la aplicación si cambia el nombre de host. El interruptor `cors-origin-whitelist (-cow)` determina el valor del encabezamiento `Access-Control-Allow-Origin`. Debe tener el mismo valor que la URL de la aplicación root. El nombre del equipo de instalación es el valor predeterminado.


```
cd /srv/Focus_install/installer
./rsw-installer --offline --gis-db-dump\
/srv/Focus_install/vaisala-iris-maps-v2 --terrain-dir\
/srv/Focus_install/vaisala-iris-terrain-v2 --radar -s <hostname or IP of
IRIS Analysis socket server> -cow <root application URL>
```

13. Para que aparezcan los servicios de forma limpia, reinicie el sistema con el comando siguiente:

```
reboot
```

5.5.1 Opciones de comando de instalación y configuración

Tabla 8 Opciones de comando de instalación

Opción	Descripción
--admin-password	Establezca una contraseña de administrador no predeterminada
--admin-user	Asigne un usuario administrador no predeterminado
-c --config-dir	Directorio de configuración
-cow	<p>El interruptor <code>cors-origin-whitelist (-cow)</code> determina el valor del encabezamiento <code>Access-Control-Allow-Origin</code>. Debe tener el mismo valor que la URL de la aplicación <code>root</code>. <code><root application URL></code> corresponde al nombre de host en el comando de instalación. El nombre del equipo de instalación es el valor predeterminado.</p> <div style="border: 1px solid gray; padding: 5px; background-color: #f0f0f0;"> <p> Debe cambiar el valor del parámetro <code>security.cors.origin.whitelist</code> en el archivo <code>vsoweb-override.ini</code> y reiniciar la aplicación si cambia el nombre de host.</p> </div>
--deactivate-admin	Después de ejecutar este script, desactive la cuenta de administrador. No es necesario para instalaciones estándar.
-d --dry-run	Enumere los pasos que se ejecutarán (sin ejecutarlos)
-g --geoserver-config-url	Punto final de configuración de GeoServer (predeterminado: http://localhost:24180/geoserver)
-gis-db-dump	Ubicación de los archivos de mapas
-h or --help	Mostrar información de ayuda
--lightning	Permitir la configuración para el proveedor de relámpagos
--no-prompt	Fallas (salidas) por error sin confirmación del usuario
--offline	Solicite un repositorio base local de AlmaLinux cuando haya deshabilitado el repositorio base de AlmaLinux en línea

Opción	Descripción
--online	Permita el repositorio base de AlmaLinux en línea
--pg-data-dir	Use una ubicación alternativa del directorio de datos de Postgres
--radar	Permita la configuración para proveedor de radar
-s	Host del servidor con conector
--skip-geoserver-installation	No instale el servidor de mapas
--skip-geoserver-site-configuration	
--skip-os-version-check	Fuerce la instalación en una versión de AlmaLinux que no sea compatible directamente
--skip-terrain	No instale detalles del terreno en el servidor de mapas
--terrain-dir	Ubicación de archivos de terreno
--tlp DIRECCIÓN_TLP	Dirección del Total Lightning Processor
--wms -w	Dirección WMS del mapa base (predeterminado: /wms)

5.6 Instalación del parche de IRIS Focus

Si la entrega incluye un archivo de parche separado, primero instale la versión principal y luego el archivo de parche.

El archivo de parche está en una carpeta independiente en la memoria USB.

En estas instrucciones, `x.x` es el número de la versión/parche.

- ▶ 1. Iniciar sesión como `root`.
2. Copie el archivo de parche `Vaisala_IRIS_installer-7.x.x.tar` y `README.txt` desde la memoria USB a un directorio temporal.
3. Extraiga el archivo `.tar`:

```
tar -xvf Vaisala_IRIS_installer-7.x.x.tar
```

4. Siga las instrucciones en el `README.txt` para ejecutar la secuencia de comandos de actualización.

5.7 Actualización de IRIS Focus 7.1 a IRIS Focus 7.2

Las siguientes instrucciones muestran cómo actualizar de IRIS Focus 7.1 a IRIS Focus 7.2.

Puede migrar a IRIS Focus 7.1 desde las versiones de IRIS Focus 6.x. Si tiene una versión anterior de IRIS Focus, debe actualizar las versiones anteriores a IRIS Focus 6.0 antes de poder migrar a IRIS Focus 7.1. Para obtener instrucciones sobre la migración, consulte *IRIS Focus Release Notes*.

5.7.1 Ejecución de la actualización



Para ver las opciones de instalación de la línea de comandos, ejecute: **./rsw-upgrade -h**

En las siguientes instrucciones, x.x representa la versión principal de IRIS Focus y el número de versión secundario.

- ▶ 1. Iniciar sesión como **root**.
2. Cree una copia de seguridad de la configuración del sistema.

Para obtener instrucciones, consulte la *Guía del administrador de IRIS Focus*.

3. Inserte la memoria USB de actualización.
4. Copie el directorio `Focus_install` en el servidor AlmaLinux:

```
mkdir /srv/Focus_install
cp -r /run/media/root/IRIS_FOCUS/Focus_install/* /srv/Focus_install
```

5. Cambie al directorio `srv/Focus_install/installer` y una las partes del archivo `.tar`:

```
cd /srv/Focus_install/installer
cat IRIS_Focus_7_2_Installer_part_* >> IRIS_Focus_7_2_Installer.tar
```

6. Ejecute los siguientes dos comandos y verifique que obtiene el mismo resultado para asegurarse de que el archivo ahora sea correcto:

```
md5sum IRIS_Focus_7_2_Installer.tar
cat IRIS_Focus_7_2_Installer.tar.md5
```

7. En el directorio de versión predeterminado, extraiga los archivos de instalación:

```
tar -xvf IRIS_Focus_7_1_Installer.tar
```

8. Cambie al directorio creado en el paso anterior:

```
cd Vaisala-IRIS-Focus-v7.x.x
```

9. Ejecute la secuencia de comandos de actualización:

- **Actualización en línea:**

```
./rsw-upgrade --online
```

- **Actualización sin conexión:**

```
./rsw-upgrade --offline
```



Si tiene un nuevo archivo de licencia, ejecute el script de actualización en línea o fuera de línea especificando la ubicación del archivo de licencia:

```
./rsw-upgrade --online|--offline --license LICENSE_FILE
```

Para actualizar sin verificar la licencia, ejecute la actualización en línea o fuera de línea de la siguiente manera:

```
./rsw-upgrade --online|--offline --skip-license
```

10. Para verificar la actualización, ejecute: **rpm -qa | grep vaisala**

Compruebe que el nombre **rpm** sea la versión correcta y el número de parche.



Si tiene un sistema **Total Lightning Processor** (TLP) que conectará a su servidor IRIS Focus, consulte las instrucciones de conexión en *Guía del administrador de relámpago de IRIS Focus M212545EN*.

Tras conectar el sistema TLP, agregue el rol **focus-lightning** a cada cuenta de usuario existente a la que desee tener acceso para los productos de relámpagos.

Puede ignorar esto si ya tiene un sistema TLP conectado antes de la actualización.

5.7.2 Actualización de roles de usuario

Tras la actualización, y según su sistema, es posible que deba actualizar los roles de usuario para los usuarios.

Si hay muchos usuarios en el sistema, puede actualizar fácilmente todas las cuentas de usuario existentes con las siguientes instrucciones:

- Si solo ha tenido radares meteorológicos en el sistema y ahora está agregando una red de relámpagos: Actualice todas las cuentas de usuario existentes que actualmente tienen el rol **focus-radar** para que también tengan el rol **focus-lightning**. Use este comando (como **root**):

```
rsw-db-tool users-to-all-focus-roles
```

- Si solo tiene una red de relámpagos en el sistema: Asigne a todos los usuarios el rol **focus-lightning**. Use este comando (como **root**):

```
rsw-db-tool users-to-ltg-role
```

- Si solo tiene radares meteorológicos en el sistema: No debería necesitar actualizar roles manualmente. Todos los usuarios **focus** se actualizan de forma automática a usuarios **focus-radar** gracias al script de actualización. Si esto no sucede, ejecute este comando:

```
rsw-db-tool users-to-radar-role
```

5.8 Instalación de los componentes de IRIS Focus

La secuencia de comandos instala automáticamente todos los servicios, todas las cuentas de usuario y todos los módulos necesarios que se requieren para ejecutar IRIS Focus. Los servicios comienzan automáticamente.

Consulte [Servicios y usuarios de IRIS Focus \(página 169\)](#) para obtener una lista de los servicios y usuarios de IRIS Focus.

- ▶ 1. Asegúrese de haber configurado el sistema de un servidor AlmaLinux y de haber recibido los archivos de instalación de IRIS Focus, ya sea mediante una entrega de memoria USB o descargándolos.
- 2. Asegúrese de tener el instalador de la aplicación IRIS Focus, el paquete de datos del mapa y el paquete de datos del terreno.

Estos elementos son obligatorios, ya que todos los componentes de IRIS Focus se instalan al mismo tiempo.

- 3. Monte la imagen ISO de AlmaLinux. Esto se proporcionó en una memoria USB o se descargó previamente.

Aunque AlmaLinux ya esté configurado, el instalador de IRIS Focus depende de algunos paquetes que proporciona el repositorio de AlmaLinux.

- 4. Inicie sesión en el servidor como **root**.
- 5. Extraiga los contenidos del archivo de instalación de IRIS Focus en el servidor; por ejemplo, en el directorio `/srv/`.

Estos archivos ocupan aproximadamente 40 Gb de espacio cuando se descomprimen.

- 6. Navegue hasta el directorio donde descargó los archivos.

7. Lance la secuencia de comandos **./rsw-installer**.

La secuencia de comandos de instalación requiere los siguientes parámetros:

```
./rsw-installer --offline --gis-db-dump [maps directory] --terrain-dir
[terrain directory] -s [socket server hostname] --radar
```

- **--gis-db-dump**: ubicación de los datos del mapa
- **--terrain-dir**: ubicación de los datos del terreno
- **-s**: nombre de host del servidor con conector que proporciona los datos de productos del radar desde IRIS Analysis
- **--radar**- Cuando se use la instalación de IRIS Focus, el parámetro **--radar** es necesario para mostrar datos de radar. Si la instalación de IRIS Focus solo se usará para mostrar datos sobre relámpagos, esta opción debe omitirse.



Si la computadora está conectada a Internet, puede ejecutar el programa de instalación con el indicador **--online**. Esto recupera cualquier paquete adicional necesario de AlmaLinux desde Internet.



El proceso de instalación puede tardar varios minutos, ya que primero se ingresan los datos del mapa en la base de datos de la aplicación. No cancele la instalación si no ve progreso en un solo paso durante un máximo de 1 hora.

Más información

- [Configuración de seguridad \(página 180\)](#)
- [Desinstalación de IRIS Focus \(página 191\)](#)

5.9 Notas de seguridad



Al implementar IRIS Focus en una red interna, siga los estándares de seguridad de la industria. Permita el acceso a los puertos 80 y 443 desde Internet únicamente.

5.9.1 SELinux

SELinux puede dejarse habilitado (como comportamiento predeterminado en AlmaLinux) si no se requiere que IRIS Analysis esté instalado en el mismo servidor Focus.

5.9.2 Ejecución de las secuencias de comandos del sistema de protección del sistema operativo

Para ayudar a proteger el sistema operativo AlmaLinux, IRIS Focus incluye un pequeño conjunto de scripts de ejemplo. Después de revisar y/o modificar los elementos específicos que se encuentran en el directorio de scripts de seguridad asociados, puede ejecutar estos "scripts de refuerzo del sistema operativo".

Tabla 9 Áreas protegidas

Área protegida
Instale el AIDE (Entorno avanzado de detección de intrusiones)
Restrinja las descargas principales
Establezca los permisos para la configuración <code>grub</code>
Establezca el mensaje predeterminado del día
Configure Chrony NTP
Configure los contenedores TCP
Fortalezca los permisos del archivo de registro
Fortalezca la configuración <code>Cron</code>
Bloqueador para los intentos de inicio de sesión fallidos
Suficiencia de la contraseña
Fortalezca los permisos del archivo
Habilite el recuadro de problema de SSH
Desactive IPv6
Quite el soporte para los tipos innecesarios del sistema de archivos: <code>cramfs, freevxfs, jffs2, hfs, hfspplus, squashfs, udf, vfat, dccp, sctp, rds, tipc, cups, avahi-daemon</code>

- ▶ 1. Navegue hasta el directorio donde descargó los archivos de la instalación.
2. Ingrese el comando:

```
./rsw-harden-os
```

El comando ejecuta las secuencias de comandos de conjuntos en el directorio /*release/security-scripts*.

3. Reinicie el servidor.

5.10 Activación de licencia

IRIS Focus proporciona varias formas de activar la licencia del software IRIS Focus en el servidor: con una clave de licencia en USB, en línea o sin conexión sin la clave de licencia en USB.

5.10.1 Activación de licencia: en línea



Si está usando una clave de licencia USB, primero inserte la unidad USB en el servidor para que la licencia funcione. Consulte la sección [Uso de la clave de licencia USB \(página 59\)](#).

- ▶ 1. Inicie sesión en el servidor como **root**.
2. Ejecute el comando **rsw-show-machine-code** en el servidor IRIS Focus para obtener el código de bloqueo específico para el hardware del servidor.
3. Vaya a License Manager Web de Vaisala en <https://licensing.vaisala.com> y seleccione **Product Key** en el campo **Login Using**.

4. Ingrese la clave del producto y seleccione **Login**.

- Ingrese el código de bloqueo en el campo **Request Code**.

Change Language ▼

Generate License

EID: 01e4f9****

▼ Enter Quantity

Product	Remaining Quantity	Quantity
IR15 2.0	1	1

* Request code:

Remarks:

Generate
Close

- Seleccione **Generate**.

Se abre una ventana emergente con la cadena de licencia.

License Certificate

Contact: **Customer:** Valsala Oyj - 327799

List of Activations

Product Key	Name	AID	Quantity	Remaining Quantity
31e6b594-9499-4c3a-859a-43ceb6aba62	IR15 2.0	3e667d27-dfc3-454d-afcb-3c6cb668f90d	1	0

License String

```
"E
WLYmOhM4bu27hvFNEW.3y22iDpWY.Vi9R06WTUHV.L0BN6iAFHDqmiBnigz.rLwdmimOALF2fnAeRgS9a0LA.p0L
Q5STR79ouP3EAWW77eoW45kqSHN9oI072h35Sg3ZjPjKqGseRnEz80Gvfo#"IRIS_Focus" version "", expires Midnight
of Jan 1, 2011, exclusive##AID=3e667d27-dfc3-454d-afcb-3c6cb668f90d
```

Save to File
Append To File
Back to List

- Seleccione **Save to File** para guardar la cadena de licencia en un archivo del disco.

El archivo se guarda de forma predeterminada con el nombre `lserverc`.

Como alternativa, utilice un cliente SSH para copiar y pegar la cadena de licencia a un `.txt` archivo en el servidor.

- Instale la licencia con el comando **rsw-install-license <location-of-the-license-file>**.

9. Reinicie el servicio `vaisala-radarsw-webapp`. Para ello, escriba:

```
systemctl restart vaisala-radarsw-webapp
```

10. Inicie sesión en IRIS Focus con una cuenta de administrador.
11. Seleccione **Admin > System > Licensing Management** para ver la información de la licencia (puestos, fecha de inicio y fecha de término).

Más información

- [Licencias de IRIS Focus \(página 16\)](#)

5.10.2 Activación de licencia: sin conexión

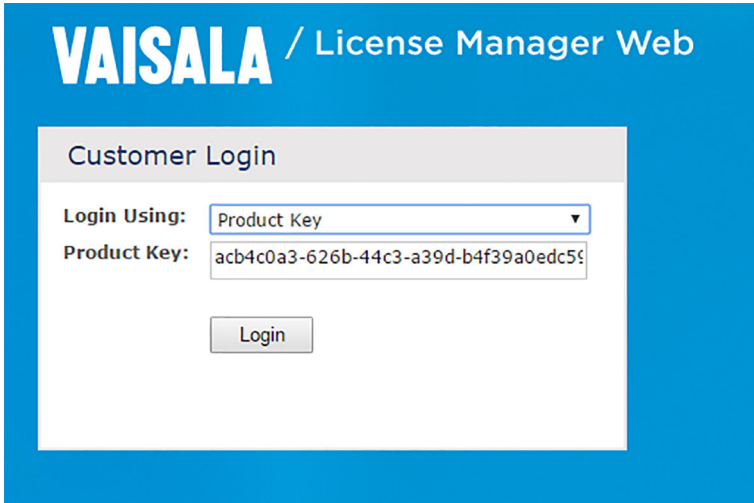
Si el servidor que ejecuta IRIS Focus no está conectado a Internet, debe activar la licencia al escribir el código de bloqueo del servidor IRIS Focus en **Vaisala License Manager Web** con una computadora en línea. Luego, transfiera el archivo de licencia al servidor IRIS Focus.



Si está usando una clave de licencia USB, primero inserte la unidad USB en el servidor para que la licencia funcione. Consulte la sección [Uso de la clave de licencia USB \(página 59\)](#).

- ▶ 1. Ejecute el comando `rsw-show-machine-code > [filename]` en el servidor IRIS Focus para obtener la clave de producto específico para el hardware del servidor. Esto guarda la cadena de clave del producto en un archivo.
- 2. Copie el archivo en un medio extraíble, como un dispositivo USB y transfíralo a la computadora en línea.

3. Vaya a License Manager Web de Vaisala en <https://licensing.vaisala.com> y seleccione **Product Key** en el campo **Login Using**.



4. Ingrese la clave del producto y seleccione **Login**.
5. Ingrese el código de bloqueo en el campo **Request Code**.

Generate License

EID: 01e4f9****

▼ Enter Quantity

Product	Remaining Quantity	Quantity
IR15 2.0	1	1

* Request code:

Remarks:

6. Seleccione **Generate**.

Se abre una ventana emergente con la cadena de licencia.

License Certificate

Contact: **Customer:** Vaisala Oyj - 327799

List of Activations

Product Key	Name	AID	Quantity	Remaining Quantity
31e6b594-9499-4c3a-859a-43cee66aba62	IR15 2.0	3e667d27-dfc3-454d-afcb-3c6cb668f90d	1	0

License String

```

"E
WLYnnChM4bu27hvFNEW.3y22HdpWYJWd8R0f6WTUhl0Bh6iAFHDqjmiBnkgz_rLwdmimOALF2fnAeoRgS9a0LA_p0L
Ok5TR79ouP3EAWWt7leoW45kqSkN9oIQ7z2H35Sd3ZrJpJwGeeRnEz8OGvfo# "IRIS_Focus" version "", expires Midnight
of Jan 1, 2011, exclusive##AID=3e667d27-dfc3-454d-afcb-3c6cb668f90d
    
```

Save to File
Append To File
Back to List

7. Seleccione **Save to File** para guardar la cadena de licencia en un archivo del disco.

El archivo se guarda de forma predeterminada con el nombre `lservrc`.

Como alternativa, utilice un cliente SSH para copiar y pegar la cadena de licencia a un `.txt` archivo en el servidor.

8. Copie el archivo de licencia a un medio extraíble y transfiera el archivo al servidor IRIS Focus.
9. Instale la licencia con el comando **`rsw-install-license <location-of-the-license-file>`**.

Más información

- ▶ [Licencias de IRIS Focus \(página 16\)](#)

5.11 Uso de la clave de licencia USB

Se puede proporcionar la clave de licencia de IRIS Focus en una unidad USB. Puede transferir la licencia de un servidor a otro con la unidad USB.

Después de instalar IRIS Focus, active la licencia. Para ello, vincule la unidad USB al archivo de licencia provisto por Vaisala como se describe a continuación.

Para que la licencia permanezca activa, la unidad USB debe permanecer en el servidor después de completar este procedimiento.

Realice el procedimiento de activación en el nuevo servidor si transfiere la licencia a otro servidor.

- ▶ 1. Inserte la unidad USB en la máquina del servidor.
2. Instale la licencia con el siguiente comando:

```
# rsw-install-license /srv/focus_license.txt
```

3. Reinicie la aplicación web de IRIS Focus:

```
systemctl restart vaisala-radarsw-webapp
```

4. Inicie sesión en IRIS Focus con una cuenta de administrador.
5. Seleccione **Admin > System > Licensing Management** para ver la información de la licencia (puestos, fecha de inicio y fecha de término).

5.12 Configuración de licencias en función del número de radares

Las licencias *IRIS_Focus_Light_WR* y *IRIS_Focus_Weather_Radar* son válidas para un número definido de radares meteorológicos. Si tiene más radares en la red que licencias, debe definir a qué radares se aplican las licencias. Para hacer esto, configure el archivo *vsoweb-override.ini*.



PRECAUCIONES! Si tiene más radares en la red que licencias y no ha configurado la lista de radares para aplicar las licencias, el sistema no mostrará ningún dato del radar.

- ▶ 1. Vaya al archivo */etc/vaisala/radarsw/configuration/vsoweb-override.ini*.
2. Cree una lista de radares en orden numerado.

El formato de las entradas de la lista es `radar.list.N`, donde N es un número entero.

Ejemplo: Si tiene dos licencias y tres radares llamados "MyRadarA", "MyRadarB" y "MyRadarC" y desea que la licencia se aplique a "MyRadarA" y "MyRadarC", enumere los radares de la siguiente manera:

```
radar.list.1 = MyRadarA
radar.list.2 = MyRadarC
radar.list.3 = MyRadarB
```

5.13 Configuración de IRIS para IRIS Focus

5.13.1 Configuración o cambio del servidor con conector



Debe tener al menos un producto PPI en el servidor con conector para que IRIS Focus configure los centros de radar correctamente.

Si es necesario, configure o cambie el servidor con conector:

1. Actualice el archivo `vsoweb-override.ini` con el siguiente comando:

```
/usr/vaisala/radarsw/configuration/bin/configure-vsoweb-ini -i <socket_server_host_name>
```

2. Escriba el siguiente comando:

```
rsw-basemap-site-setup --socket-server <socket_server_host_name>
```

3. Reinicie el servicio `vaisala-radarsw-webapp`. Para ello, escriba:

```
systemctl restart vaisala-radarsw-webapp
```

5.13.2 Activación del servidor con conector en IRIS Radar

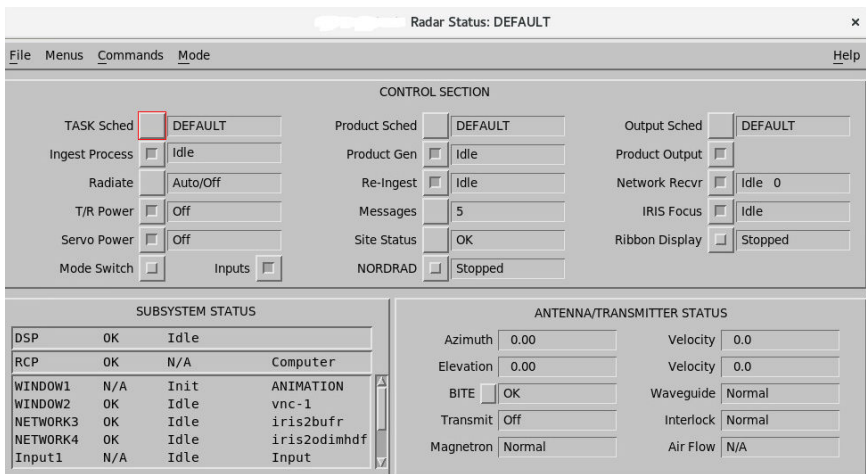


Figura 16 Menú Estado de IRIS Radar

Si el sistema está ejecutando el servidor IRIS Focus, debe habilitar la opción **IRIS Focus** en IRIS Radar. Para obtener más información, consulte la *IRIS Radar User Guide (M211317EN)*.

- ▶ 1. Asegúrese de que IRIS se inició.
2. En IRIS Radar, seleccione **Menú > Radar Status**.
3. Encienda el servidor con conector. Para ello, seleccione la casilla de verificación **IRIS Focus**.

Cuando esta casilla de verificación está seleccionada, el campo muestra el estado del proceso del servidor con conector: **Idle**, **Running** o **Stopped**.

5.13.3 Configuración del administrador de datos

El servicio del administrador de datos se ejecuta en el servidor IRIS Focus que recibe los datos de volumen de exploración del radar, almacenados en formato de archivo **RAW**, desde el servidor de IRIS Analysis y genera productos de radar en vivo de los datos en tiempo real.

Durante la instalación, IRIS Focus configura todos los servicios, todas las bases de datos y todas las cuentas de usuario necesarias para el procesamiento de datos. Las funciones de IRIS Focus, como productos en vivo y compuestos dinámicos, requieren archivos **RAW**.

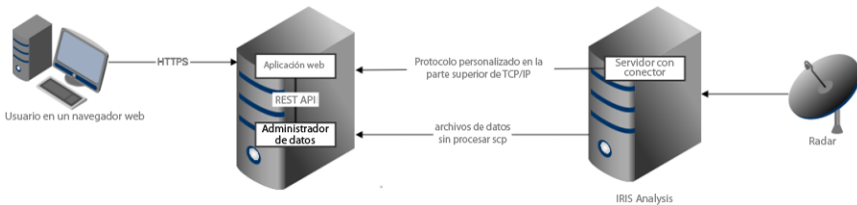


Figura 17 Rutas de entrega de los datos del radar

Más información

- ▶ [Administrador de datos \(página 157\)](#)
- ▶ [El administrador de datos no funciona como se espera \(página 183\)](#)

5.13.3.1 Configuración del administrador de datos en el servidor de IRIS Analysis

Para configurar IRIS Analysis para enviar los archivos **RAW** a IRIS Focus, debe configurar la ubicación de destino en el servidor IRIS Focus como dispositivo de salida de la red en IRIS Analysis.

La ubicación de destino en el servidor IRIS Focus es el siguiente directorio, que es propiedad del usuario `radaradmin`:

```
/srv/vaisala/radarsw/datamanager/input
```

- ▶ 1. Inicie sesión en el servidor IRIS Analysis como **radarop**.

2. En la ventana del terminal, escriba: **setup&**

Se abre la utilidad **Setup** de IRIS

3. Seleccione **Output**.

4. Cree un nuevo dispositivo de salida:

- a. En **Number of output devices**, aumente el número de dispositivos de salida en 1.
- b. Presione **INTRO**.

Se agrega un nuevo dispositivo de salida configurable al final de la lista **Output Device**.

5. En el panel de configuración del nuevo dispositivo de salida, configure el nuevo dispositivo de salida con las siguientes configuraciones:

The screenshot shows a configuration window titled "Output Device #6" with a "Help" button in the top right corner. The window contains the following settings:

- Device type: Network
- Menu alias: data-manager
- Min time between output: 0 sec
- File format: IRIS (Def)
- Filename format: Native
- Compression scheme: None
- Notification scheme: None
- Target directory: /srv/vaisala/radarsw/datamanager/input
- Copy scheme: SCP
- User name: radardmininput
- Recipient host name: [target-hostname]

- Device type:** Network
- Filename format:** Native
- Target directory:** /srv/vaisala/radarsw/datamanager/input
- User name:** radardmininput
- Nombre de host: [servidor IRIS Focus]
- Seleccione **File > Close**.
- Seleccione **File > Save**.
- Seleccione **File > Exit**.

6. Reinicie IRIS:

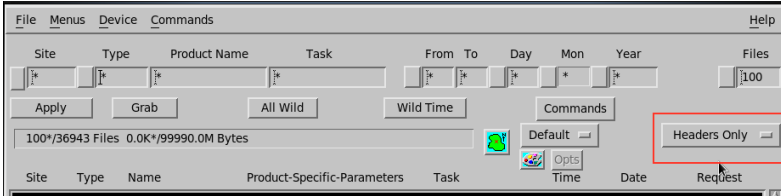
- a. Inicie sesión en el servidor como **root**.

```
#su  
#<type password>
```

- b. Tipo:

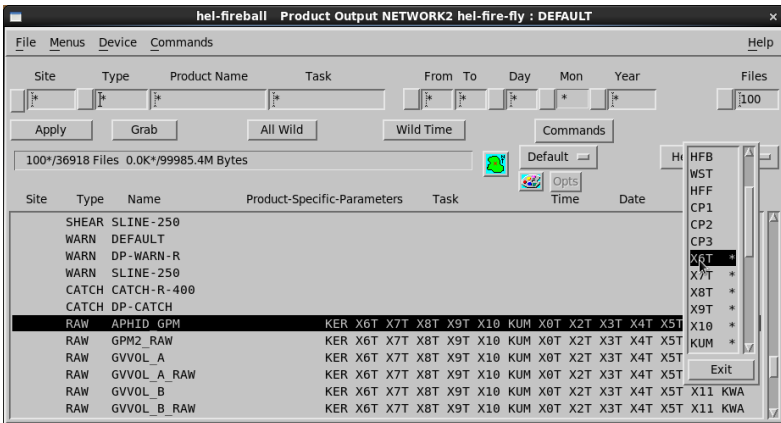
```
systemctl stop iris.service  
systemctl start iris.service
```

7. En la ventana del terminal, escriba: **iris &**
 - a. Seleccione **Menus > Product Output > Device**.
 - b. Seleccione el dispositivo que ha configurado en la utilidad **Setup**.
 - c. En el cuadro desplegable del extremo derecho de la ventana, seleccione **Headers Only**.



- d. En la lista de productos, seleccione cualquier producto **RAW**.
- e. Haga clic con el botón secundario en el extremo derecho del nombre del producto y seleccione un sitio del radar.

Si es necesario, desmarque los sitios de radar que no desee incluir en la configuración del dispositivo.



- f. Seleccione **Apply**.
- g. Seleccione **File > Save As**.
Defina un nombre para la nueva **Product Output** o use la opción **DEFAULT**.
- h. Seleccione **OK**.
- i. Seleccione **Close**.

5.13.3.2 Conexión SSH para Administrador de datos

- ▶ 1. Para una conexión SSH entre el servidor IRIS Focus y otro servidor (por ejemplo, el servidor IRIS Analysis), utilice el esquema EdDSA (ed25519). Si su servidor aún no tiene un archivo llamado `/root/.ssh/id_ed25519.pub`, créelo con el siguiente comando:

```
ssh-keygen -t ed25519 -C "unique name to identify this key."
```

- 2. Copie el contenido de `/root/.ssh/id_rsa.pub` en el portapapeles.

Genere la clave en el directorio `/root/.ssh/` escribiendo `ssh-keygen -t rsa`, y presionando **INTRO** si este archivo no existe en su sistema (no es necesario contestar las preguntas).

- 3. Inicie sesión en la cuenta `root` con el comando `su`.

Cuando se le solicite, escriba la contraseña `root`.

- 4. Inicie una conexión SSH única hacia el servidor IRIS Focus.

```
ssh [IRIS Focus server IP address]
```

Esto guarda el nombre de host del servidor IRIS Focus en el archivo `known_hosts` en el servidor IRIS Analysis.

5.13.3.3 Configuración de IRIS Focus para la transferencia de archivos WARN

Configure claves SSH para que IRIS pueda enviar archivos WARN a Focus `warnreader` y permita que se generen alertas.

- ▶ 1. Inicie sesión en el servidor IRIS Analysis como `radardminput`.
- 2. Copie el contenido de `/root/<public_key_file>` en el portapapeles.
`<public_key_file>` puede ser, por ejemplo, `ssh/id_rsa.pub`.
- 3. Inicie sesión en el servidor IRIS Focus como `root`.
- 4. Si no existe, cree el siguiente archivo `.ssh`:

```
mkdir /var/lib/warnreader/.ssh/  
vi /var/lib/warnreader/.ssh/authorized_keys
```

- 5. Pegue el contenido en el portapapeles en: `/var/lib/warnreader/.ssh/authorized_keys`

6. Tipo:

```
chmod 700 /var/lib/warnreader/.ssh
chmod 644 /var/lib/warnreader/.ssh/authorized_keys
chown warnreader:radarsw /var/lib/warnreader/.ssh/authorized_keys
chown warnreader:radarsw /var/lib/warnreader/.ssh/
chown warnreader:radarsw /var/lib/warnreader/
```

5.13.3.4 Configuración del administrador de datos en el servidor IRIS Focus

Los archivos **RAW** en el servidor IRIS Analysis se manejan mediante el usuario **root** local y los archivos **RAW** en el servidor IRIS Focus mediante el usuario **radardminput** local.

Debe agregar la clave pública SSH de la cuenta de **root** de IRIS Analysis a la lista de claves aceptadas de **radardminput** de IRIS Focus.

- ▶ 1. Inicie sesión en el servidor IRIS Focus como **root**.
- 2. Si no existe, cree el siguiente archivo **.ssh**:

```
# mkdir -m 700 /var/lib/radardminput/.ssh
# chown radardminput:radarsw /var/lib/radardminput/.ssh
```

- 3. Agregue la clave del servidor con conector a la tienda de la clave SSH autorizada del usuario **radardminput**:

Esto permite la transferencia de archivos desde la cuenta **root** de IRIS Analysis al usuario **radardminput** de IRIS Focus.

a. Tipo:

```
# cd /var/lib/radardminput/.ssh
# ls
```

- b. Si el archivo **authorized_keys** ya existe, escriba:

```
# vi authorized_keys
# rm socket-server-key
```

Agregue la clave que copió anteriormente en el archivo.

- c. Si el archivo **authorized_keys** aún no existe, agregue este archivo:

```
# vi authorized_keys
```

Pegue la clave que copió anteriormente en el portapapeles.

```
# chown radardminput:radarsw authorized_keys
# chmod 644 authorized_keys
```

4. Compruebe que el producto a pedido esperado esté visible en la interfaz de usuario de IRIS Focus.

Un servicio de actualización del administrador de datos registra los metadatos de los archivos en una base de datos **PostgreSQL**, a la que accede la interfaz web del usuario de IRIS Focus cuando genera productos del radar a pedido a partir de los datos.

5.14 Verificación de la instalación de IRIS Focus

1. Verifique que la interfaz web del usuario se esté ejecutando en el puerto HTTPS predeterminado y que se hayan creado las siguientes cuentas de usuario predeterminadas en IRIS Focus durante la instalación:
 - Nombre de usuario: **admin** / contraseña: **admin123**
 - Nombre de usuario: **user** / contraseña: **user123**



Vaisala recomienda que se cambien las contraseñas tras la instalación.

2. Para acceder a la interfaz web del usuario de IRIS Focus, abra un navegador en el servidor IRIS Focus y navegue hasta **https://localhost**.

Debería poder ver la página de inicio de sesión de la aplicación web de IRIS Focus.

3. Inicie sesión con la cuenta de usuario de IRIS Focus predeterminada.

Asegúrese de que se cargue la aplicación. Además, debe mostrarse la vista de mapa.

4. Compruebe que el producto a pedido esperado esté visible en la interfaz de usuario de IRIS Focus.

Un servicio de actualización del administrador de datos registra los metadatos de los archivos en una base de datos **PostgreSQL**, a la que accede la interfaz web del usuario de IRIS Focus cuando genera productos del radar a pedido a partir de los datos.

5. Verifique que los botones **Herramienta de seguimiento** y **Sección transversal** sean visibles en la interfaz de usuario de la aplicación.

Esto verifica que las características de IRIS Focus están habilitadas.

6. Habilite las líneas de cuadrícula seleccionando **Funciones del mapa Cuadrícula de lat/long**.

Dependiendo de dónde se centra la vista de mapa, debería poder ver líneas de cuadrícula ligeramente distorsionadas que se alejan del ecuador. Esto verifica que la proyección del mapa es correcta.

7. Confirme que el administrador de datos se esté ejecutando:
 - a. Seleccione **Productos meteorológicos > Agregar producto**.
 - b. Agregue un nuevo producto **PPI** o **CAPPI** a pedido.
 - c. Asegúrese de ver en la pantalla los datos meteorológicos de la hora seleccionada.

6. Instalación de la red de sensores de relámpagos y radares meteorológicos

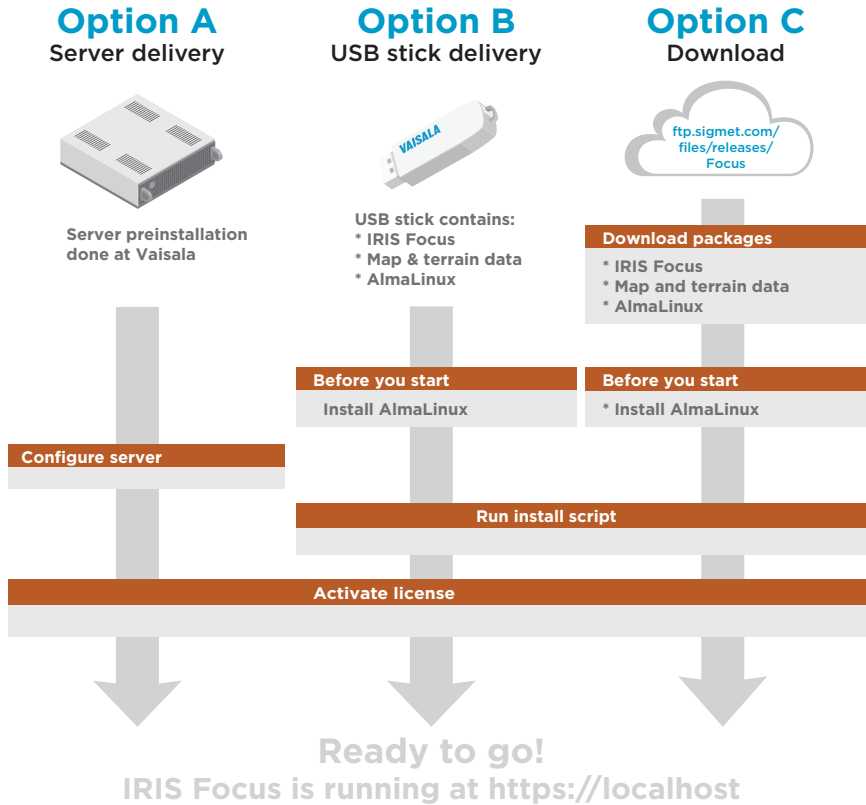


Figura 18 Opciones de entrega de IRIS Focus

- Opción A** Entrega del sistema preinstalado de Vaisala. La opción "llave en mano". Haga un pedido y espere la entrega de Vaisala.
- Opción B** Tarjeta USB preconfigurada que contiene el sistema operativo AlmaLinux y todos los archivos necesarios para instalar IRIS Focus.
- Opción C** Paquetes de instalación descargables. Descargue los paquetes necesarios para instalar IRIS Focus en su servidor.

6.1 Descarga de paquetes de instalación

- ▶ 1. Conectarse al **servidor Vaisala Sigmet** (<https://ftp.sigmet.com>) usando un navegador web o un cliente FTP.

El servidor host permite acceso de lectura para las conexiones de FTP anónimas. Los archivos vienen en partes. Siga los pasos del capítulo *Unión y verificación de archivos* para unir las partes del archivo.

- 2. Vaya a `/files/releases/Focus/<latest version>/Focus_install` si usa un navegador web o vaya a `/outgoing/releases/Focus/latest version>/Focus_install` si utiliza un cliente FTP.
- 3. Descargue los archivos en el directorio `installer`.



Los archivos son muy grandes. Use una herramienta de descarga como **CrossFTP** que permite reanudar las descargas para recuperar los archivos.

- 4. Vaya a `/releases/Focus/vaisala-map-data` y descargue los archivos de mapa de `/vaisala-iris-maps-v2` y los archivos de datos del terreno de `/vaisala-iris-terrain-v2`.

- 5. Si necesita la imagen de instalación de AlmaLinux, puede descargarla desde aquí:

https://ftp.sigmet.com/files/releases/AlmaLinux/AlmaLinux-8.4-x86_64-dvd.iso



La imagen de instalación de AlmaLinux es muy grande.



Puede omitir la imagen de instalación AlmaLinux si ya ha instalado adecuadamente un servidor de AlmaLinux configurado.

6.1.1 Unión y verificación de archivos

Cada archivo tiene un archivo `md5sum` asociado ubicado en el mismo directorio de descargas.

Después de descargar los archivos, verifique su integridad. Para ello, compare el hash MD5 de cada archivo con el hash que se proporciona en el sitio de la instalación.

- ▶ 1. Verifique los valores de la suma de control MD5 que tienen los archivos de instalación descargados para IRIS Focus:
 - En AlmaLinux: use la herramienta de línea de comandos preinstalada **md5sum**:
md5sum [filename]
 - En Microsoft Windows: use la utilidad preinstalada **CertUtil**:
certutil -hashfile [filename] MD5
2. Una las partes del archivo de instalación de IRIS Focus para crear un único archivo tar con el comando siguiente:

```
cat IRIS_Focus*_part_* >| IRIS_Focus_7_1_Installer.tar
```

3. Del archivo tar que creó, obtenga el valor de suma de control MD5:

```
md5sum IRIS_Focus_7_1_Installer.tar
```

4. Verifique que el valor de suma de control MD5 coincida con el mostrado en el archivo *IRIS_Focus_7_1_Installer.tar.md5* que descargó de <https://ftp.sigmet.com>
5. Si observa discrepancias, vuelva a descargar el archivo que no coincide.
6. Obtenga el valor de suma de control MD5 para los archivos de mapa:

```
md5sum vaisala-iris-maps-v2-part* | tee mymd5sums  
diff mymd5sums vaisala-iris-maps-v2.md5sum.txt && echo "Checksum verified  
ok"
```

7. Obtenga el valor de suma de control MD5 para los archivos de mapa y terreno:

```
md5sum vaisala-iris-terrain-v2-part* | tee mymd5sums  
diff mymd5sums vaisala-iris-terrain-v2.md5sum.txt && echo "Checksum  
verified ok"
```

8. Una los archivos de datos del terreno para formar dos archivos zip:

```
cat vaisala-iris-terrain-v2-part* >| terrain-v2.zip  
unzip terrain-v2.zip  
rm terrain-v2.zip
```

6.2 Requisitos previos para la instalación

Antes de instalar IRIS Focus, asegúrese de que su entorno cumpla con los requisitos de software y hardware necesarios.

Más información

- Requisitos del hardware de IRIS Focus (página 20)
- Requisitos del software (página 20)

6.3 Instalación de AlmaLinux

Un requisito previo para instalar IRIS Focus es que AlmaLinux se encuentre instalado en su sistema IRIS Focus previsto.



Esta versión de IRIS Focus ha sido probada con AlmaLinux 8.4.

Seleccione una imagen de instalación de [Servidor Vaisala Sigmet \(https://ftp.sigmet.com/files/releases/AlmaLinux/AlmaLinux-8.4-x86_64-dvd.iso\)](https://ftp.sigmet.com/files/releases/AlmaLinux/AlmaLinux-8.4-x86_64-dvd.iso) y consulte las instrucciones en [Guías Tecmint Linux \(https://www.tecmint.com/almalinux-installation/\)](https://www.tecmint.com/almalinux-installation/) sobre cómo realizar la instalación de AlmaLinux si no tiene un sistema AlmaLinux en ejecución.

Tabla 10 Partición de disco recomendada por Vaisala

Partición	Tamaño
/Inicio	50 GB
/arranque	500 MB
/var	100 GB
/	100 GB
intercambiar	tamaño de RAM + 2 GB
/usr/iris_data	200 GB
/srv	100 % del espacio restante en el disco

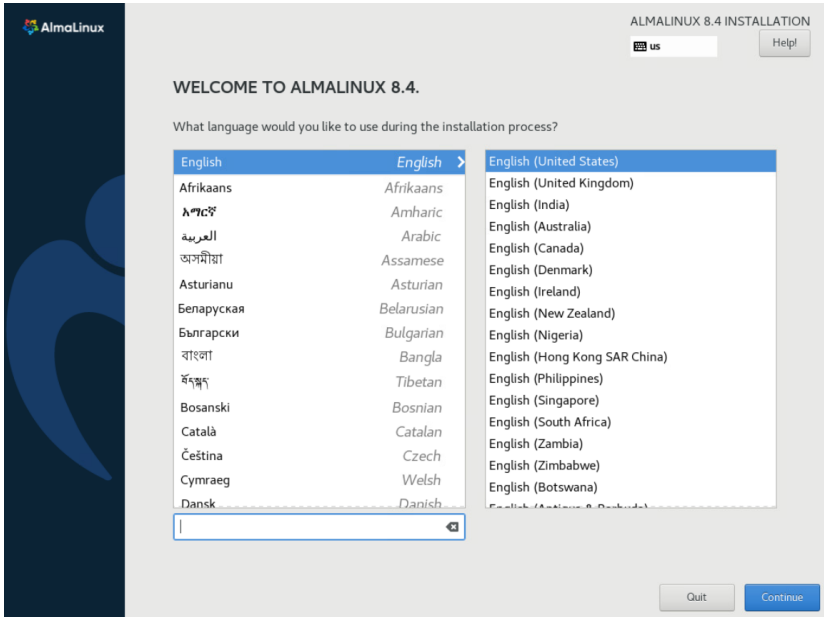
Si solo hay poco espacio en el disco, puede disminuir el tamaño de las particiones */home*, */var* y */* de 10 a 20 GB.



Cuando solo está instalando IRIS Focus en el servidor (y no IRIS Analysis), no cree una partición */usr/iris_data*. En su lugar, asigne todo el espacio restante en el disco a la partición */srv*.

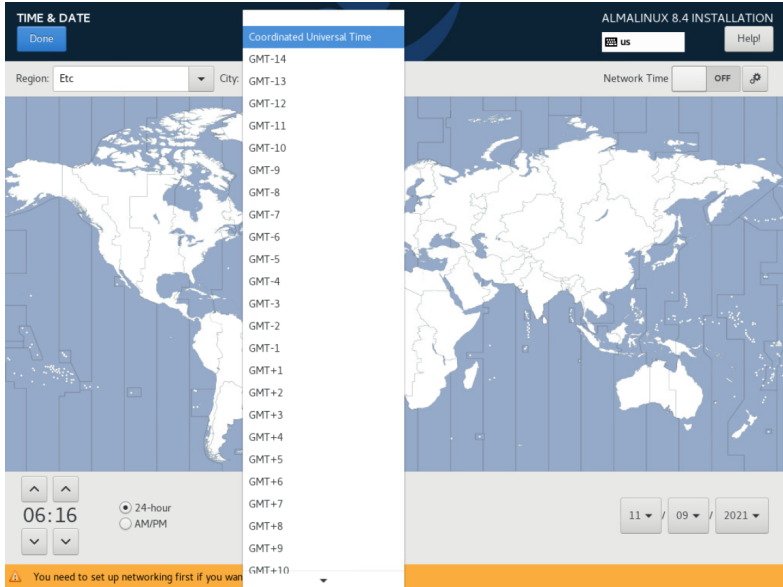
Instale AlmaLinux según las instrucciones estándar, con los siguientes cambios.

▶ 1. Seleccione el idioma de instalación.



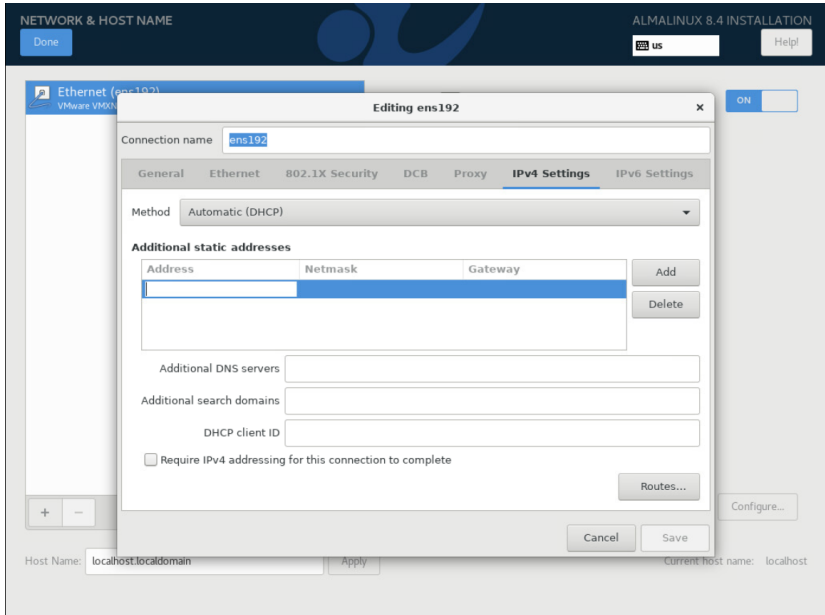
2. En **TIME & DATE**, configure el reloj del sistema al horario universal coordinado (UTC). Para ello, elija los siguientes valores:

- Región: **Etc**
- Ciudad: **Coordinated Universal Time**



3. En **SOFTWARE SELECTION**, mantenga la selección predeterminada para **Base Environment Type : Server With GUI**.

4. En la pantalla de instalación de AlmaLinux, seleccione **Network & Host Name**.



- a. Encienda la red **ON**.
- b. Seleccione **Configure**.
- c. En la pestaña **General**, seleccione **Connect automatically with priority**.
- d. En la pestaña **IPv4 Settings**, seleccione **Method > Manual**.
- e. En la pestaña **IPv4 Settings**, seleccione **Add** para añadir su dirección IP de la red, Netmask, Gateway y los servidores de DNS.
- f. Seleccione **Save**.
- g. En **Host Name**, asigne un nombre a este servidor.
- h. Seleccione **Apply**.
- i. Seleccione **Done**.

5. En **INSTALLATION DESTINATION**, inicie la partición manual:
 - a. Seleccione el disco duro.
 - b. Seleccione **Select Storage Configuration, Custom**.
 - c. Seleccione **Done**.


INSTALLATION DESTINATION ALMALINUX 8.4 INSTALLATION

[Done](#) [Help!](#)

Device Selection
Select the device(s) you'd like to install to. They will be left untouched until you click on the main menu's "Begin Installation" button.

Local Standard Disks

1000 GIB

 **VMware Virtual disk**
sda / 1000 GiB free

Disks left unselected here will not be touched.

Specialized & Network Disks

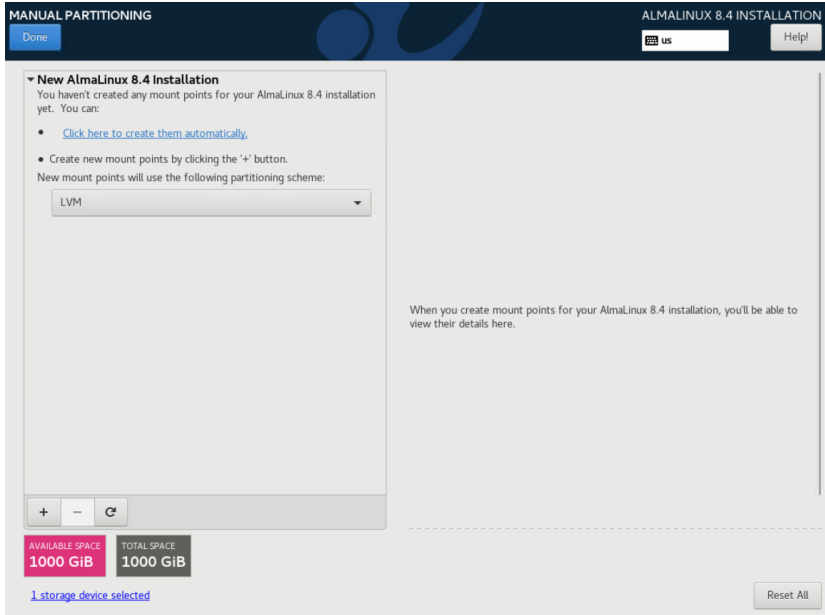
[Add a disk...](#)

Disks left unselected here will not be touched.

Storage Configuration
 Automatic Custom

[Full disk summary and boot loader...](#) 1 disk selected; 1000 GIB capacity; 1000 GIB free [Refresh...](#)

6. Seleccione **Click here to create them automatically**.



Debe modificar la partición manualmente en los siguientes pasos tras crear las particiones automáticas.

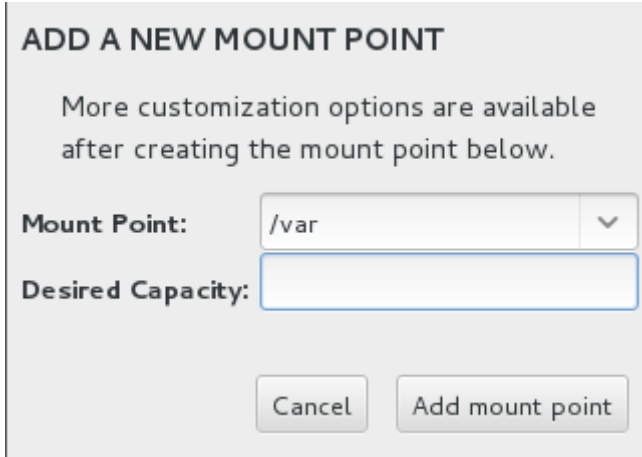
7. Modifique la partición **/home**.

- a. Seleccione la partición **/home**.
- b. En **Desired Capacity**, configure el tamaño de la partición principal (**/home**) como **50 GiB**.
- c. Seleccione **Update Settings**.

8. Cree la partición */var*:

- a. Seleccione el icono más (+).

Aparecerá el cuadro de diálogo **ADD A NEW MOUNT POINT**.



ADD A NEW MOUNT POINT

More customization options are available after creating the mount point below.

Mount Point: ▼

Desired Capacity:

Cancel Add mount point

- b. En **Mount Point**, escriba */var*
- c. En **Desired Capacity**, configure el tamaño de la partición */var*. Para ello, escriba **100 GiB**.
- d. Seleccione **Add mount point**.

9. Seleccione */boot*.

- a. En **Desired Capacity**, configure el tamaño de la partición */boot*. Para ello, escriba **500 MiB**.
- b. Seleccione **Update Settings**.

10. Seleccione */*.

- a. En **Desired Capacity**, configure el tamaño de la partición raíz (*/*). Para ello, escriba **100 GiB**.
- b. Seleccione **Update Settings**.

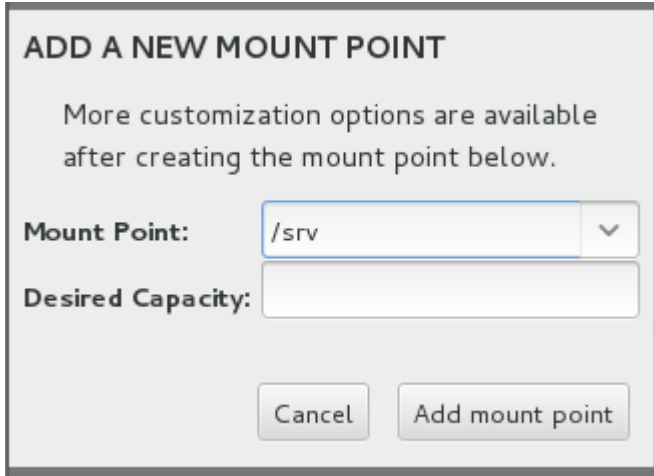
11. Seleccione *swap*.

- a. En **Desired Capacity**, configure el tamaño de intercambio al tamaño que corresponde a RAM + 2 GB.
- b. Seleccione **Update Settings**.

12. Cree la partición */srv*:

a. Seleccione el icono más (+).

Aparecerá el cuadro de diálogo **ADD A NEW MOUNT POINT**.



ADD A NEW MOUNT POINT

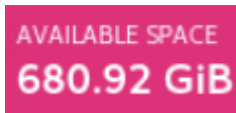
More customization options are available after creating the mount point below.

Mount Point: ▼

Desired Capacity:

b. En **Mount Point**, escriba */srv*

c. Bajo **Desired Capacity**, use casi todo el espacio disponible del servidor (indicado en el cuadro rosa) para la partición */srv* escribiendo, por ejemplo, **680 GiB**.

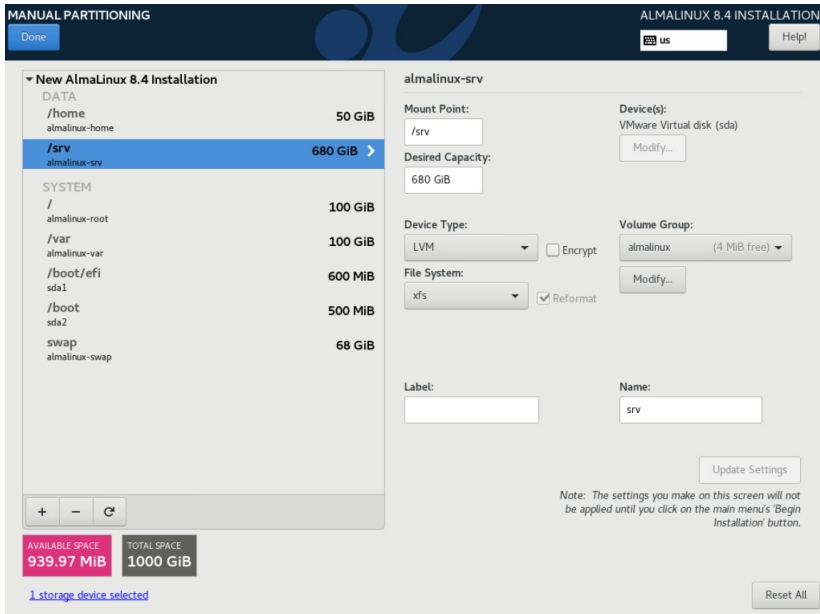


AVAILABLE SPACE
680.92 GiB

d. Seleccione **Add mount point**.

13. Seleccione **Done**.

14. Verifique que las particiones estén definidas así (tenga en cuenta que `/srv` tiene un valor diferente):



15. Seleccione **Done > Accept Changes**.

6.3.1 Configuración de la contraseña raíz

Si el sistema se instaló previamente en Vaisala, la contraseña predeterminada es `xxxxxxx`.

- ▶ 1. Seleccione **ROOT PASSWORD**.

Se abre la ventana **Root Password**.

2. Ingrese su contraseña de root.

Consulte el medidor de seguridad de contraseñas. Si bien Vaisala le recomienda usar una contraseña segura, el software no le impide ingresar una contraseña débil.

3. En el cuadro de texto de confirmación, vuelva a ingresar la contraseña raíz.
 4. En la esquina superior izquierda, seleccione **Done** para regresar a la página de configuración principal.

Si su contraseña es débil, se le solicitará seleccionar **Done** por segunda vez.

6.3.2 Finalización de la instalación

- ▶ 1. Seleccione **USER CREATION**.
2. Cree una cuenta con las siguientes propiedades:
 - Nombre de usuario: **radarop**
 - Contraseña: [**elija la contraseña o use la contraseña predeterminada xxxxxx**]
Vaisala recomienda no usar la contraseña predeterminada.
3. En la esquina superior izquierda, seleccione **Done** para regresar a la página de configuración principal.

Si su contraseña es débil, se le solicitará seleccionar **Done** por segunda vez.
4. Seleccione **Begin Installation**.

La instalación continuará durante algunos minutos.
5. Cuando se le solicite, seleccione **Reboot System**.
6. Seleccione **LICENSE INFORMATION**.
7. Acepte el acuerdo de licencia.
8. Seleccione **Done**.
9. Seleccione **FINISH CONFIGURATION**.

La instalación de AlmaLinux ya está completa. Está listo para instalar IRIS Focus.

6.4 Verificar o anular el FQDN de su servidor

Antes de instalar el software, debe determinar o configurar el nombre de dominio completo (FQDN) del servidor IRIS Focus. Al conectar con su servidor IRIS Focus, el FQDN debe ser el nombre que usarán los clientes externos. En la instalación se supone que es correcta la información al respecto del comando hostname.

Por ejemplo, el comando hostname debe comunicar **iris-focus.company.com** de la manera que se indica a continuación si la URL final va a ser **https://my-iris-focus.company.com/**:

```
[root@my-iris-focus ~]# hostname --fqdn
my-iris-focus.company.com
[root@my-iris-focus ~]#
```

Puede exportar un comando de entorno para indicar cuál debe ser el nombre de host correcto si su servidor no informa del nombre de host correcto. Por ejemplo, debe ejecutar el comando siguiente si el resultado anterior hubiera sido "my-iris" y el valor correcto debería haber sido "my-iris-focus.company.com":

```
export HOST_FQDN=my-iris-focus.company.com
```

6.5 Instalación de IRIS Focus desde una memoria USB

En estas instrucciones, *x.x* es el número de la versión/parche.

El USB de instalación de IRIS Focus contiene la siguiente estructura de archivos para la instalación de la versión principal:

```
Focus_install
  vaisala-iris-maps-v2
  vaisala-iris-terrain-v2
  installer
  documentation
```

En el caso de un lanzamiento de parche, la memoria USB también puede incluir un archivo `.tar` adicional para el parche.

Para instalar IRIS Focus desde la memoria USB, debe copiar los archivos al servidor AlmaLinux y prepararlos para la instalación.

- ▶ 1. Reinicie el sistema.
- 2. Inicie sesión en el servidor como **root**.
- 3. Inserte la memoria USB.

Si ya está conectada, retírela y vuelva a insertarla.

- 4. En el cuadro de diálogo emergente, seleccione **Open With Files**.
- 5. Haga clic con el botón derecho en un área vacía y seleccione **Open in Terminal**.
- 6. En la terminal, escriba `pwd` y presione **INTRO**.

Por lo general, el resultado es `/run/media/root/IRIS_FOCUS`.

- 7. Copie el directorio `Focus_install` en el servidor AlmaLinux:

```
mkdir /srv/Focus_install
cp -r /run/media/root/IRIS_FOCUS/Focus_install/* /srv/Focus_install
```

- 8. Cambie al directorio `/srv/Focus_install/installer` y una las partes del archivo `.tar`:

```
cd /srv/Focus_install/installer
cat IRIS_Focus_7_0_Installer_part_* >> IRIS_Focus_7_1_Installer.tar
```

- 9. Ejecute los siguientes dos comandos y verifique que obtiene el mismo resultado para asegurarse de que el archivo ahora sea correcto:

```
md5sum IRIS_Focus_7_1_Installer.tar
cat IRIS_Focus_7_1_Installer.tar.md5
```

10. En el directorio de versión predeterminado, extraiga los archivos de instalación:

```
tar -xvf IRIS_Focus_7_1_Installer.tar
```

11. Cámbiese al directorio `/srv/Focus_install/vaisala-iris-terrain-v2`:

```
cd /srv/Focus_install/vaisala-iris-terrain-v2
```

- a. Una las partes de archivo:

```
cat vaisala-iris-terrain-v2-part* > vaisala-iris-terrain-v2.zip
```

- b. Descomprima el archivo .zip de terreno resultante:

```
unzip vaisala-iris-terrain-v2.zip
```

- c. Quite los archivos adicionales:

```
rm -rf vaisala-iris-terrain-v2-part*
rm -rf vaisala-iris-terrain-v2.zip
```

12. Ejecute las secuencias de comandos de instalación de IRIS Focus:



<root application URL> es el nombre de host en el siguiente ejemplo de comando de instalación. Debe cambiar el valor del parámetro `security.cors.origin.whitelist` en el archivo `vsoweb-override.ini` y reiniciar la aplicación si cambia el nombre de host. El interruptor `cors-origin-whitelist (-cow)` determina el valor del encabezado `Access-Control-Allow-Origin`. Debe tener el mismo valor que la URL de la aplicación root. El nombre del equipo de instalación es el valor predeterminado.


```
cd /srv/Focus_install/installer
./rsw-installer --offline --gis-db-dump\
/srv/Focus_install/vaisala-iris-maps-v2 --terrain-dir\
/srv/Focus_install/vaisala-iris-terrain-v2\
--radar -s <hostname or IP of IRIS Analysis socket server>\
--lightning -cow <root application URL>
```

13. Para que aparezcan los servicios de forma limpia, reinicie el sistema con el comando siguiente:

```
reboot
```

6.5.1 Opciones de comando de instalación y configuración

Tabla 11 Opciones de comando de instalación

Opción	Descripción
--admin-password	Establezca una contraseña de administrador no predeterminada
--admin-user	Asigne un usuario administrador no predeterminado
-c --config-dir	Directorio de configuración
-cow	<p>El interruptor <code>cors-origin-whitelist (-cow)</code> determina el valor del encabezamiento <code>Access-Control-Allow-Origin</code>. Debe tener el mismo valor que la URL de la aplicación <code>root</code>. <code><root application URL></code> corresponde al nombre de host en el comando de instalación. El nombre del equipo de instalación es el valor predeterminado.</p> <div style="border: 1px solid gray; padding: 5px; background-color: #f0f0f0;"> <p> Debe cambiar el valor del parámetro <code>security.cors.origin.whitelist</code> en el archivo <code>vsoweb-override.ini</code> y reiniciar la aplicación si cambia el nombre de host.</p> </div>
--deactivate-admin	Después de ejecutar este script, desactive la cuenta de administrador. No es necesario para instalaciones estándar.
-d --dry-run	Enumere los pasos que se ejecutarán (sin ejecutarlos)
-g --geoserver-config-url	Punto final de configuración de GeoServer (predeterminado: http://localhost:24180/geoserver)
-gis-db-dump	Ubicación de los archivos de mapas
-h or --help	Mostrar información de ayuda
--lightning	Permitir la configuración para el proveedor de relámpagos
--no-prompt	Fallas (salidas) por error sin confirmación del usuario
--offline	Solicite un repositorio base local de AlmaLinux cuando haya deshabilitado el repositorio base de AlmaLinux en línea

Opción	Descripción
--online	Permita el repositorio base de AlmaLinux en línea
--pg-data-dir	Use una ubicación alternativa del directorio de datos de Postgres
--radar	Permita la configuración para proveedor de radar
-s	Host del servidor con conector
--skip-geoserver-installation	No instale el servidor de mapas
--skip-geoserver-site-configuration	
--skip-os-version-check	Fuerce la instalación en una versión de AlmaLinux que no sea compatible directamente
--skip-terrain	No instale detalles del terreno en el servidor de mapas
--terrain-dir	Ubicación de archivos de terreno
--tlp DIRECCIÓN_TLP	Dirección del Total Lightning Processor
--wms -w	Dirección WMS del mapa base (predeterminado: /wms)

6.6 Instalación del parche de IRIS Focus

Si la entrega incluye un archivo de parche separado, primero instale la versión principal y luego el archivo de parche.

El archivo de parche está en una carpeta independiente en la memoria USB.

En estas instrucciones, *x.x* es el número de la versión/parche.

- ▶ 1. Iniciar sesión como **root**.
2. Copie el archivo de parche **Vaisala_IRIS_installer-7.x.x.tar** y **README.txt** desde la memoria USB a un directorio temporal.
3. Extraiga el archivo .tar:

```
tar -xvf Vaisala_IRIS_installer-7.x.x.tar
```

4. Siga las instrucciones en el **README.txt** para ejecutar la secuencia de comandos de actualización.

6.7 Actualización de IRIS Focus 7.1 a IRIS Focus 7.2

Las siguientes instrucciones muestran cómo actualizar de IRIS Focus 7.1 a IRIS Focus 7.2.

Puede migrar a IRIS Focus 7.1 desde las versiones de IRIS Focus 6.x. Si tiene una versión anterior de IRIS Focus, debe actualizar las versiones anteriores a IRIS Focus 6.0 antes de poder migrar a IRIS Focus 7.1. Para obtener instrucciones sobre la migración, consulte *IRIS Focus Release Notes*.

6.7.1 Ejecución de la actualización



Para ver las opciones de instalación de la línea de comandos, ejecute: **./rsw-upgrade -h**

En las siguientes instrucciones, *x.x* representa la versión principal de IRIS Focus y el número de versión secundario.

- ▶ 1. Iniciar sesión como **root**.
2. Cree una copia de seguridad de la configuración del sistema.

Para obtener instrucciones, consulte la *Guía del administrador de IRIS Focus*.

3. Inserte la memoria USB de actualización.
4. Copie el directorio `Focus_install` en el servidor AlmaLinux:

```
mkdir /srv/Focus_install
cp -r /run/media/root/IRIS_FOCUS/Focus_install/* /srv/Focus_install
```

5. Cambie al directorio `srv/Focus_install/installer` y una las partes del archivo `.tar`:

```
cd /srv/Focus_install/installer
cat IRIS_Focus_7_2_Installer_part_* >> IRIS_Focus_7_2_Installer.tar
```

6. Ejecute los siguientes dos comandos y verifique que obtiene el mismo resultado para asegurarse de que el archivo ahora sea correcto:

```
md5sum IRIS_Focus_7_2_Installer.tar
cat IRIS_Focus_7_2_Installer.tar.md5
```

7. En el directorio de versión predeterminado, extraiga los archivos de instalación:

```
tar -xvf IRIS_Focus_7_1_Installer.tar
```

8. Cambie al directorio creado en el paso anterior:

```
cd Vaisala-IRIS-Focus-v7.x.x
```

9. Ejecute la secuencia de comandos de actualización:

- **Actualización en línea:**

```
./rsw-upgrade --online
```

- **Actualización sin conexión:**

```
./rsw-upgrade --offline
```



Si tiene un nuevo archivo de licencia, ejecute el script de actualización en línea o fuera de línea especificando la ubicación del archivo de licencia:

```
./rsw-upgrade --online|--offline --license LICENSE_FILE
```

Para actualizar sin verificar la licencia, ejecute la actualización en línea o fuera de línea de la siguiente manera:

```
./rsw-upgrade --online|--offline --skip-license
```

10. Para verificar la actualización, ejecute: **rpm -qa | grep vaisala**

Compruebe que el nombre **rpm** sea la versión correcta y el número de parche.



Si tiene un sistema **Total Lightning Processor** (TLP) que conectará a su servidor IRIS Focus, consulte las instrucciones de conexión en *Guía del administrador de relámpago de IRIS Focus M212545EN*.

Tras conectar el sistema TLP, agregue el rol **focus-lightning** a cada cuenta de usuario existente a la que desee tener acceso para los productos de relámpagos.

Puede ignorar esto si ya tiene un sistema TLP conectado antes de la actualización.

6.7.2 Actualización de roles de usuario

Tras la actualización, y según su sistema, es posible que deba actualizar los roles de usuario para los usuarios.

Si hay muchos usuarios en el sistema, puede actualizar fácilmente todas las cuentas de usuario existentes con las siguientes instrucciones:

- Si solo ha tenido radares meteorológicos en el sistema y ahora está agregando una red de relámpagos: Actualice todas las cuentas de usuario existentes que actualmente tienen el rol **focus-radar** para que también tengan el rol **focus-lightning**. Use este comando (como **root**):

```
rsw-db-tool users-to-all-focus-roles
```

- Si solo tiene una red de relámpagos en el sistema: Asigne a todos los usuarios el rol **focus-lightning**. Use este comando (como **root**):

```
rsw-db-tool users-to-ltg-role
```

- Si solo tiene radares meteorológicos en el sistema: No debería necesitar actualizar roles manualmente. Todos los usuarios **focus** se actualizan de forma automática a usuarios **focus-radar** gracias al script de actualización. Si esto no sucede, ejecute este comando:

```
rsw-db-tool users-to-radar-role
```

6.8 Instalación de los componentes de IRIS Focus

La secuencia de comandos instala automáticamente todos los servicios, todas las cuentas de usuario y todos los módulos necesarios que se requieren para ejecutar IRIS Focus. Los servicios comienzan automáticamente.

Consulte [Servicios y usuarios de IRIS Focus \(página 169\)](#) para obtener una lista de los servicios y usuarios de IRIS Focus.

- ▶ 1. Asegúrese de haber configurado el sistema de un servidor AlmaLinux y de haber recibido los archivos de instalación de IRIS Focus, ya sea mediante una entrega de memoria USB o descargándolos.
- 2. Asegúrese de tener el instalador de la aplicación IRIS Focus, el paquete de datos del mapa y el paquete de datos del terreno.

Estos elementos son obligatorios, ya que todos los componentes de IRIS Focus se instalan al mismo tiempo.

- 3. Monte la imagen ISO de AlmaLinux. Esto se proporcionó en una memoria USB o se descargó previamente.

Aunque AlmaLinux ya esté configurado, el instalador de IRIS Focus depende de algunos paquetes que proporciona el repositorio de AlmaLinux.

- 4. Inicie sesión en el servidor como **root**.
- 5. Extraiga los contenidos del archivo de instalación de IRIS Focus en el servidor; por ejemplo, en el directorio `/root/IRIS`.

Estos archivos ocupan aproximadamente 40 Gb de espacio cuando se descomprimen.

- 6. Navegue hasta el directorio donde descargó los archivos.

7. Lance la secuencia de comandos `./rsw-installer`.

Cuando el script de instalación se conecta a un sistema de análisis IRIS, requiere los siguientes parámetros y ejecuta un servidor de mapas local para proporcionar mosaicos de mapas:

```
./rsw-installer --offline --gis-db-dump [maps directory] --terrain-dir [terrain directory] -s [socket server hostname] --radar --lightning
```

- `--gis-db-dump`: ubicación de los datos del mapa
- `--terrain-dir`: ubicación de los datos del terreno
- `--radar` : utilice este parámetro si está conectando radares meteorológicos a IRIS Focus
- `-s`: nombre de host del servidor con conector que proporciona los datos de productos del radar desde IRIS Analysis
- `--lightning`: utilice este parámetro si está conectando un sistema Total Lightning Processor a IRIS Focus.



Si la computadora está conectada a Internet, puede ejecutar el programa de instalación con el indicador `--online`. Esto recupera cualquier paquete adicional necesario de AlmaLinux 8.4 desde internet.



El proceso de instalación puede tardar varios minutos, ya que primero se ingresan los datos del mapa en la base de datos de la aplicación. No cancele la instalación si no ve progreso en un solo paso durante un máximo de 1 hora.

6.9 Instalación de la capa de intensidad de tormenta

Ejecute el siguiente comando inmediatamente después de la instalación inicial de IRIS Focus para agregar la capa WMS de **Lightning Storm Intensity** a IRIS Focus:

```
/usr/vaisala/radarsw/configuration/bin/configure-map -u /wms --add-ltz-wms admin <admin password>
```

La secuencia de comandos `configure-map` restablece todas las capas de mapa, por lo que se eliminan las capas WMS de terceros si se han instalado. Por ello, resulta más sencilla la instalación de la capa de **Lightning Storm Intensity** inmediatamente después de la instalación con esta secuencia de comandos. No obstante, use el comando siguiente en vez de la secuencia de comandos `configure-map` si elige agregar esta capa después de haber agregado capas WMS de terceros y desea conservarlas:

```
rsw-layer-add --layername "Lightning Storm Intensity" --layerurl /ltzwns \
--layer
"futurelightning:storm_intensity,futurelightning:storm_centroid_path_10min_all"
\
-o 120 -rr 600 -c -m "storm,density" \
-s "http://localhost:9973/geoserver/www/strike-intensity-tracking.sld" \
--uiheight 70 -d -r admin -p <admin password>
```

6.10 Notas de seguridad



Al implementar IRIS Focus en una red interna, siga los estándares de seguridad de la industria. Permita el acceso a los puertos 80 y 443 desde Internet únicamente.

6.10.1 SELinux

SELinux puede dejarse habilitado (como comportamiento predeterminado en AlmaLinux) si no se requiere que IRIS Analysis esté instalado en el mismo servidor Focus.

6.10.2 Ejecución de las secuencias de comandos del sistema de protección del sistema operativo

Para ayudar a proteger el sistema operativo AlmaLinux, IRIS Focus incluye un pequeño conjunto de scripts de ejemplo. Después de revisar y/o modificar los elementos específicos que se encuentran en el directorio de scripts de seguridad asociados, puede ejecutar estos "scripts de refuerzo del sistema operativo".

Tabla 12 Áreas protegidas

Área protegida
Instale el AIDE (Entorno avanzado de detección de intrusiones)
Restrinja las descargas principales
Establezca los permisos para la configuración grub
Establezca el mensaje predeterminado del día
Configure Chrony NTP
Configure los contenedores TCP
Fortalezca los permisos del archivo de registro
Fortalezca la configuración Cron
Bloqueador para los intentos de inicio de sesión fallidos
Suficiencia de la contraseña

Área protegida
Fortalezca los permisos del archivo
Habilite el recuadro de problema de SSH
Desactive IPV6
Quite el soporte para los tipos innecesarios del sistema de archivos: cramfs, freevxfs, jffs2, hfs, hfsplus, squashfs, udf, vfat, dccp, sctp, rds, tipc, cups, avahi-daemon

1. Navegue hasta el directorio donde descargó los archivos de la instalación.
2. Ingrese el comando:

```
./rsw-harden-os
```

El comando ejecuta las secuencias de comandos de conjuntos en el directorio *release/security-scripts*.

3. Reinicie el servidor.

6.11 Activación de licencia

IRIS Focus proporciona varias formas de activar la licencia del software IRIS Focus en el servidor: con una clave de licencia en USB, en línea o sin conexión sin la clave de licencia en USB.

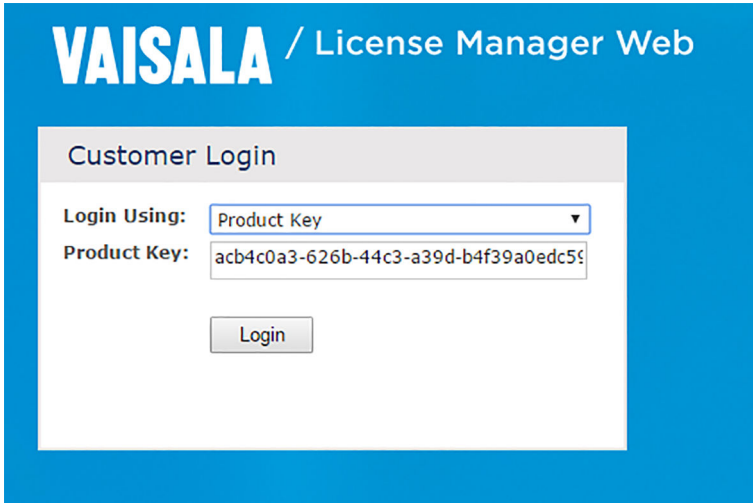
6.11.1 Activación de licencia: en línea



Si está usando una clave de licencia USB, primero inserte la unidad USB en el servidor para que la licencia funcione. Consulte la sección [Uso de la clave de licencia USB \(página 59\)](#).

1. Inicie sesión en el servidor como **root**.
2. Ejecute el comando **rsw-show-machine-code** en el servidor IRIS Focus para obtener el código de bloqueo específico para el hardware del servidor.

3. Vaya a License Manager Web de Vaisala en <https://licensing.vaisala.com> y seleccione **Product Key** en el campo **Login Using**.



4. Ingrese la clave del producto y seleccione **Login**.
5. Ingrese el código de bloqueo en el campo **Request Code**.

Generate License

EID: 01e4f9****

▼ Enter Quantity

Product	Remaining Quantity	Quantity
IR15 2.0	1	1

* Request code:

Remarks:

6. Seleccione **Generate**.

Se abre una ventana emergente con la cadena de licencia.

License Certificate

Contact: **Customer:** Vaisala Oyj - 327799

List of Activations

Product Key	Name	AID	Quantity	Remaining Quantity
31e6b594-9499-4c3a-859a-43cee66aba62	IR15 2.0	3e667d27-dfc3-454d-afcb-3c6cb668f90d	1	0

License String

```
*E
WLYnnChM4bu27hvFNEW.3y22HdpWYJWd8R0f6WTUhl0Bh6iAFHDqjmiBnkgz_rLwdrmmOALF2fnAeoRgS9a0LA_pI0L
Ok5TR79ouP3EAWWt7leoW45kqSkN9oIQ7z2H35Sd3ZrJpJwGeeRnEz8OGvfo# "IRIS_Focus" version "", expires Midnight
of Jan 1, 2011, exclusive##AID=3e667d27-dfc3-454d-afcb-3c6cb668f90d
```

7. Seleccione **Save to File** para guardar la cadena de licencia en un archivo del disco.

El archivo se guarda de forma predeterminada con el nombre `lserverc`.

Como alternativa, utilice un cliente SSH para copiar y pegar la cadena de licencia a un `.txt` archivo en el servidor.

8. Instale la licencia con el comando **rsync-install-license <location-of-the-license-file>**.

9. Reinicie el servicio `vaisala-radarsw-webapp`. Para ello, escriba:

```
systemctl restart vaisala-radarsw-webapp
```

10. Inicie sesión en IRIS Focus con una cuenta de administrador.

11. Seleccione **Admin > System > Licensing Management** para ver la información de la licencia (puestos, fecha de inicio y fecha de término).

Más información

- [Licencias de IRIS Focus \(página 16\)](#)

6.11.2 Activación de licencia: sin conexión

Si el servidor que ejecuta IRIS Focus no está conectado a Internet, debe activar la licencia al escribir el código de bloqueo del servidor IRIS Focus en **Vaisala License Manager Web** con una computadora en línea. Luego, transfiera el archivo de licencia al servidor IRIS Focus.



Si está usando una clave de licencia USB, primero inserte la unidad USB en el servidor para que la licencia funcione. Consulte la sección [Uso de la clave de licencia USB \(página 59\)](#).

- ▶ Ejecute el comando `rsw-show-machine-code > [filename]` en el servidor IRIS Focus para obtener la clave de producto específico para el hardware del servidor.
Esto guarda la cadena de clave del producto en un archivo.
- Copie el archivo en un medio extraíble, como un dispositivo USB y transféralo a la computadora en línea.
- Vaya a License Manager Web de Vaisala en <https://licensing.vaisala.com> y seleccione **Product Key** en el campo **Login Using**.

VAISALA / License Manager Web

Customer Login

Login Using: Product Key

Product Key: acb4c0a3-626b-44c3-a39d-b4f39a0edc59

Login

4. Ingrese la clave del producto y seleccione **Login**.

- Ingrese el código de bloqueo en el campo **Request Code**.

Generate License

EID: 01e4f9****

▼ Enter Quantity

Product	Remaining Quantity	Quantity
IR15 2.0	1	1

* Request code:

Remarks:

- Seleccione **Generate**.

Se abre una ventana emergente con la cadena de licencia.

License Certificate

Contact: Customer: Valsala Oyj - 327799

List of Activations

Product Key	Name	AID	Quantity	Remaining Quantity
31e6b594-9499-4c3a-859a-43ceeb6aba62	IR15 2.0	3e667d27-dfc3-454d-afcb-3c6cb668f90d	1	0

License String

```

*E
WL_YneOmM4bu27hvFNEW_3y22kDpWYJjWd9R0f6WTUhtvL0Bh6AFHDjmiBnkgz_rLwdmimOALF2fnAepRgS9a0LA.pj0L
Ok5TR79ouP3EAWWt7IeoW45iqSKN9oIQ7z2H358d3ZjPjWgseRnEz80Gv6# "IRIS_Focus" version "", expires Midnight
of Jan 1, 2011, exclusive##AID=3e667d27-dfc3-454d-afcb-3c6cb668f90d
                    
```

- Seleccione **Save to File** para guardar la cadena de licencia en un archivo del disco.

El archivo se guarda de forma predeterminada con el nombre *lserverc*.

Como alternativa, utilice un cliente SSH para copiar y pegar la cadena de licencia a un `.txt` archivo en el servidor.

- Copie el archivo de licencia a un medio extraíble y transfiera el archivo al servidor IRIS Focus.
- Instale la licencia con el comando **rsw-install-license <location-of-the-license-file>**.

Más información

- [Licencias de IRIS Focus \(página 16\)](#)

6.12 Uso de la clave de licencia USB

Se puede proporcionar la clave de licencia de IRIS Focus en una unidad USB. Puede transferir la licencia de un servidor a otro con la unidad USB.

Después de instalar IRIS Focus, active la licencia. Para ello, vincule la unidad USB al archivo de licencia provisto por Vaisala como se describe a continuación.

Para que la licencia permanezca activa, la unidad USB debe permanecer en el servidor después de completar este procedimiento.

Realice el procedimiento de activación en el nuevo servidor si transfiere la licencia a otro servidor.

- ▶ 1. Inserte la unidad USB en la máquina del servidor.
2. Instale la licencia con el siguiente comando:

```
# rsw-install-license /srv/focus_license.txt
```

3. Reinicie la aplicación web de IRIS Focus:

```
systemctl restart vaisala-radarsw-webapp
```

4. Inicie sesión en IRIS Focus con una cuenta de administrador.
5. Seleccione **Admin > System > Licensing Management** para ver la información de la licencia (puestos, fecha de inicio y fecha de término).

6.13 Configuración de licencias en función del número de radares

Las licencias *IRIS_Focus_Light_WR* y *IRIS_Focus_Weather_Radar* son válidas para un número definido de radares meteorológicos. Si tiene más radares en la red que licencias, debe definir a qué radares se aplican las licencias. Para hacer esto, configure el archivo *vsoweb-override.ini*.



PRECAUCIONES! Si tiene más radares en la red que licencias y no ha configurado la lista de radares para aplicar las licencias, el sistema no mostrará ningún dato del radar.

- ▶ 1. Vaya al archivo `/etc/vaisala/radarsw/configuration/vsoweb-override.ini`.
- 2. Cree una lista de radares en orden numerado.

El formato de las entradas de la lista es `radar.list.N`, donde N es un número entero.

Ejemplo: Si tiene dos licencias y tres radares llamados "MyRadarA", "MyRadarB" y "MyRadarC" y desea que la licencia se aplique a "MyRadarA" y "MyRadarC", enumere los radares de la siguiente manera:

```
radar.list.1 = MyRadarA
```

```
radar.list.2 = MyRadarC
```

```
radar.list.3 = MyRadarB
```

6.14 Configuración de IRIS para IRIS Focus

6.14.1 Configuración o cambio del servidor con conector



Debe tener al menos un producto PPI en el servidor con conector para que IRIS Focus configure los centros de radar correctamente.

Si es necesario, configure o cambie el servidor con conector:

- ▶ 1. Actualice el archivo `vsoweb-override.ini` con el siguiente comando:

```
/usr/vaisala/radarsw/configuration/bin/configure-vsoweb-ini -i  
<socket_server_host_name>
```

- 2. Escriba el siguiente comando:

```
rsw-basemap-site-setup --socket-server <socket_server_host_name>
```

- 3. Reinicie el servicio `vaisala-radarsw-webapp`. Para ello, escriba:

```
systemctl restart vaisala-radarsw-webapp
```

6.14.2 Activación del servidor con conector en IRIS Radar

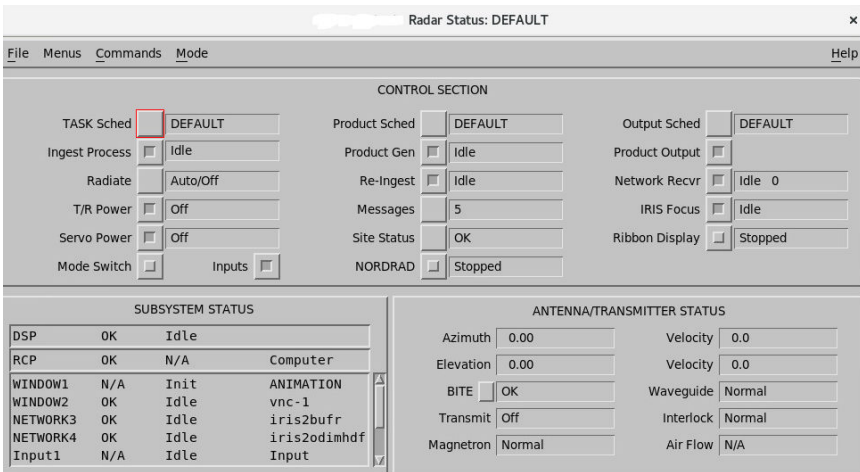


Figura 19 Menú Estado de IRIS Radar

Si el sistema está ejecutando el servidor IRIS Focus, debe habilitar la opción **IRIS Focus** en IRIS Radar. Para obtener más información, consulte la *IRIS Radar User Guide (M211317EN)*.

- ▶ 1. Asegúrese de que IRIS se inició.
2. En IRIS Radar, seleccione **Menus > Radar Status**.
3. Encienda el servidor con conector. Para ello, seleccione la casilla de verificación **IRIS Focus**.

Cuando esta casilla de verificación está seleccionada, el campo muestra el estado del proceso del servidor con conector: **Idle**, **Running** o **Stopped**.

6.14.3 Configuración del administrador de datos

El servicio del administrador de datos se ejecuta en el servidor IRIS Focus que recibe los datos de volumen de exploración del radar, almacenados en formato de archivo **RAW**, desde el servidor de IRIS Analysis y genera productos de radar en vivo de los datos en tiempo real.

Durante la instalación, IRIS Focus configura todos los servicios, todas las bases de datos y todas las cuentas de usuario necesarias para el procesamiento de datos. Las funciones de IRIS Focus, como productos en vivo y compuestos dinámicos, requieren archivos **RAW**.

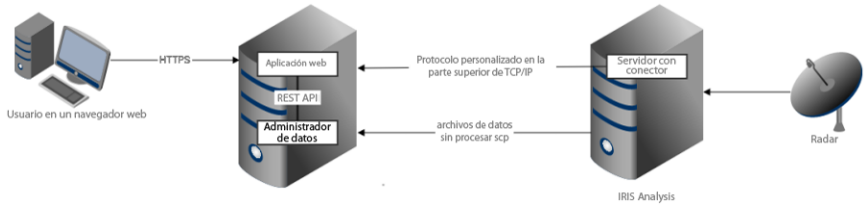


Figura 20 Rutas de entrega de los datos del radar

Más información

- [Administrador de datos \(página 157\)](#)
- [El administrador de datos no funciona como se espera \(página 183\)](#)

6.14.3.1 Configuración del administrador de datos en el servidor de IRIS Analysis

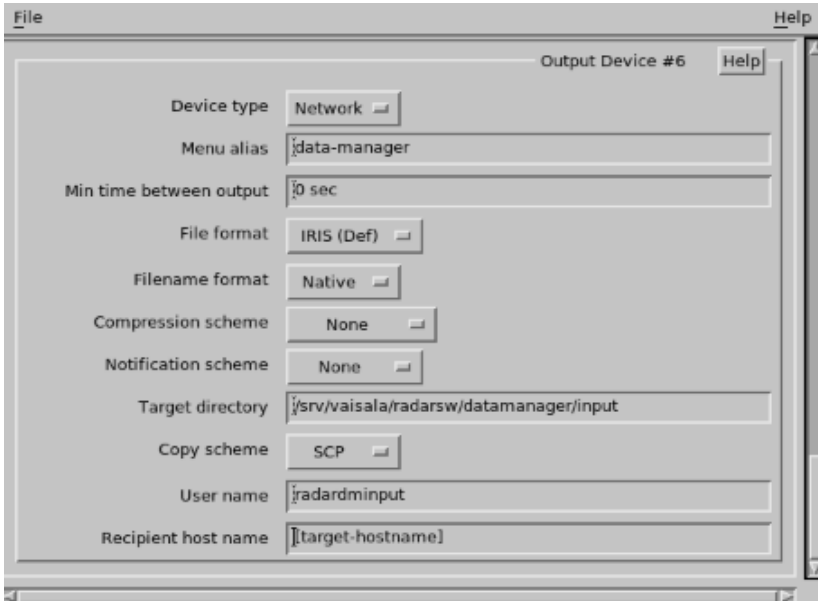
Para configurar IRIS Analysis para enviar los archivos **RAW** a IRIS Focus, debe configurar la ubicación de destino en el servidor IRIS Focus como dispositivo de salida de la red en IRIS Analysis.

La ubicación de destino en el servidor IRIS Focus es el siguiente directorio, que es propiedad del usuario **radaradmin**:

```
/srv/vaisala/radarsw/datamanager/input
```

- ▶ 1. Inicie sesión en el servidor IRIS Analysis como **radarop**.
2. En la ventana del terminal, escriba: **setup&**
Se abre la utilidad **Setup** de IRIS
3. Seleccione **Output**.
4. Cree un nuevo dispositivo de salida:
 - a. En **Number of output devices**, aumente el número de dispositivos de salida en 1.
 - b. Presione **INTRO**.
Se agrega un nuevo dispositivo de salida configurable al final de la lista **Output Device**.

5. En el panel de configuración del nuevo dispositivo de salida, configure el nuevo dispositivo de salida con las siguientes configuraciones:



The screenshot shows a configuration window titled "Output Device #6" with a "Help" button in the top right corner. The window contains the following settings:

- Device type: Network
- Menu alias: data-manager
- Min time between output: 0 sec
- File format: IRIS (Def)
- Filename format: Native
- Compression scheme: None
- Notification scheme: None
- Target directory: /srv/vaisala/radarsw/datamanager/input
- Copy scheme: SCP
- User name: radardmininput
- Recipient host name: [target-hostname]

- a. **Device type:** Network
- b. **Filename format:** Native
- c. **Target directory:** */srv/vaisala/radarsw/datamanager/input*
- d. **User name:** radardmininput
- e. Nombre de host: [servidor IRIS Focus]
- f. Seleccione **File > Close**.
- g. Seleccione **File > Save**.
- h. Seleccione **File > Exit**.

6. Reinicie IRIS:

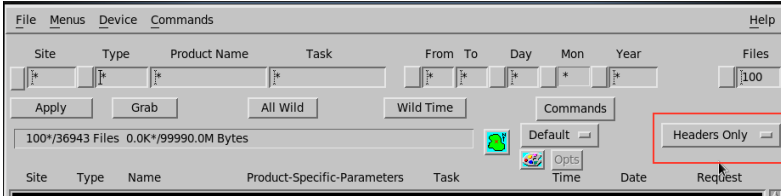
- a. Inicie sesión en el servidor como `root`.

```
#su  
#<type password>
```

- b. Tipo:

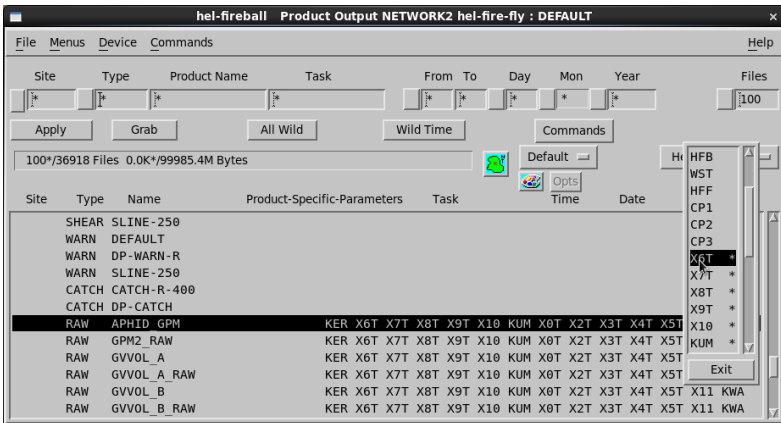
```
systemctl stop iris.service  
systemctl start iris.service
```

- 7. En la ventana del terminal, escriba: **iris &**
 - a. Seleccione **Menus > Product Output > Device**.
 - b. Seleccione el dispositivo que ha configurado en la utilidad **Setup**.
 - c. En el cuadro desplegable del extremo derecho de la ventana, seleccione **Headers Only**.



- d. En la lista de productos, seleccione cualquier producto **RAW**.
- e. Haga clic con el botón secundario en el extremo derecho del nombre del producto y seleccione un sitio del radar.

Si es necesario, desmarque los sitios de radar que no desee incluir en la configuración del dispositivo.



- f. Seleccione **Apply**.
- g. Seleccione **File > Save As**.
Defina un nombre para la nueva **Product Output** o use la opción **DEFAULT**.
- h. Seleccione **OK**.
- i. Seleccione **Close**.

6.14.3.2 Configuración del administrador de datos en el servidor IRIS Focus

Los archivos **RAW** en el servidor IRIS Analysis se manejan mediante el usuario **root** local y los archivos **RAW** en el servidor IRIS Focus mediante el usuario **radardminput** local.

Debe agregar la clave pública SSH de la cuenta de **root** de IRIS Analysis a la lista de claves aceptadas de **radardminput** de IRIS Focus.

- ▶ 1. Inicie sesión en el servidor IRIS Focus como **root**.
- 2. Si no existe, cree el siguiente archivo **.ssh**:

```
# mkdir -m 700 /var/lib/radardminput/.ssh
# chown radardminput:radarsw /var/lib/radardminput/.ssh
```

- 3. Agregue la clave del servidor con conector a la tienda de la clave SSH autorizada del usuario **radardminput**:

Esto permite la transferencia de archivos desde la cuenta **root** de IRIS Analysis al usuario **radardminput** de IRIS Focus.

- a. Tipo:

```
# cd /var/lib/radardminput/.ssh
# ls
```

- b. Si el archivo **authorized_keys** ya existe, escriba:

```
# vi authorized_keys
# rm socket-server-key
```

Agregue la clave que copió anteriormente en el archivo.

- c. Si el archivo **authorized_keys** aún no existe, agregue este archivo:

```
# vi authorized_keys
```

Pegue la clave que copió anteriormente en el portapapeles.

```
# chown radardminput:radarsw authorized_keys
# chmod 644 authorized_keys
```

- 4. Compruebe que el producto a pedido esperado esté visible en la interfaz de usuario de IRIS Focus.

Un servicio de actualización del administrador de datos registra los metadatos de los archivos en una base de datos **PostgreSQL**, a la que accede la interfaz web del usuario de IRIS Focus cuando genera productos del radar a pedido a partir de los datos.

6.15 Conexión del sistema TLP

Siga este procedimiento para agregar el sistema **Total Lightning Processor** al sistema IRIS Focus para recuperar los datos sobre relámpagos.



Por lo general, estos pasos los realiza automáticamente la secuencia de comandos `./rsw-installer` cuando incluye la opción `--lightning`. Solo si cuando ejecutó `./rsw-installer` no incluyó la opción `--lightning`, necesita realizar estos pasos. De lo contrario, puede pasar a la sección [Configuración del TLP para IRIS Focus \(página 107\)](#).

1. Para habilitar el relámpago en la aplicación web, edite el `vsoweb-override.ini` archivo de configuración en el directorio `/etc/vaisala/radarsw/configuration`. Cambie (o cree, si no está presente) la sección `[PROVIDERS]` a la siguiente:

```
[PROVIDERS]
radar.enabled = true
lightning.enabled = true
```

2. Reinicie la aplicación web. Para ello escriba:

```
systemctl restart vaisala-radarsw-webapp
```

3. Configure el firewall.

El **Total Lightning Processor** se conecta al intermediario de datos de Kafka en el puerto **9094** en el sistema IRIS Focus. Si está ejecutando el servicio `firewalld`, configure el firewall para permitir esta conexión.

Ejemplo: Si la dirección IP del sistema TLP es **10.55.11.2**, ejecute los siguientes comandos de firewall en el sistema IRIS Focus para permitir el acceso de **10.55.11.2** al puerto **9094**:

```
firewall-cmd --permanent --zone=public --add-rich-rule='rule family="ipv4"
source address="10.55.11.2/32" port protocol="tcp" port="9094" accept'
firewall-cmd --reload
```

4. Configure el **Total Lightning Processor**.

En este punto, el sistema IRIS Focus debe estar configurado y listo para los datos de relámpagos proporcionados por Total Lightning Processor. Siga las instrucciones en [Configuración del TLP para IRIS Focus \(página 107\)](#) para iniciar el flujo de datos de relámpagos desde el TLP a IRIS Focus.

6.16 Ajustes de VHF o de alta velocidad de datos

Se debe aumentar el tamaño de caché de rayos del servicio lightning-websocket si su sistema TLP va a proporcionar datos de rayos a velocidades de datos muy altas. Debe aumentar el tamaño de caché de rayos si espera que sus datos de rayos excedan más de 100 000 eventos por día, tal como se indica en la sección [Aumento de capacidad de búfer de los datos sobre rayos \(página 129\)](#)

6.17 Configuración del TLP para IRIS Focus

Si tiene el sistema **Total Lightning Processor** (TLP) que proporcionará datos sobre relámpagos a IRIS Focus, debe agregar un nuevo servicio al sistema TLP para enviar los datos sobre relámpagos al servicio de intermediario de datos de kafka que se ejecuta en el sistema IRIS Focus. El TLP debe ejecutar la versión 1.2.7 o posterior.

En el siguiente procedimiento, necesita el directorio `/opt/vai/tlp/etc`. Si no existe, instálelo:

- ▶ 1. Inicie sesión en su sistema TLP como usuario **root** o use el comando **su** o **sudo** para obtener acceso de root.
2. Ejecute el comando:

```
dnf install -y vaisala-tlp-to-kafka
```

6.17.1 Verificación de la instalación del paquete vaisala-tlp-to-kafka

Verifique que se hayan instalado los paquetes de software necesarios antes de configurar un sistema TLP para enviar información al agente de datos de Kafka que se ejecuta en IRIS Focus.

- ▶ 1. Inicie sesión en el sistema TLP con la cuenta de usuario **root**.
2. Para asegurarse de que los paquetes de software necesarios estén instalados, ejecute el siguiente comando:

```
rpm -q vaisala-tlp-to-kafka || dnf install -y vaisala-tlp-to-kafka
```

6.17.2 Cambio de frecuencia de informe regstatd2

El servicio **regstatd2** genera periódicamente un informe de estado de la red regional que se utiliza para proporcionar la capa del producto **Network Health** en IRIS Focus. En una instalación predeterminada, el servicio **regstatd2** actualiza este informe una vez por hora. Se recomienda que configure **regstatd2** en el TLP para producir este informe en un intervalo de 10 minutos más frecuente.

- ▶ 1. Inicie sesión en el sistema TLP con la cuenta de usuario **vops**.
2. Vaya al archivo *regstatd2.cfg* en el directorio */opt/vai/tlp/etc*.
3. Edite el archivo para configurar el parámetro `updateIntervalMinutes` a 10 minutos. Para ello escriba:

```
updateIntervalMinutes 10
```

4. Detenga el servicio **regstatd2**. Para ello, escriba:

```
lpstart stop regstatd2
```

5. Inicie el servicio **regstatd2** nuevamente. Para ello, escriba:

```
lpstart start regstatd2
```

6.17.3 Agregar el servicio **t1p-to-kafka**

Esta instrucción se aplica a TLP 1.2.7.



El acceso al clúster de Kafka está en un puerto diferente al que estaba en Focus 6 en IRIS Focus 7. El acceso ahora requiere un token de autenticación. En [paso 5](#), se describen los detalles.

Los siguientes pasos requieren que el paquete **vaisala-t1p-to-kafka** esté instalado en el sistema TLP. Si falta este paquete, puede instalarlo al iniciar sesión como usuario **root** y ejecutar:

```
dnf install -y vaisala-t1p-to-kafka
```

- ▶ 1. Inicie sesión en el sistema TLP con la cuenta de usuario **vops**.
2. Vaya al archivo *startup.cfg* en el */opt/vai/tlp/etc* *directory*.
3. Agregue la siguiente línea al archivo:

```
core n java t1p-to-kafka -jar /opt/vai/tlp/lib/t1p-to-kafka.jar
```

4. Edite el archivo `t1p-to-kafka.cfg` en el directorio `/opt/vai/t1p/etc` según cómo desee que se envíen los eventos de relámpagos a IRIS Focus:

- Si desea que los eventos de relámpagos enviados a IRIS Focus sean eventos flash compuestos producidos por el TLP, configure el parámetro `lp.tokafka.smqLightning` en `"smq://fdata"`.
- Si desea que los eventos de relámpagos enviados a IRIS Focus incluyan los relámpagos individuales producidos por el TLP, configure el parámetro `lp.tokafka.smqLightning` en `"smq://RLFxStrokeData"`.
- Para la fuente de IRIS Focus, puede usar cualquier fila de memoria compartida de datos sobre relámpagos. Por ejemplo, puede usar la fila de eventos VHF estándar `"smq://sdata3d"`, la fila flash VHF estándar `"smq://fdata3d"`, un conjunto de datos combinados `"smq://tldata or smq://wmdata"` o cualquier fila filtrada por el cliente si su sistema TLP produce soluciones a partir de sensores de relámpagos basados en VHF y LF. Necesitará que la característica `IRIS_VHF_LGT` esté habilitada en su licencia de IRIS Focus si elige un conjunto de datos que incluya datos VHF. Puede haber un uso limitado del reenvío de todos los puntos de datos VHF sin procesar disponibles en la fila de memoria compartida `"smq://sdata3d"`, ya que puede haber muchos puntos de evento VHF para cada descarga de rayo, dependiendo de sus casos de uso para IRIS Focus.
- Asegúrese de que la fuente de datos de relámpagos que seleccione incluya datos LF si tiene la característica **Lightning Threat Zone** con licencia. El motor **Lightning Threat Zone** ignora todos los eventos de relámpagos VHF en el flujo de datos y usa solamente los eventos LF que detecta en el flujo de datos.

Para configurar el valor, escriba:

```
lp.tokafka.smqLightning <parameter-value>
```

Por ejemplo:

```
lp.tokafka.smqLightning "smq://RLFxStrokeData"
```

5. Es necesario un token de autenticación para acceder al clúster de Kafka. Durante la instalación de IRIS Focus 7, el token de autenticación se genera aleatoriamente y se usa en el campo de la contraseña.
 - a. Ejecute el siguiente comando como **root** en el sistema IRIS Focus (en la salida de ejemplo a continuación, el token es **L5KpD55KqxI7kGUuM0mQrmCh9QqONKI4**) para encontrar el valor de este token

```
[root@iris-focus ~]# grep kafka.*ScramLoginModule /etc/vaisala/
focus/k8s/vaisala-focus.yaml | head -1
      config:
org.apache.kafka.common.security.scram.ScramLoginModule required
username="focus-kafka" password="L5KpD55KqxI7kGUuM0mQrmCh9QqONKI4";
[root@iris-focus ~]#
```

- b. Vaya al directorio `/opt/vai/tlp/etc` en el sistema TLP, localice el archivo `kafka-producers.properties` allí, y cambie las líneas de la siguiente manera cuando haya identificado el nombre de dominio completo y el token de autenticación para la conexión de IRIS Focus:

```
bootstrap.servers=helsinki.rd.vaisala.com:9094
security.protocol=SASL_PLAINTEXT
sasl.mechanism=SCRAM-SHA-512
sasl.jaas.config=org.apache.kafka.common.security.scram.ScramLoginModule
required \
  username="focus-kafka" \
  password="L5KpD55KqxI7kGUuM0mQrmCh9QqONKI4";

# How many acknowledgements are required before considering the request
complete

acks=all
```

En este ejemplo se asume que el nombre de dominio completo del servidor IRIS Focus es `helsinki.rd.vaisala.com` y que el token de autenticación generado aleatoriamente en el servidor IRIS Focus es

L5KpD55KqxI7kGUuM0mQrmCh9QqONKI4. Realice las sustituciones adecuadas para su instalación.

6. Inicie el servicio `tlp-to-kafka`. Para ello, escriba:

```
lpstart start tlp-to-kafka
```



La página `tlp-to-kafka` man proporciona más información sobre cómo configurar y ejecutar el servicio `tlp-to-kafka` en un sistema TLP.

6.18 Verificación de la instalación de IRIS Focus

- ▶ 1. Verifique que la interfaz web del usuario se esté ejecutando en el puerto HTTPS predeterminado y que se hayan creado las siguientes cuentas de usuario predeterminadas en IRIS Focus durante la instalación:
 - Nombre de usuario: **admin** / contraseña: **admin123**
 - Nombre de usuario: **user** / contraseña: **user123**



Vaisala recomienda que se cambien las contraseñas tras la instalación.

- 2. Para acceder a la interfaz web del usuario de IRIS Focus, abra un navegador en el servidor IRIS Focus y navegue hasta `https://localhost`.

Debería poder ver la página de inicio de sesión de la aplicación web de IRIS Focus.

- 3. Inicie sesión con la cuenta de usuario de IRIS Focus predeterminada.

Asegúrese de que se cargue la aplicación. Además, debe mostrarse la vista de mapa.

- 4. Compruebe que el producto a pedido esperado esté visible en la interfaz de usuario de IRIS Focus.

Un servicio de actualización del administrador de datos registra los metadatos de los archivos en una base de datos **PostgreSQL**, a la que accede la interfaz web del usuario de IRIS Focus cuando genera productos del radar a pedido a partir de los datos.

- 5. Verifique que los botones **Herramienta de seguimiento** y **Sección transversal** sean visibles en la interfaz de usuario de la aplicación.

Esto verifica que las características de IRIS Focus están habilitadas.

- 6. Habilite las líneas de cuadrícula seleccionando **Funciones del mapa Cuadrícula de lat/long**.

Dependiendo de dónde se centra la vista de mapa, debería poder ver líneas de cuadrícula ligeramente distorsionadas que se alejan del ecuador. Esto verifica que la proyección del mapa es correcta.

- 7. Confirme que el administrador de datos se esté ejecutando:

- a. Seleccione **Productos meteorológicos > Agregar producto**.
- b. Agregue un nuevo producto **PPI** o **CAPPI** a pedido.
- c. Asegúrese de ver en la pantalla los datos meteorológicos de la hora seleccionada.

- Verifique que puede agregar los productos **TimeSpan** y **Network Health** en el mapa. Si se produce un relámpago, verifique que pueda ver los datos de relámpagos que aparecen en el mapa, así como el estado regional de la red de relámpagos.



Si acaba de completar la instalación, puede pasar un tiempo hasta que llegue el primer informe de estado de la red.

6.19 Ejecutando el pronóstico inmediato en un servidor diferente

La carga en su servicio de pronóstico inmediato puede causar problemas de rendimiento con el pronóstico inmediato: A la hora de devolver los resultados a los usuarios, IRIS Focus puede ralentizarse.

Moviendo el pronóstico inmediato a un servidor independiente, puede compensar esto.

Realice los siguientes pasos en la nueva máquina (AlmaLinux en blanco, no Focus) que tendrá el servidor nowcast:

- Configure primero las reglas del cortafuegos.
- Configure `ALLOW_IP` a la dirección IP de la máquina que necesita acceder a nowcast, o configúrela como nada para permitir el acceso a todas las máquinas:

```
declare ALLOW_IP=""
declare -i ALLOW_PORT=31004
if systemctl status firewalld && /dev/null && (( ALLOW_PORT > 0 )); then
if [ "${ALLOW_IP}" != "" ]; then
```

- Limite el acceso únicamente a la máquina especificada:

```
firewall-cmd --permanent --zone=public --add-rich-rule="rule family=
\ipv4\ source address=\"${ALLOW_IP}/32\" port protocol=\"tcp\" port=\"${
ALLOW_PORT}\" accept\" else
```

- En su lugar, permita que todos puedan acceder:

```
firewall-cmd --permanent --add-port=\"${ALLOW_PORT}/tcp\"
fi
fi
firewall-cmd --reload
```

5. scp el `cloud-nowcast-service.tar` desde los *<Focus installation files dir>/k8s/images* a la máquina del servidor nowcast:

```
scp root@<Focus_machine>:/Focus_installation_files/k8s/images/cloud-  
nowcast-service.tar .
```

6. Cargue y cree un contenedor de pronóstico inmediato:

```
podman image load < cloud-nowcast-service.tar  
podman run --name nowcast -d -p 31004:31004 com.vaisala.fire/cloud-nowcast-  
service:7.x.x /app/bin/nowcast-server 31004
```

donde `x.x` es el número de la versión/parche.

7. Compruebe que puede llegar a nowcast en el servidor local:

```
curl --request POST http://localhost:31004/focus-nowcast/api/v2/health;  
echo
```

Debería ver la salida siguiente:

```
{"status":"UP"}
```

8. Para gestionar con **systemd**, use estos comandos:

```
podman generate systemd --new --name vaisala-radar-sw-nowcast >| /etc/  
systemd/system/vaisala-radar-sw-nowcast.service  
chmod 644 /etc/systemd/system/vaisala-radar-sw-nowcast.service  
systemctl enable --now vaisala-radar-sw-nowcast  
systemctl status vaisala-radar-sw-nowcast
```

9. Debe reiniciar el servicio Nowcast cada vez que se cambien las reglas del cortafuegos con el siguiente comando:

```
systemctl restart vaisala-radar-sw-nowcast
```

- a. Ejemplo de reinicio sin control del sistema:

```
podman stop nowcast  
podman start nowcast
```

10. Para ver el registro, use el siguiente comando:

```
podman logs nowcast
```

11. Compruebe que puede acceder a nowcast desde un servidor remoto en la máquina IRIS-Focus:

```
curl --request POST http://<nowcast_machine>:31004/focus-nowcast/api/v2/health; echo
```

Debería ver la salida siguiente:

```
{"status": "UP"}
```

12. Cambiar la línea en *vsoweb-override.ini* (use el nombre de host en el que está el nowcast):
nowcast.http.server.url = http://<Máquina_Focus>:31004/focus-nowcast/api/v2/mvf/
13. Reinicie la aplicación web con este comando:

```
systemctl restart vaisala-radarsw-webapp
```

7. Instalación en un servidor de IRIS Focus e IRIS Analysis

Siga este procedimiento cuando instale IRIS Analysis e IRIS Focus en el mismo servidor.



Cuando IRIS Analysis e IRIS Focus están instaladas en el mismo servidor, algunos pasos difieren del estado cuando están instalados en servidores independientes.

1. Un requisito previo para instalar es que AlmaLinux se encuentre instalado en el servidor. Use la siguiente partición:

Tabla 13 Partición de disco recomendada por Vaisala

Partición	Tamaño
/Inicio	50 GB
/arranque	500 MB
/var	100 GB
/	100 GB
intercambiar	tamaño de RAM + 2 GB
/usr/iris_data	200 GB
/srv	100 % del espacio restante en el disco

Las particiones */srv* y */usr/iris_data* son particiones de datos.

Si solo hay poco espacio en el disco, puede disminuir el tamaño de las particiones */home*, */var* y */* de 10 a 20 GB.

2. Instale IRIS Analysis de acuerdo con las instrucciones en [Instalar análisis IRIS \(página 116\)](#).
3. Verificar o anular el FQDN del servidor. Consulte la sección [Verificar o anular el FQDN de su servidor \(página 45\)](#).
4. Instale IRIS Focus:
 - a. Si es necesario, descargue los paquetes de instalación. Consulte la sección [Descarga de paquetes de instalación \(página 34\)](#).
 - b. Instale IRIS Focus. Consulte [Instalación de IRIS Focus desde una memoria USB \(página 84\)](#).
 - c. Instale los componentes de IRIS Focus. Consulte la sección [Instalación de los componentes de IRIS Focus \(página 90\)](#).
5. Configure IRIS Analysis para IRIS Focus. Consulte la sección [Configuración de IRIS para IRIS Focus en la instalación de un servidor \(página 119\)](#).

6. Verifique la instalación de IRIS Focus. Consulte la sección [Verificación de la instalación de IRIS Focus \(página 69\)](#).
7. Active la licencia de IRIS Focus. Consulte [Activación de licencia: en línea \(página 55\)](#), [Activación de licencia: sin conexión \(página 57\)](#) o [Uso de la clave de licencia USB \(página 59\)](#).

7.1 Instalar análisis IRIS

Debe iniciar sesión en el servidor como **root** al instalar IRIS Analysis.

7.1.1 Montar la memoria USB

Una memoria USB es el medio de entrega del software IRIS/RDA.

1. En el puerto USB del servidor, instale la memoria USB.
2. Verifique que la memoria USB sea reconocida al escribir:

```
# lsblk
```

Pruebe lo siguiente si no ve la memoria USB en la lista:

- Desconecte los demás dispositivos USB.
- Pruebe otros puertos USB.
- Reinicie el servidor y pruebe a insertar la memoria USB de nuevo.
- Reinicie el servidor y, con **mkusb**, limpie el primer megabyte.

7.1.1.1 Montaje manual de medios IRIS RDA

Si el software IRIS/RDA no se monta de forma automática, debe montarlo manualmente.

1. Cree un punto de montaje (directorio).
 - Si está utilizando un DVD, cree un punto de montaje en */media/dvd*:

```
# mkdir -p /media/dvd
# mount /dev/cdrom /media/dvd
```

- Si está utilizando una unidad USB, cree un punto de montaje en */media/usb* donde X es el número de la unidad y puede ser **a**, **b** o **c**:

```
# mkdir /media/usb
# mount /dev/sdX /media/usb
```



Si no conoce el número de la unidad USB en el sistema, escriba **# lsblk** para enumerar los dispositivos de bloque en el sistema. Por lo general, es el último en la lista.

2. Verifique que el punto de montaje esté presente al escribir: # **lsblk**

7.1.2 Ejecución de Sigconfig

- ▶ 1. Cambie al directorio donde están montados los medios IRIS/RDA.

Por ejemplo, si montó su disco de forma automática, el punto de montaje es: `/run/media/root/irisrda_X.XX.X`. Ejemplo:

```
# cd /run/media/root/irisrda_9.1.0
```

2. Para enumerar los archivos y verificar que `sigconfig` está presente, escriba: # **ls**
Compruebe que ve `sigconfig` en el directorio principal.

- Use el comando **sigconfig** con las opciones deseadas para ejecutar la secuencia de comandos sigconfig e instalar el software IRIS/RDA (consulte la tabla a continuación para ver las opciones):

```
# ./sigconfig arg1 arg2 arg3 argn
```



Para ver un menú de ayuda de argumentos de la línea de comandos, escriba **sigconfig** sin argumentos: # **./sigconfig**

Tabla 14 Ejemplos de instalación Sigconfig

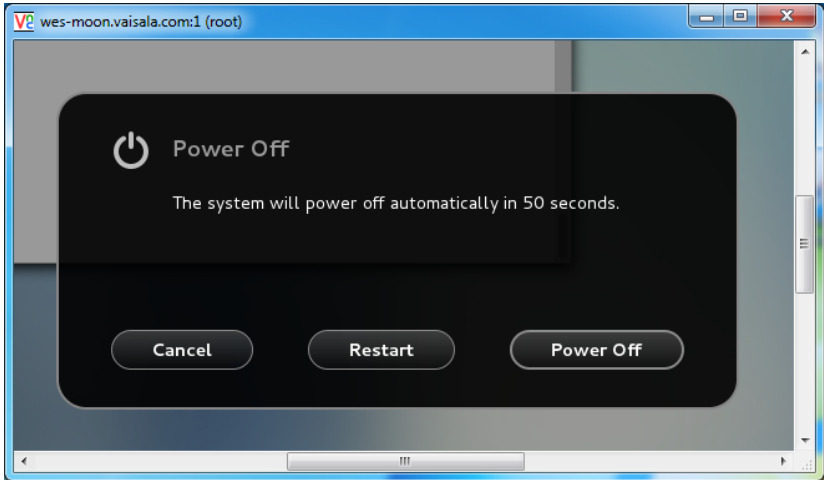
Configuración de instalación	Comando
IRIS en AlmaLinux 8.4	<p># ./sigconfig -iris</p> <p>Opcionalmente, especifique el directorio de instalación desde la opción de línea de comando con el argumento -instdir seguido de la ruta del directorio.</p>
RVP900 en AlmaLinux 8.4 (inicio automático en el reinicio del sistema)	# ./sigconfig -rvp900
Sistema doble (IRIS, RVP900, RCP8) en AlmaLinux 8.4 (inicio automático en el reinicio del sistema) Use esta opción para servidores de radares meteorológicos de Vaisala.	# ./sigconfig -rvp900 -rcp8 -iris -
RVP y RCP en AlmaLinux 8.4 (sin inicio automático en el reinicio del sistema)	# ./sigconfig -rda
	Como no hay inicio automático para los servicios para esta opción de instalación, inicie el servicio de forma manual. En AlmaLinux 8.4, para iniciar el servicio para rvp900 o rcp8 , escriba: # systemctl start rvp900
	En AlmaLinux 8.4, use el comando de servicio. Por ejemplo, para iniciar RVP9, escriba: # service rvp900 start

Cuando se completa la instalación, se le solicitará que elimine los medios de instalación y reinicie el servidor.

4. Cambie el directorio en el directorio principal del administrador y expulse los medios.

```
# cd ~  
#eject
```

5. Quite los medios del puerto USB o de la unidad de DVD
6. Reinicie la computadora.



- a. Seleccione el botón raíz en la esquina superior derecha de la ventana.
- b. Seleccione **Power Off**.
- c. Seleccione **Restart**.

7.2 Configuración de IRIS para IRIS Focus en la instalación de un servidor

El servicio del administrador de datos permite que IRIS Focus reciba los datos de volumen de exploración del radar, desde IRIS Analysis.

Durante la instalación, IRIS Focus configura todos los servicios, todas las bases de datos y todas las cuentas de usuario necesarias para el procesamiento de datos. Las características de IRIS Focus, como productos en vivo y compuestos dinámicos, requieren archivos RAW.

7.2.1 Configuración del administrador de datos en el servidor de IRIS Analysis

Para configurar IRIS Analysis para enviar los archivos **RAW** a IRIS Focus, debe configurar la ubicación de destino en el servidor IRIS Focus como dispositivo de salida de la red en IRIS Analysis.

La ubicación de destino en el servidor IRIS Focus es el siguiente directorio, que es propiedad del usuario **radardminput**:

```
/srv/vaisala/radarsw/datamanager/input
```

- ▶ 1. Inicie sesión en el servidor IRIS Analysis como **radarop**.
2. En la ventana del terminal, escriba: **setup&**
Se abre la herramienta **Setup** de IRIS.
3. Seleccione **Output**.
4. Cree un nuevo dispositivo de salida:
 - a. En **Number of output devices**, aumente el número de dispositivos de salida en 1.
 - b. Presione **INTRO**.
Se agrega un nuevo dispositivo de salida configurable al final de la lista **Output Device**.

5. En el panel de configuración del nuevo dispositivo de salida, configure el nuevo dispositivo de salida con las siguientes configuraciones:

The screenshot shows a configuration window titled "Output Device #2" with a "Help" button in the top right. The configuration is as follows:

- Device type: Network
- Menu alias: data-manager
- Min time between output: 0 sec
- File format: IRIS (Def)
- Filename format: Native
- Compression scheme: None
- Notification scheme: None
- Target directory: /srv/vaisala/radarsw/datamanager/input
- Copy scheme: Copy
- Recipient host name: 127.0.0.1

- Device type: Network**
- Filename format: Native**
- Target directory:** */srv/vaisala/radarsw/datamanager/input*
- User name:** *radardmininput*
- Nombre de host: **127.0.0.1**
- Seleccione **File > Close**.
- Seleccione **File > Save**.
- Seleccione **File > Exit**.

6. Reinicie IRIS:

- a. Inicie sesión en el servidor como **root**.

```
#su  
#<type password>
```

- b. Tipo:

```
systemctl stop iris.service  
systemctl start iris.service
```

7. Otorgue el acceso al directorio de entrada del administrador de datos:

- a. Inicie sesión en el servidor como **root**.

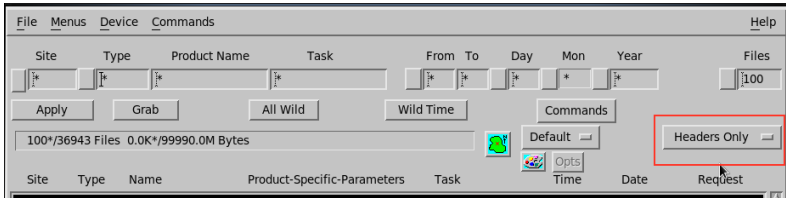
- b. Tipo:

```
chmod 777 /srv/vaisala/radarsw/datamanager/input/
```

Esta configuración permite a los miembros del grupo **radarsw** copiar archivos RAW en este directorio.

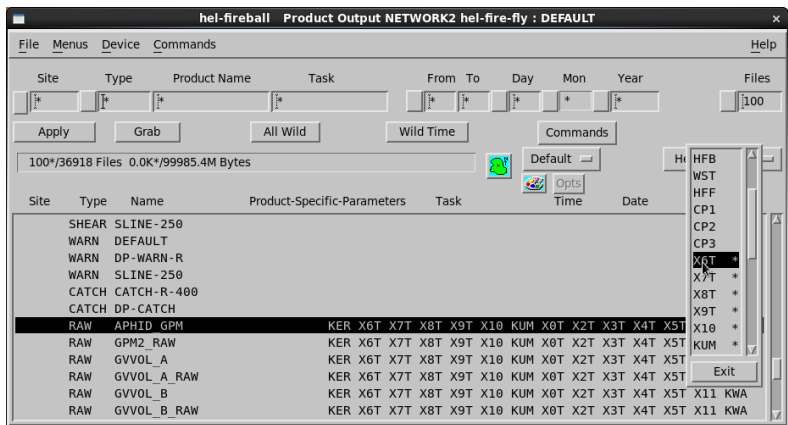
8. En la ventana del terminal, escriba: **iris &**

- a. Seleccione **Menus > Product Output > Device**.
- b. Seleccione el dispositivo que ha configurado en la utilidad **Setup**.
- c. En el cuadro desplegable del extremo derecho de la ventana, seleccione **Headers Only**.



- d. En la lista de productos, seleccione cualquier producto **RAW**.
- e. Haga clic con el botón secundario en el extremo derecho del nombre del producto y seleccione un sitio del radar.

Si es necesario, desmarque los sitios de radar que no desee incluir en la configuración del dispositivo.



- f. Seleccione **Apply**.
- g. Seleccione **File > Save As**.
Defina un nombre para la nueva **Product Output** o use la opción **DEFAULT**.
- h. Seleccione **OK**.
- i. Seleccione **Close**.

7.3 Habilitación de un entorno de escritorio gráfico

No hay ninguna aplicación gráfica en IRIS Focus. Es preferible ejecutar IRIS Focus en modo multiusuario basado en texto por temas de seguridad y rendimiento. Esto reduce el número de servicios en ejecución.

IRIS Analysis, por otro lado, incluye aplicaciones gráficas que requieren un entorno de escritorio gráfico cuando se ejecutan localmente. Deberá cambiar al modo gráfico si su intención es ejecutar aplicaciones gráficas directamente en el sistema donde está instalado IRIS Analysis y el sistema está funcionando actualmente en un modo multiusuario basado en texto.

- ▶ 1. Ejecute el siguiente comando para determinar si el entorno gráfico está activo o inactivo:

```
[root@fire-test-iris ~]# systemctl is-active graphical
inactive
[root@fire-test-iris ~]#
```

2. Use el siguiente comando para activar el entorno de escritorio gráfico:

```
[root@fire-test-iris ~]# systemctl isolate graphical
[root@fire-test-iris ~]#
```

3. Use el siguiente comando para hacer que el entorno de escritorio gráfico sea el predeterminado cuando se inicia el sistema:

```
[root@fire-test-iris ~]# systemctl set-default graphical
[root@fire-test-iris ~]#
```

4. Use los siguientes comandos si necesita deshabilitar y detener el entorno de escritorio gráfico, con la finalidad de volver al modo multiusuario basado en texto:

```
[root@fire-test-iris ~]# systemctl set-default multi-user
[root@fire-test-iris ~]# systemctl isolate multi-user
[root@fire-test-iris ~]#
```

8. Configuración

8.1 Configuración del archivo `vsoweb-override.ini`

Para cambiar las siguientes piezas, use estos ajustes:

```
radar.enabled = true/false
```

```
lightning.enabled = true/false
```

```
iris.socket.server.host
```

```
security.cors.origin.whitelist
```

- ▶ 1. Vaya al directorio `/etc/vaisala/radarsw/configuration`.
- 2. Use el siguiente comando para actualizar cualquier entrada en el archivo `vsoweb-override.ini`:

```
configure-vsoweb-ini
```

Ejemplo:

```
$/usr/vaisala/radarsw/configuration/bin/configure-vsoweb-ini --radar false --
lightning true --cors-origin-whitelist localhost --iris_host
iris_server.mydomain.com
```

8.2 Adición y quitado de radares

Cuando se agregan o quitan nuevos sitios de radar como fuentes de datos en el servidor de IRIS Analysis, debe volver a sincronizar la configuración del radar en el servidor IRIS Focus. Las configuraciones que requieren actualizaciones incluyen el cálculo de nuevas proyecciones de mapas y la actualización de la ubicación del sitio de radar en GeoServer.

- ▶ 1. Ejecute la secuencia de comandos de configuración del sitio del radar:

```
rsw-basemap-site-setup --socket-server [socket_server_host_name]
```

- 2. Reinicie el servicio `vaisala-radarsw-webapp`. Para ello, escriba:

```
systemctl restart vaisala-radarsw-webapp
```

8.3 Configuración del pronóstico inmediato



Debe tener una licencia de pronóstico inmediato para usar el pronóstico inmediato en IRIS Focus.
Consulte la sección [Licencias de IRIS Focus \(página 16\)](#).

Puede habilitar la aplicación web IRIS Focus para que las proyecciones Nowcast estén disponibles en la interfaz web si tiene una licencia para el servicio Nowcast.

Es posible que deba realizar cambios en el archivo `vsoweb-override.ini` que se encuentra en el directorio `/etc/vaisala/radarsw/configuration` para hacer esto.

- ▶ 1. Inicie sesión en el servidor como **root**.
2. Edite `/etc/vaisala/radarsw/configuration/vsoweb-override.ini`.
3. En la sección `[NOWCAST]` del archivo `vsoweb-override.ini`, compruebe que el servidor nowcast está habilitado:

```
nowcast.mvf.run = verdadero
```

4. Compruebe la URL del servidor nowcast:

```
nowcast.http.server.url = http://localhost:31000/focus-nowcast/api/v2/mvf/
```

5. Debe reiniciar la aplicación web si realizó algún cambio en el archivo de configuración `vsoweb-override.ini`.

```
systemctl restart vaisala-radarsw-webapp
```

8.4 Ejecutando el pronóstico inmediato en un servidor diferente

La carga en su servicio de pronóstico inmediato puede causar problemas de rendimiento con el pronóstico inmediato: A la hora de devolver los resultados a los usuarios, IRIS Focus puede ralentizarse.

Moviendo el pronóstico inmediato a un servidor independiente, puede compensar esto.

Realice los siguientes pasos en la nueva máquina (AlmaLinux en blanco, no Focus) que tendrá el servidor nowcast:

- ▶ 1. Configure primero las reglas del cortafuegos.

- Configure `ALLOW_IP` a la dirección IP de la máquina que necesita acceder a nowcast, o configúrela como nada para permitir el acceso a todas las máquinas:

```
declare ALLOW_IP=""
declare -i ALLOW_PORT=31004
if systemctl status firewalld && /dev/null && (( ALLOW_PORT > 0 )); then
if [ "${ALLOW_IP}" != "" ]; then
```

- Limite el acceso únicamente a la máquina especificada:

```
firewall-cmd --permanent --zone=public --add-rich-rule="rule family=
\ipv4\ source address=\"${ALLOW_IP}/32\" port protocol=\"tcp\" port=\"${
ALLOW_PORT}\" accept" else
```

- En su lugar, permita que todos puedan acceder:

```
firewall-cmd --permanent --add-port="${ALLOW_PORT}/tcp"
fi
fi
firewall-cmd --reload
```

- scp el `cloud-nowcast-service.tar` desde los `<Focus installation files dir>/k8s/images` a la máquina del servidor nowcast:

```
scp root@<Focus_machine>:/Focus_installation_files/k8s/images/cloud-
nowcast-service.tar .
```

- Cargue y cree un contenedor de pronóstico inmediato:

```
podman image load < cloud-nowcast-service.tar
podman run --name nowcast -d -p 31004:31004 com.vaisala.fire/cloud-nowcast-
service:7.x.x /app/bin/nowcast-server 31004
```

donde `x.x` es el número de la versión/parche.

- Compruebe que puede llegar a nowcast en el servidor local:

```
curl --request POST http://localhost:31004/focus-nowcast/api/v2/health;
echo
```

Debería ver la salida siguiente:

```
{"status":"UP"}
```

8. Para gestionar con **systemd**, use estos comandos:

```
podman generate systemd --new --name vaisala-radarsw-nowcast >| /etc/systemd/system/vaisala-radarsw-nowcast.service
chmod 644 /etc/systemd/system/vaisala-radarsw-nowcast.service
systemctl enable --now vaisala-radarsw-nowcast
systemctl status vaisala-radarsw-nowcast
```

9. Debe reiniciar el servicio Nowcast cada vez que se cambien las reglas del cortafuegos con el siguiente comando:

```
systemctl restart vaisala-radarsw-nowcast
```

- a. Ejemplo de reinicio sin control del sistema:

```
podman stop nowcast
podman start nowcast
```

10. Para ver el registro, use el siguiente comando:

```
podman logs nowcast
```

11. Compruebe que puede acceder a nowcast desde un servidor remoto en la máquina IRIS-Focus:

```
curl --request POST http://<nowcast_machine>:31004/focus-nowcast/api/v2/health; echo
```

Debería ver la salida siguiente:

```
{"status":"UP"}
```

12. Cambiar la línea en *vsoweb-override.ini* (use el nombre de host en el que está el nowcast):

```
nowcast.http.server.url = http://<Máquina_Focus>:31004/focus-nowcast/api/v2/mvf/
```

13. Reinicie la aplicación web con este comando:

```
systemctl restart vaisala-radarsw-webapp
```

8.5 Aumento de capacidad de búfer de los datos sobre rayos

El servicio `lightning-websocket` brinda eventos sobre relámpagos al navegador web. Los eventos sobre rayos se guardan en una caché para que los datos puedan proporcionarse rápidamente a los usuarios finales por razones de rendimiento. En la configuración de fábrica predeterminada, el tamaño de esta caché se establece con una capacidad máxima de 700 000 eventos. Normalmente, se trata de una cifra que es lo suficientemente grande para brindar un máximo de una semana de datos históricos para las redes de detección de rayos de alta precisión que usan el procesamiento de señales LF para la detección de descargas eléctricas de cada evento sobre rayos.

En vez de la descarga única que fluye por el canal, las redes de detección de rayos VHF detectan eventos relacionados con el canal por el que fluye la descarga eléctrica de un evento sobre rayos. Normalmente, las redes de detección de rayos VHF brindan varios eventos para cada descarga y generan un volumen grande de datos sobre rayos. El tamaño de caché predeterminado de 700 000 eventos probablemente sea demasiado pequeño si conecta IRIS Focus a una fuente de datos de rayos que contiene eventos producidos por una red de detección de rayos VHF. Aumente el tamaño de caché en ese caso.



Los requisitos de memoria del servidor se incrementan con el aumento del tamaño de caché y, como el servicio `lightning-websocket` carga su caché del clúster de Kafka al arrancar, se produce un tiempo de inicialización más largo de dicho servicio. Si aumenta el tamaño de caché a un tamaño muy grande, es posible que deba agregar o asignar más RAM al sistema.

- ▶ 1. Vaya al archivo `vaisala-focus-lightning.yaml` en el directorio `/etc/vaisala/focus/k8s`.

Hay dos parámetros que controlan el tamaño de caché (los valores predeterminados se muestran en el ejemplo):

```
# Internal lightning cache configuration, total capacity is count * size
lightning.cache.buf.count = 701
lightning.cache.buf.size = 1000
```

2. Cambie el parámetro `lightning.cache.buf.count` a 10001 mediante un editor de texto para aumentar el tamaño de caché de 700 000 a 10 000 000:

```
# Internal lightning cache configuration, total capacity is count * size
lightning.cache.buf.count = 10001
lightning.cache.buf.size = 1000
```

Si lo desea, desde la línea de comandos puede cambiar el tamaño:

```
sed -e 's,^\( lightning.cache.buf.count\).*,\1 = 10001,' -i /etc/
vaisala/focus/k8s/vaisala-focus-lightning.yaml
```

3. Ejecute los comandos siguientes para detener el servicio `lightning-websocket` y aplicar los cambios:

```
kubectl delete --namespace vaisala-focus-lightning deployment/lightning-
websocket
kubectl apply -f /etc/vaisala/focus/k8s/vaisala-focus-lightning.yaml
```



Cuando se aplica el archivo `vaisala-focus-lightning.yaml`, Kubernetes inicia el servicio `lightning-websocket`.

8.6 Configuración de notificaciones de alerta

Cuando se activan alertas meteorológicas, IRIS Focus puede enviar notificaciones a los usuarios. Además, IRIS Focus puede enviar notificaciones sobre alertas técnicas a usuarios con el cargo `administrador`.

Configure los ajustes del sistema de correo electrónico y SMS para que pueda enviar notificaciones.

IRIS Focus es compatible con MessageBird (<https://www.messagebird.com>) para la puerta de enlace de SMS. IRIS Focus también admite servicios de correo electrónico y mensajes

- ▶ 1. Inicie sesión en la aplicación web IRIS Focus como **administrador**.
2. Seleccione **Admin. > Sistema > Configuración de notificaciones**.
3. Complete los parámetros requeridos para el servicio de mensajes de notificaciones por correo electrónico y SMS.
4. Introduzca la dirección o el número de teléfono en el campo **Verificación por correo electrónico** o **Verificación por SMS** y seleccione **Enviar** para poner a prueba el servicio de correo electrónico y SMS.

Antes de enviar el mensaje de prueba debe guardar su configuración.

8.6.1 Edición de mensajes predeterminados para alertas meteorológicas

Establezca el contenido predeterminado para los mensajes de notificación que reciben los usuarios cuando las alertas meteorológicas se activan. Cuando los usuarios configuran notificaciones para sus propias áreas de interés, pueden usar el contenido predeterminado o reemplazarlo un texto de mensaje propio.

Seleccione si, cuando se borre la alerta, los usuarios reciban una notificación de forma predeterminada. En su configuración personal, los usuarios pueden cambiar esto.



Use los campos de mensajes de correo electrónico de texto sin formato en el caso en el que los teléfonos de algunos destinatarios no admitan el formato HTML




Es posible que los mensajes SMS que excedan el límite de 160 caracteres se dividan en varios mensajes según el proveedor de servicios.

- ▶ 1. Inicie sesión en la aplicación web IRIS Focus como **administrador**.
2. Seleccione **Admin. > Sistema > Mensajes predeterminados de alerta meteorológica**.
3. Rellene los campos de correo electrónico y SMS.

Puede seleccionar macros que completarán el mensaje con valores predefinidos cuando se envíe el mensaje. Por ejemplo, el contenido puede ser el nombre del área de interés y la gravedad de la alerta.

Tabla 15 Campo de mensaje de correo electrónico

Campo	Descripción
Enviar correo electrónico a	<p>Predeterminado: la dirección establecida para la cuenta de usuario del usuario que creó el área de interés.</p> <p>El usuario es el único que puede recibir la notificación si solo tiene el rol de usuario focus. El usuario puede añadir otros destinatarios si tiene el cargo poweruser.</p>
Asunto de correo electrónico	<p>Puede usar macros para completar información, como la gravedad de la alerta y el nombre del área de interés.</p>
Texto del correo electrónico (HTML)	<p>El contenido del correo electrónico. Puede usar macros para completar la información.</p>
Texto del correo electrónico (texto plano)	<p>El contenido del correo electrónico. Puede usar macros para completar la información.</p> <p>Si los dispositivos de los destinatarios no admiten HTML, use este campo.</p> <div data-bbox="538 762 916 1023" style="background-color: #f0f0f0; padding: 10px; border: 1px solid #ccc;"> <p> Use los campos de mensajes SMS en lugar de los campos de mensajes de correo electrónico si está usando un servicio de correo electrónico a SMS y los teléfonos de algunos destinatarios no admiten el formato HTML.</p> </div>
Asunto del correo electrónico al borrarse la alerta	<p>El asunto del correo electrónico que se envía cuando se borra la alerta. Puede usar macros para completar la información.</p>
Texto del correo electrónico al borrarse la alerta (HTML)	<p>El contenido del correo electrónico que se envía cuando se borra la alerta. Puede usar macros para completar la información.</p>


Campo	Descripción
Texto del correo electrónico al borrarse la alerta (texto plano)	<p>El contenido del correo electrónico que se envía cuando se borra la alerta. Puede usar macros para completar la información.</p> <p>Si los dispositivos de los destinatarios no admiten HTML, use este campo.</p> <div style="border: 1px solid gray; padding: 5px; margin-top: 10px;">  Use los campos de mensajes SMS en lugar de los campos de mensajes de correo electrónico si está usando un servicio de correo electrónico a SMS y los teléfonos de algunos destinatarios no admiten el formato HTML. </div>

Tabla 16 Campos de mensajes SMS

Campo	Descripción
Enviar a	<p>Predeterminado: el número establecido para la cuenta de usuario del usuario que creó el área de interés.</p> <p>El usuario es el único que puede recibir la notificación si solo tiene el rol de usuario focus. El usuario puede añadir otros destinatarios si tiene el cargo poweruser.</p>
Texto SMS	<p>Puede usar macros para completar información, como la gravedad de la alerta y el nombre del área de interés.</p> <p>Límite de caracteres: 160</p> <p>Se dividirán en varios mensajes los que superen el límite de caracteres (160 caracteres).</p>
Texto del SMS al borrarse la alerta	<p>El contenido del SMS que se envía cuando se borra la alerta. Puede usar macros para completar la información.</p>

8.6.2 Edición de mensajes para alertas técnicas

Puede configurar IRIS Focus para enviar notificaciones sobre alertas técnicas a usuarios con el cargo **administrator**. Las alertas técnicas pueden incluir, por ejemplo, alertas sobre problemas de flujo de datos.

Puede consultar información sobre las alertas técnicas en la vista **Historial de alertas**, si tiene un cargo de usuario **focus**.

Configure el contenido de los mensajes de notificación:

- ▶ 1. Inicie sesión en la aplicación web IRIS Focus como **administrador**.
- 2. Seleccione **Admin. > Sistema > Mensajes predeterminados de alerta técnica**.
- 3. Complete los parámetros requeridos para los mensajes de notificaciones por correo electrónico y SMS.

Debe tener las notificaciones habilitadas en su cuenta personal si desea recibirlas **Preferencias**

8.7 Configurar el mantenimiento para la base de datos de los eventos y las alertas

Puede configurar IRIS Focus para limpiar la base de datos de alertas cuando se esté llenando y para dar una alerta cuando la carga de la base de datos se acerque al límite del tamaño de la base de datos. De manera predeterminada, esta característica se encuentra habilitada. El límite de tamaño de la base de datos se establece de forma automática según el tamaño de la partición/disco informado por el sistema operativo durante la instalación, pero este límite puede cambiar. El valor predeterminado es el 10 % de la partición del disco duro. De manera predeterminada, la base de datos se encuentra instalada en la partición `/srv`.

Puede seleccionar el límite que activará la alerta. El valor predeterminado es el 90 % del límite de tamaño. También puede establecer el objetivo de limpieza. El objetivo de limpieza indica cuántas de las últimas alertas se mantendrán en la base de datos.

Si desea guardar las alertas antiguas, realice una de las siguientes acciones cuando reciba la alerta sobre la próxima limpieza:

- Realice una copia de seguridad manual de la base de datos.
- Agregue espacio en el disco a la partición. Reinicie la aplicación web después de esta acción.
- Aumente el límite de tamaño de la base de datos configurada (%). Reinicie la aplicación web después de esta acción.



También se eliminan las alertas que se borran de la base de datos durante la limpieza de la tabla **Historial de alertas**. Esto significa que solo verá las últimas marcas de tiempo de la alerta si una alerta ha persistido durante un largo período de tiempo y el mantenimiento ha borrado las alertas de ese período.

- ▶ 1. Inicie sesión en el servidor como **root**.
- 2. Vaya al archivo `vsoweb-override.ini` en el directorio `/etc/vaisala/radarsw/configuration`.

3. Establezca el porcentaje máximo de partición de disco a usar (límite de tamaño de la base de datos). Para ello, seleccione el valor:

```
events.alerts.housekeeping.trigger.partition.percentage
```

4. Establezca el límite que activa la alerta (porcentaje del número máximo de alertas). Para ello, seleccione el valor:

```
events.alerts.housekeeping.alert.percent.full
```

5. Establezca el objetivo de limpieza. Para ello, seleccione el valor:

```
events.alerts.housekeeping.target.limit
```

6. Si desea deshabilitar el mantenimiento de la base de datos, configure la siguiente tecla en **false**:

```
events.alerts.housekeeping.do.housekeeping = false
```

7. Si desea deshabilitar las alertas de mantenimiento, configure la siguiente tecla en **false**:

```
events.alerts.housekeeping.alert.before = false
```

8. Reinicie la aplicación web.

8.8 Configurar la visualización de tareas híbridas

Cuando utiliza tareas híbridas, puede seleccionar si los escaneos híbridos parcialmente terminados se mostrarán o no en IRIS Focus. De manera predeterminada, se muestran los escaneos híbridos parciales.

Si desea mostrar solo los escaneos de volumen completados, siga estos pasos:

- ▶ 1. Inicie sesión en el servidor como **root**.
- 2. Vaya al archivo *vsoweb-override.ini* en el directorio */etc/vaisala/radarsw/configuration*.
- 3. Configure el parámetro **HYBRID_PRODUCT_TIMES** en **false**:

```
use.partial.hybrid.times = false
```

4. Reinicie la aplicación web.

Si desea restablecer IRIS Focus para mostrar escaneos híbridos parciales, restablezca el parámetro **HYBRID_PRODUCT_TIMES** en **verdadero** y reinicie la aplicación web.

8.9 Programación de la exportación de imágenes desde IRIS Focus

Si desea compartir eventos meteorológicos interesantes, por ejemplo, en su sitio web, use un método de REST **POST** para programar la exportación de imágenes desde las plantillas de IRIS Focus.



PRECAUCIONES! Según la configuración de la página web de destino, la exportación de la imagen puede ser un poco lenta. Tenga en cuenta esto al planificar los horarios y volúmenes de exportación.

8.9.1 Exportación de imágenes como archivos .png

Use este procedimiento para exportar imágenes como archivos .png.

1. En la vista **Mapa** de IRIS Focus, configure la vista que desea guardar.

Por ejemplo, puede guardar la configuración para lo siguiente:

- **Productos meteorológicos**
 - Herramientas del mapa, como las herramientas de sección transversal y de seguimiento
 - Nivel de zoom

2. Seleccione **Plantillas > Guardar**.


3. Asigne un nombre a la vista y seleccione **Guardar**.

La vista nueva se agrega a la lista **Plantillas** para su uso futuro.

4. Configure el servidor web para acceder al servicio de exportación de imágenes de IRIS Focus:

```
@Request: POST <your IRIS Focus URL>/focus-webapp/api/v2/image-export/  
getImage  
@Produces: "image/png"
```

5. Configure los siguientes parámetros:

Parámetro	Descripción
username	 Por razones de seguridad, Vaisala le recomienda configurar un usuario específico para exportar imágenes.
password	Contraseña de IRIS Focus para el usuario.
time	Hora, en formato ISO-8601: 2021-06-18T17:55:23.000Z
widthPx	Ancho de la imagen exportada, en píxeles.
heightPx	Altura de la imagen exportada, en píxeles.
savedViewName	El nombre de la plantilla que creó en paso 3 .
savedViewUser	Valor opcional. Se usa si configura un usuario específico para exportar imágenes (recomendado).

6. En vez de [paso 4](#) y [paso 5](#), puede ejecutar la exportación de la línea de comandos al crear una secuencia de comandos y al configurar un trabajo `cron`. Por ejemplo:
- Cree una secuencia de comandos Python para la exportación de imágenes, como la siguiente:

```
#!/usr/bin/python
# -*- coding: utf-8 -*-
from requests_futures.sessions import FuturesSession
import datetime
APP_URL = "your_url_here"
IMAGE_EXPORT_LOC = "/focus-webapp/api/v2/image-export/getImage"
FILE_PATH = "/path/to/image.png"
USERNAME = "username_here"
PASSWORD = "password_here"
TIME = datetime.datetime.utcnow().isoformat()
WIDTH = "1000"
HEIGHT = "700"
VIEW = "view_name_here"
def main():
    session = FuturesSession()

    req_params = {"username": USERNAME, "password": PASSWORD, "time":
TIME, "savedViewName": VIEW, "widthPx": WIDTH, "heightPx": HEIGHT}

    future_one = session.post(APP_URL + IMAGE_EXPORT_LOC,
params=req_params)

    # wait for the request to complete, if it hasn't already
    res = future_one.result()
    print('{0} response status: {1}'.format(TIME, res.status_code))

    if res.status_code == 200:
        with open(FILE_PATH, 'wb') as f:
            f.write(res.content)

if __name__ == '__main__':
    main()
```

Aunque la secuencia de comandos `image-export.py` de ejemplo solo guarda una instantánea, puede editarla al enlazar un determinado número de veces y obtener múltiples instantáneas a la vez.

- Escriba `crontab -e` en el terminal y agregue, por ejemplo, la siguiente línea al archivo `crontab` (agregue las rutas propias y discusiones).

```
*/15 * * * * /usr/bin/python
/path/to/script/image-export.py >> /path/to/log/export.log 2>&1
```

Esto implementa la secuencia de comandos `image-export.py` cada 15 minutos y guarda una sola instantánea como un archivo PNG en el servidor.

8.9.2 Exportación de imágenes como archivos `.geotiff`

También puede exportar imágenes como archivos `geoTIFF`.

El procedimiento es similar a [Exportación de imágenes como archivos .shp \(página 139\)](#), pero para configurar su servidor web para acceder al servicio de exportación de imágenes de IRIS Focus, use el siguiente comando:

```
@Request: POST <server-name>/focus-webapp/api/v2/image-export/geotiff
@Produces: "image/tiff"
```

La imagen se exporta como un archivo `.tiff`.

Tenga en cuenta que, para obtener archivos geotiff, puede usar el script Python de muestra que se muestra en [Exportación de imágenes como archivos .shp \(página 139\)](#) estableciendo el TIPO como "geotiff".

8.9.3 Exportación de imágenes como archivos .shp

Use este procedimiento para exportar imágenes como archivos de formas (.shp). La salida es un archivo zip que contiene todos los archivos del archivo de forma.


- ▶ 1. En la vista **Mapa** de IRIS Focus, configure la vista que desea guardar.
 - Por ejemplo, puede guardar la configuración para lo siguiente:
 - **Productos meteorológicos**
 - Herramientas del mapa, como las herramientas de sección transversal y de seguimiento
 - Nivel de zoom
2. Seleccione **Plantillas > Guardar**.
3. Asigne un nombre a la vista y seleccione **Guardar**.

La vista nueva se agrega a la lista **Plantillas** para su uso futuro.
4. Configure el servidor web para acceder al servicio de exportación de imágenes de IRIS Focus:

```
@Request: POST <server-name>/focus-webapp/api/v2/image-export/shp
@Produces: "application/octet-stream"
```

La imagen se exporta como un archivo zip.

5. Configure los siguientes parámetros:

Parámetro	Descripción
username	<p>Un nombre de usuario válido de IRIS Focus.</p> <div style="background-color: #f0f0f0; padding: 10px; border: 1px solid #ccc;">  <p>Por razones de seguridad y una experiencia del usuario simple, Vaisala le recomienda configurar un usuario específico para exportar imágenes. Si usa el nombre de usuario de un usuario activo y, ese usuario está registrado cuando se realiza una exportación programada, se cerrará la sesión del usuario, porque un usuario no puede iniciar sesión desde dos máquinas al mismo tiempo.</p> </div>
password	Contraseña de IRIS Focus para el usuario.
time	Hora, en formato ISO-8601: 2021-06-18T17:55:23.000Z
savedViewName	El nombre de la vista guardada que creó.
savedViewUser	Valor opcional. Se usa si configura un usuario específico para exportar imágenes (recomendado).

6. En vez de los pasos 4 y 5, puede ejecutar la exportación de la línea de comandos al crear una secuencia de comandos y al configurar un trabajo `cron`. Por ejemplo:
 - a. Cree una secuencia de comandos Python para la exportación de imágenes, como la siguiente:

```
#!/usr/bin/python3
from requests.sessions import Session
from datetime import datetime, timedelta

# Change to host name of IRIS Focus if run externally
APP_URL = "https://localhost"

# User account to login with to render image
USERNAME = "image-export"
PASSWORD = "USER_PASSWORD"

# Name of saved view and user account that created the saved view
VIEW = "SAVED_VIEW_NAME"
VIEW_USER = "USER_THAT_SAVED_VIEW"

# You can change these values
OUTPUT_DIR = '.' # Directory to write output file to
FILE_BASE_NAME = "image-export" # Name of file sans extension
SSL_VERIFY = False # Set to True if you have a valid certificate
TYPE = "shp" # Can be "shp" or "geotiff"

# Example of backing up 5 minutes from "now" (no data at time causes
404)
TIME = datetime.utcnow() - timedelta(days=0, hours=0, minutes=5)

def main():
    ext = ".tiff"
    if TYPE == "shp":
        ext = ".zip"
    file_path = OUTPUT_DIR + "/" + FILE_BASE_NAME + ext
```

```

session = Session()
time_str = TIME.isoformat()
url = APP_URL + "/focus-webapp/api/v2/image-export/" + TYPE
req_params = {"username": USERNAME, "password": PASSWORD,
              "time": time_str,
              "savedViewName": VIEW, "savedViewUser": VIEW_USER}
res = session.post(url, params=req_params, verify=SSL_VERIFY)
print('{0} response status: {1}'.format(time_str, res.status_code))
if res.status_code == 200:
    with open(file_path, 'wb') as f:
        f.write(res.content)
    print('Created file: {0}'.format(file_path))

if __name__ == '__main__':
    main()

```

Aunque la secuencia de comandos `image-export.py` de ejemplo solo guarda una instantánea, puede editarla al enlazar un determinado número de veces y obtener múltiples instantáneas a la vez.

- b. Escriba `crontab -e` en el terminal y agregue, por ejemplo, la siguiente línea al archivo `crontab` (agregue las rutas propias y discusiones).

```

*/15 * * * * /usr/bin/python3
/path/to/script/image-export.py >> /path/to/log/export.log 2>&1

```

Esto ejecuta la secuencia d comandos `image-export.py` cada 15 minutos y crea un solo archivo ZIP que contiene los componentes del archivo de forma.

9. Administración del sistema

9.1 Cargos del usuario

El acceso de un usuario a las funciones de IRIS Focus depende de las funciones asignadas al usuario. Por ejemplo, las funciones de administración están disponibles para las cuentas de usuario con el cargo de **administrator**. Un usuario puede tener varios cargos de usuario y cuando inicia sesión, tiene las características de todos los cargos disponibles.

Los cargos de usuario se pueden dividir en dos categorías:

- Para la visualización de datos de teledetección a gran escala, se necesitan roles **Focus**. Iniciar sesión con un cargo **Focus** reserva un puesto en el grupo de puestos de licencia.
- Se necesitan cargos de sistema para el sistema. No reservan puestos del grupo y no ofrecen las características a gran escala. Para las características a gran escala, el usuario también necesita un cargo **Focus**.

Cargos de Focus

Los cargos **Focus** reservan un puesto de **Focus** del grupo de puestos de licencia al iniciar sesión.

Tabla 17 Cargos de Focus

<p>Focus Weather Radar En la pantalla Agregar usuario, este cargo se llama focus-radar.</p>	<p>Puede acceder al conjunto completo de las características de IRIS Focus para visualizar los datos del radar meteorológico, como:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Configuración de la generación de productos • Uso de las herramientas de análisis de datos, como la Herramienta de seguimiento • Creación de áreas personales de interés y monitoreo de estas áreas para eventos meteorológicos creados por poweruser
<p>Focus Lightning En la pantalla Agregar usuario, este cargo se llama focus-lightning.</p>	<p>Puede acceder al conjunto completo de características de IRIS Focus para visualizar datos de relámpagos, como:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Configuración de la generación de productos • Uso de las herramientas de análisis de datos, como la Herramienta de seguimiento • Creación de áreas personales de interés y monitoreo de estas áreas para eventos meteorológicos creados por poweruser

IRIS Focus Light

Un usuario sin un cargo **focus** entra a la vista *IRIS Focus Light* al iniciar sesión.

La vista *IRIS Focus Light* consiste en una vista predefinida del mapa con características limitadas. Las siguientes características están disponibles:

- Ver un producto meteorológico predefinido a la vez (un producto de radar no en vivo o un producto de relámpagos)
- Al ver los datos actuales, ver áreas de interés con alertas activas resaltadas en el color de gravedad de la alerta
- Ver las capas de mapa WMS
- Ver la línea de tiempo de la animación
- Ver herramienta de cursor
- Crear y editar escalas de color personales
- Cambiar el sitio del radar
- Seleccionar las características del mapa
- Usar **Regla**
- Cambiar las preferencias del usuario

Hay un número ilimitado de cargos en la vista *IRIS Focus Light*. Si no hay puestos de licencia *IRIS Focus* disponibles, el usuario iniciará sesión con una licencia *IRIS Focus Light*. Si falta la licencia, los usuarios no pueden iniciar sesión. Esto podría darse, por ejemplo, si se quitó la clave de licencia USB o si es una instalación nueva, no de fábrica, que necesita que se envíe un correo electrónico a Vaisala para recuperar la licencia.

Asignación y restricciones de puestos

Un usuario con un cargo **Focus Lightning** reserva uno de los puestos de *IRIS_Focus_Lightning* asociados a la licencia.

Un usuario con un cargo **Focus Weather Radar** reserva uno de los puestos de *IRIS_Focus_Weather_Radar* asociados a la licencia.

Cuando el usuario se desconecta, el puesto se libera.

Si un usuario con uno de los cargos **Focus** (**Focus Lightning** o **Focus Weather Radar**) se registra y no hay puestos disponibles, se dirigirá al usuario a la vista *IRIS Focus Light*. Cuando está disponible una licencia *IRIS Focus*, el usuario tiene la oportunidad de cambiar a la vista de *IRIS Focus* a escala completa.

También se dirige al usuario a la vista de *IRIS Focus Light* en una situación en la que el usuario tenga ambos cargos **Focus Lightning** y **Focus Weather Radar** y el sistema se ha quedado sin puestos *IRIS_Focus_Weather_Lightning* o *IRIS_Focus_Weather_Radar* disponibles. En otras palabras, ambos puestos deben estar disponibles para que este usuario vea *IRIS Focus* a escala completa.

Cargos del sistema

Se necesitan cargos del sistema para diversas funciones y tareas de administración del sistema. Los cargos de sistema no reservan un puesto de **Focus** del grupo de puestos.

Al iniciar sesión, un usuario que tiene uno o más de estos cargos, pero no el cargo **Focus**, entra en la vista *IRIS Focus Light*.

Tabla 18 Cargos del sistema

Cargo	Descripción
administrator	<p>Puede acceder a todas las características de administración, como:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Administración de licencias y usuarios • Configuración y administración de mapas • Configuración de notificaciones de alerta (correo electrónico y SMS) • Monitoreo del flujo de datos <p>Los usuarios con un administrator cargo deben pertenecer a la root organización.</p>
poweruser	<p>Puede acceder a las características de poweruser:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Puede crear nuevos eventos meteorológicos • Puede crear lugares de interés que sean visibles para todos los usuarios de una organización y agregar eventos meteorológicos para monitorear estas áreas. • Puede configurar y administrar compuestos predefinidos. • Puede configurar los MVF que se usan en el pronóstico inmediato. • Puede seleccionar una proyección del mapa a nivel de organización. <p>Todas las tareas del poweruser se describen en el capítulo <i>Tareas de usuarios de poder</i> en <i>Guía del usuario de IRIS Focus</i>.</p>
user	<p>Puede acceder a varias funciones del software de base. Este cargo debe asignarse como un cargo adicional a cada cuenta de usuario con un cargo focus, poweruser o kiosk.</p>
kiosk	<p>Idéntico al cargo User con la excepción de que una cuenta con el cargo Kiosk no se cerrará de forma automática después de un período de inactividad.</p>

Consideraciones para la asignación de cargos de usuario

- El cargo **user** debe asignarse a cada cuenta de usuario, incluso si también tienen otros cargos.
- Para crear usuarios que siempre ingresen en la vista *IRIS Focus Light* ("usuarios Light"), asigne únicamente cargos del sistema a estos usuarios. No les asigne cargos de Focus.
- Los usuarios con el cargo **poweruser** también necesitan un cargo **focus** para acceder al conjunto completo de características de IRIS Focus.
- Para evitar la reserva de una licencia de **focus** al desempeñar tareas de administración, la cuenta predeterminada **administrator** no tendrá establecido un cargo de **focus**.
- Para ver tanto el radar meteorológico como los datos de relámpagos, el usuario debe tener ambos cargos **Focus Lightning** y **Focus Weather Radar**.

Más información

- [Licencias de IRIS Focus \(página 16\)](#)
- [Licencias de IRIS Focus \(página 16\)](#)

9.1.1 Administración de cuentas de usuario

- ▶ 1. Inicie sesión en la aplicación web IRIS Focus como **administrador**.
- 2. En la esquina superior derecha, seleccione **Admin..**
- 3. Seleccione **Usuarios** para agregar, editar o eliminar usuarios.
- 4. El cambio no tendrá efecto si el usuario está conectado si cambia su cargo. Vaya a la pestaña **Usuarios conectados** y en la columna **Acciones**, seleccione **Cerrar la sesión del usuario** para cerrar la sesión del usuario.

9.1.2 Creación de cuentas de usuario después de la primera instalación

Luego de una instalación nueva, cree las cuentas de usuario.

- ▶ 1. Inicie sesión en la aplicación web IRIS Focus como **administrador**.
- 2. Seleccione **Admin. > Organizaciones**.
- 3. Elija en qué organización desea crear sus usuarios:
 - Use la organización predeterminada **root**.
 - Si requiere más control sobre la asignación de puestos de licencia, cree una nueva organización en la pestaña **Organizaciones**.



Los usuarios con un **administrador** cargo deben pertenecer a la **root** organización.

4. En la pestaña **Suscripciones de la aplicación**, suscriba la organización a un grupo de licencias.
 - a. Seleccione la organización **radarsw**.
 - b. Ingrese el período de validez.
 - c. Ingrese los usuarios máximos asignados (licencias).

The screenshot shows a dialog box titled "Add Application Subscription". The dialog contains the following fields and values:

Field	Value
Name	ExampleUser1
Description	Subscription to IRIS Focus
Organization	root
Application	radarsw
Start date	2020-07-03
End date	2021-07-03
Max number of users	100

At the bottom right of the dialog, there are two buttons: "Save" and "Cancel".

- 5. Para agregar usuarios a la organización, seleccione **Admin. > Usuarios > Agregar nuevo usuario**.

User Account Information

Username

Password

Confirm password

State

Email

First name

Last name

City

Country

Time zone

Language

Search

Selected	Organization	Roles	Rank
<input checked="" type="checkbox"/>	root	focus, user	1

Selected organization

Roles

Rank

- a. Agregue los detalles del usuario.
- b. Seleccione una organización para el usuario.

Si una cuenta de usuario pertenece a diversas organizaciones, los cargos de usuario se aplican de acuerdo con la organización que tiene la **Rango** más alta.

6. Asigne los cargos al usuario.



Para evitar la reserva de una licencia de IRIS Focus al desempeñar tareas de administración, la cuenta de administrador predeterminada no tiene el cargo de **focus**.

- a. En el panel de la lista de la organización, asegúrese de que la organización aparezca resaltada.
- b. En el panel **Cargos**, seleccione el cargo.
Para asignar múltiples cargos a una cuenta de usuario, presione **MAYÚS+CTRL** y seleccione los cargos de la lista.
- c. Para activar todas las funciones de IRIS Focus en una cuenta de usuario, seleccione **user** y **focus** los cargos.
- d. Para activar las funciones avanzadas de IRIS Focus, como la creación de lugares de interés a nivel de la organización y criterios de eventos en una cuenta, selecciones el **poweruser** cargo.

9.1.3 Quitar cuentas de usuario

- ▶ 1. Inicie sesión en la aplicación web IRIS Focus como **administrador**.
2. Seleccione **Admin. > Usuario > Usuarios**.
3. Seleccione un usuario y luego **Eliminar**.

El usuario ya no aparece como un usuario en IRIS Focus. Sin embargo, el nombre de usuario de la cuenta eliminada permanece en la base de datos del sistema. Esto mantiene los archivos de registro intactos, pues las referencias sobre los usuarios eliminados permanecen en los registros de auditoría.

IRIS Focus no le permite crear un nuevo usuario con el nombre similar a uno ya existente. Esto se aplica incluso cuando la cuenta se ha quitado con anterioridad, porque el nombre de la cuenta permanece en la base de datos.

9.1.4 Desbloquear cuenta de administrador

Si una cuenta **administrator** se bloquea accidentalmente, puede desbloquearla de la siguiente manera:

- ▶ 1. Inicie sesión en el servidor como **root**.
2. Ejecute el siguiente comando:

```
rsw-db-tool reset-admin-password
```

9.2 Administración de organizaciones

Cada cuenta de usuario pertenece a una o más organizaciones. Puede utilizar organizaciones para administrar:

- Suscripciones para software seleccionado en un número seleccionado de usuarios.
- Disponibilidad de licencias para los subgrupos con los grupos de licencias por separado.
- Eventos y lugares de interés creados por un *usuario de poder*.



Los usuarios con un **administrator** cargo deben pertenecer a la **root** organización.

9.3 Administración del mapa

La instalación estándar de IRIS Focus incluye un mapa mundial completo que es apto para la mayoría de los escenarios.

El mapa consiste en varias capas separadas que se separan aún más en capas de base y capas que no son de base. Una capa de base y una capa que no es de base siempre se representan en la pantalla. De manera típica, los mapas base contienen el terreno subyacente y las capas que no son de base contienen detalles adicionales que pueden mostrarse en la parte superior del mapa base.

Los datos de mapas se enlazan a la interfaz web de IRIS Focus mediante el servidor de mapas GeoServer a través del protocolo Web Map Service (WMS). Para mejorar el rendimiento, en lugar de recoger nuevos datos del mapa cada vez que cambia la vista del mapa, los mapas se almacenan en caché en mosaicos PNG pregenerados mediante GeoWebCache.

Los administradores pueden agregar capas de mapa personalizadas o editar las capas existentes.

Los usuarios de IRIS Focus pueden seleccionar qué capas de mapa pueden ver en la vista **Mapa** y editar la vista al seleccionar **Funciones del mapa**.

9.3.1 Adición y edición de capas de mapa

- ▶ 1. Inicie sesión en la aplicación web IRIS Focus como **administrador**.
2. Seleccione **Admin. > Mapa > Capas de mapa**.

La vista **Capas de mapa** enumera las capas de datos del mapa disponibles. Cada capa tiene las siguientes propiedades:

- **Capa base:** permite establecer esta capa como una capa base
- **Título:** nombre de la capa
- **Tipo:** capas WMS
- **URL:** dirección para el servidor WMS
- **Capa:** título de la capa en el servidor

3. Para agregar una capa nueva, seleccione **Agregar nueva capa**.
 - a. Escriba la información de la capa, incluido **Título**, **URL** y **Capa**.
 - b. Defina las propiedades de la capa de mapa, por ejemplo:
 - **Transparente**: permite usar un canal alfa PNG o GIF para tener transparencia
 - **Tipo de MIME**: seleccione el tipo de imagen
 - c. Cree una capa oscura independiente con el mismo nombre y agregue "**_oscuro**" al final del nombre si desea usar una versión oscura de la capa con el mapa de modo de oscuro. Cuando el usuario seleccione el modo de mapa oscuro en el panel **Funciones del mapa**, se solicitará automáticamente este nombre.

Cuando agregue una capa WMS desde una fuente externa, tenga en cuenta lo siguiente:

 - Obtenga la URL del proveedor de capas.
 - Puede establecer cualquier valor para **Compensación en tiempo real** y **Actualizar tasa**, pero si el proveedor de capas no ofrece el valor exacto, el sistema le dará una hora más cercana a la definida.
 - Para que el sistema consulte los datos de la herramienta de cursor, marque la casilla **Útil en la herramienta del cursor del mapa**.
 - **Estilo de capa** define la disponibilidad de la leyenda de colores en la visualización del mapa. IRIS Focus es compatible con archivos `.sld` y métodos WMS para proporcionar la leyenda.
 - Si no desea que los usuarios puedan ver la capa, después de agregar una capa, vaya a la pantalla **Contextos de visualización del mapa** y desmarque la casilla **Visibilidad**.
 - El usuario puede ver la capa WMS externa agregada en la lista desplegable **Agregar producto** del panel **Productos meteorológicos**.
4. Para editar una capa, seleccione **Editar** para esa capa y realice los cambios.
Se abre la ventana **Información de capa de mapa** para esa capa.
5. Seleccione **Guardar**.

Más información

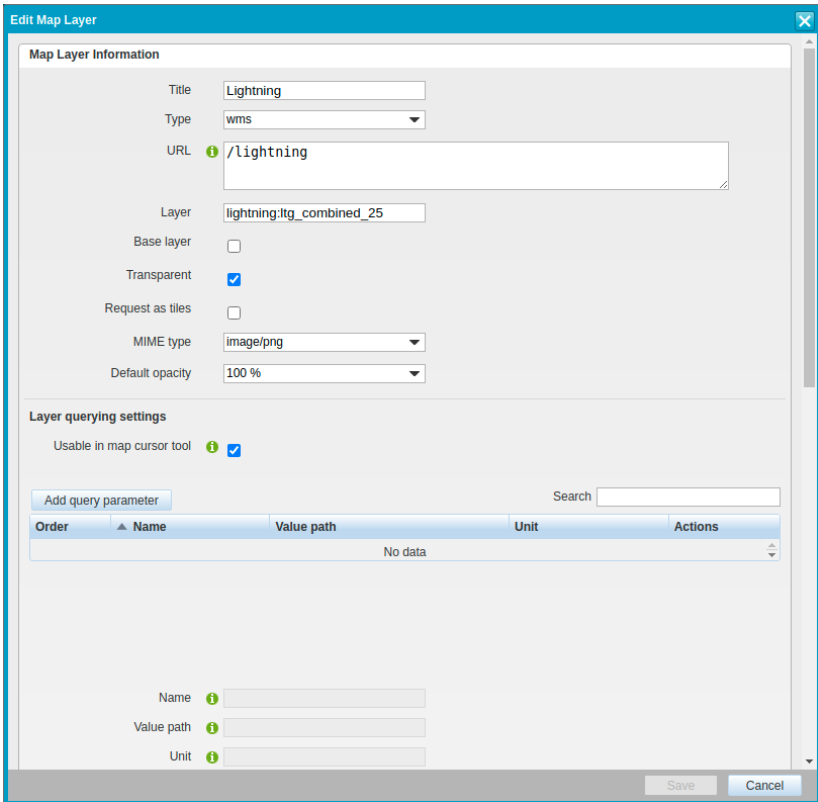
- [Opciones de configuración de la capa de mapa \(página 194\)](#)

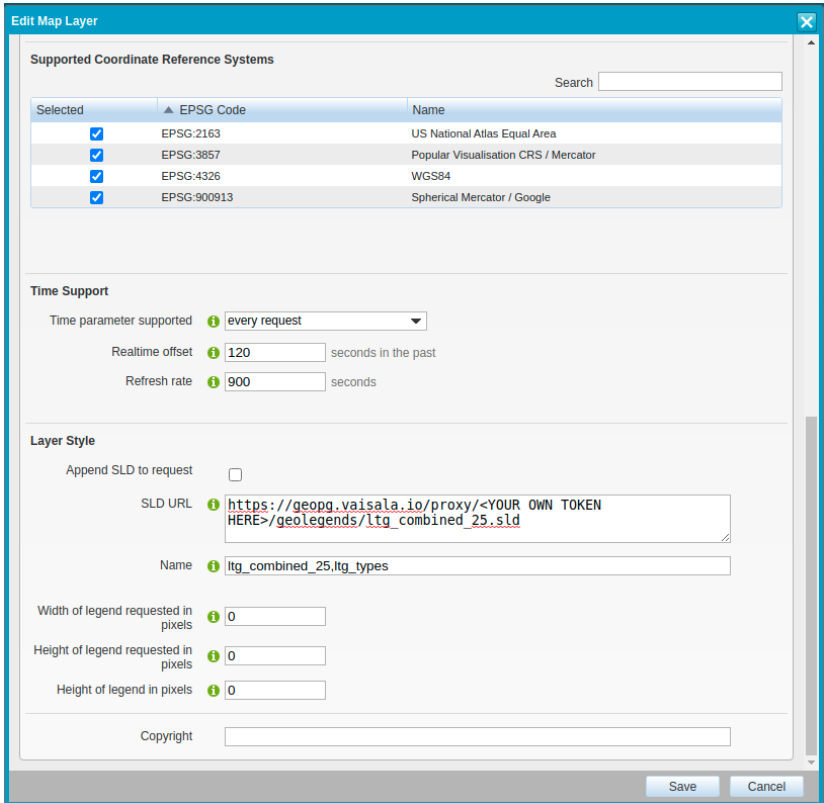
9.3.2 Adición de capa de relámpagos GLD360

Para usar la capa de relámpagos GDL360, el servidor IRIS Focus debe estar en línea y su organización debe tener una suscripción activa para acceder al servicio de datos del GLD360. Para obtener información sobre la suscripción al servicio de datos GLD360, comuníquese con Lightning Data Services de Vaisala.

- ▶ 1. Inicie sesión en la aplicación web IRIS Focus como **administrador**.
2. Seleccione **Admin. > Mapa > Capas de mapa**.
3. Seleccione **Agregar nueva capa**.

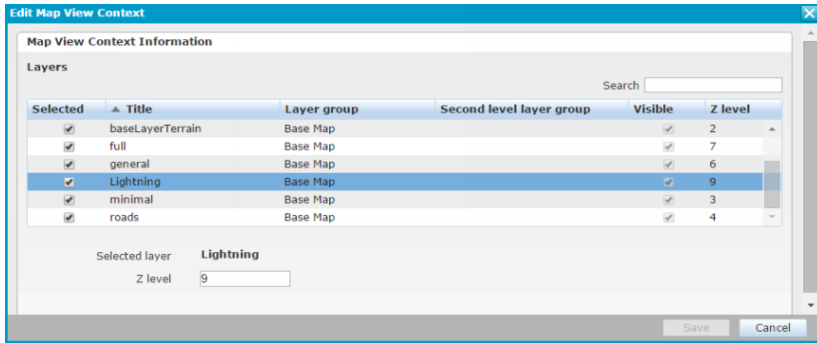
- 4. En **Información de capa de mapa**, ingrese los siguientes valores en las propiedades de la capa:
 - a. **URL:** /lightning
 - b. **Capa:** lightning:ltg_combined_25
 - c. **Transparente:** Casilla seleccionada
 - d. **Útil en la herramienta del cursor del mapa:** Casilla seleccionada
 - e. **URL de SLD:** https://storm.vaisala.com/geolegends/ltg_combined_25.sld
 - f. **Nombre:** ltg_combined_25.ltg_types





5. Seleccione **Guardar**.
6. Seleccione **Mapa > Contextos de visualización del mapa**
7. Edite el contexto del mapa predeterminado **TheMap**.

8. Seleccione la capa de relámpagos recientemente creada y configure su **Nivel Z** con un valor superior a todas las capas de mapa base en el contexto del mapa.



En la aplicación web, la nueva capa aparece en la lista de selección de productos.

Más información

- [Capa de relámpagos GLD360 \(página 30\)](#)

9.3.3 Contexto de visualización del mapa

La vista **Contextos de visualización del mapa** enumera todos los mapas definidos.

Solo el contexto **TheMap** predeterminado está disponible. Realice toda la personalización de la capa de mapa en el contexto **TheMap** predeterminado. No cree nuevos contextos de mapa para capas de mapa personalizadas.

Para editar **TheMap**, seleccione **Editar**.

- Para que una capa de mapa esté disponible para los usuarios en la visualización del mapa, seleccione la casilla de verificación **Seleccionado** en **Editar contextos de visualización del mapa**.
- Para establecer el orden en el que se representarán múltiples capas de mapa en la pantalla, cambie el **Z level** de las capas de mapa.
El número más bajo se representa primero y los números más altos se representan encima de ello.

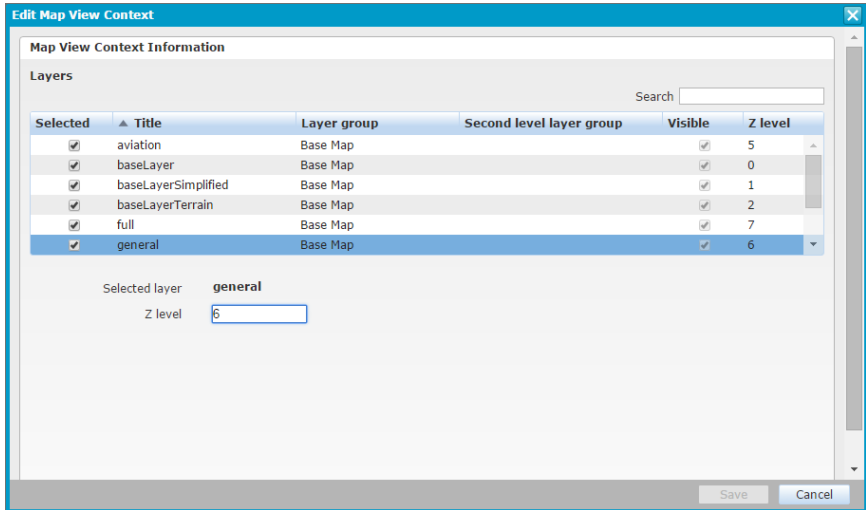


Figura 21 Edición del contexto del mapa

9.3.4 Agregar capas de mapa externas

Puede importar una capa de mapa externa, como un shapefile, a Geoserver para que IRIS Focus la muestre en el mapa.

Para obtener información sobre cómo agregar capas WMS de fuentes externas, consulte [Adición y edición de capas de mapa \(página 150\)](#).

1. Asegúrese de tener un shapefile (*.shp*) disponible.
Para ver un recurso de ejemplo con shapefiles disponibles para descargar, consulte los ejemplos de proyección de WGS84 en: <https://osmdata.openstreetmap.de/data/coastlines.html>
2. Utilice un cliente *scp* o una aplicación similar para copiar el shapefile en un directorio del servidor IRIS Focus, como */srv/*.
3. Inicie sesión en el servidor como *radarop*.
4. Abra el archivo: */etc/vaisala/radarsw/configuration/gis-override.ini*
5. Copie la *geoserver.admin.password*.

Esta contraseña se genera automáticamente durante la instalación.

6. Con un navegador, inicie sesión en Geoserver de IRIS Focus en:

http://<IRIS_Focus_server_name>:24180/geoserver/web/

Inicie sesión con el nombre de usuario **admin** y la contraseña que copió anteriormente.



Según su configuración de red propia, es posible que deba hacerlo en el servidor, con una consola remota o mediante su navegador local.

7. Agregar una **Store** nueva:

- a. Seleccione **Stores > Add New Store**.
- b. Elija la fuente de datos:

Shapefile - ESRI(tm) Shapefiles (*.shp)

- c. Seleccione lo siguiente (en la siguiente lista, se muestran valores de ejemplo).

- **Workspace:** *Vaisala*
- **Data Source Name:** *coastlines*
- **Description:** dejar en blanco
- **Shapefile location:** vaya al shapefile
Por ejemplo: *\files\lines.shp*

- d. Deje el resto de los campos con los valores predeterminados.
- e. Seleccione **Save**.

8. Publique la capa:

- a. Verifique que se abra el menú **New Layer**.
- b. Si el menú **New Layer** no se abre automáticamente, seleccione **Layers > Add New Layer**.
- c. En la lista **Add layer from**, busque la nueva capa.
- d. Seleccione **Publish**.

En el menú **Edit Layer** se muestra el nombre de la nueva capa. Por ejemplo, *vaisala:coastlines*.

9. En el menú **Edit Layer**:

- a. Deje todas las entradas tal como aparecen, excepto:
 - **Name:** *coastlines*
 - **Title:** *coastlines*
 - **Coordinate Reference Systems > Declared SRS**
 - Seleccione **Find** y busque 4326 (WGS 84).
- b. Para completar las cajas de agrupación, seleccione **Compute from data** y **Compute from native bounds**.
- c. Seleccione **Save**.

10. Seleccione **Layer Groups**.

- a. Seleccione un grupo de capas existente (por ejemplo, `vai_full_en`) y luego seleccione **Add Layer**.
- b. Encuentre la nueva capa y agréguela.
Ahora, la capa se enumera en la tabla **Layers**.
- c. Seleccione **Save**.

11. Inicie sesión en IRIS Focus como un usuario.

12. Para confirmar que la nueva capa es visible, seleccione **Funciones del mapa > Detalle del mapa > Todos los detalles**.**Más información**

- [GeoServer y mapas \(página 26\)](#)

9.4 Administrador de datos

El administrador de datos es la interfaz HTTP/REST que proporciona datos sin procesar para los productos del radar a pedido (en vivo).

Más información

- [Requisitos de espacio en el disco del administrador de datos \(página 22\)](#)
- [Configuración del administrador de datos \(página 62\)](#)
- [Administración de alertas de flujo de datos \(página 157\)](#)
- [Visualización de alertas de flujo de datos \(página 159\)](#)
- [Productos del radar a pedido \(página 28\)](#)

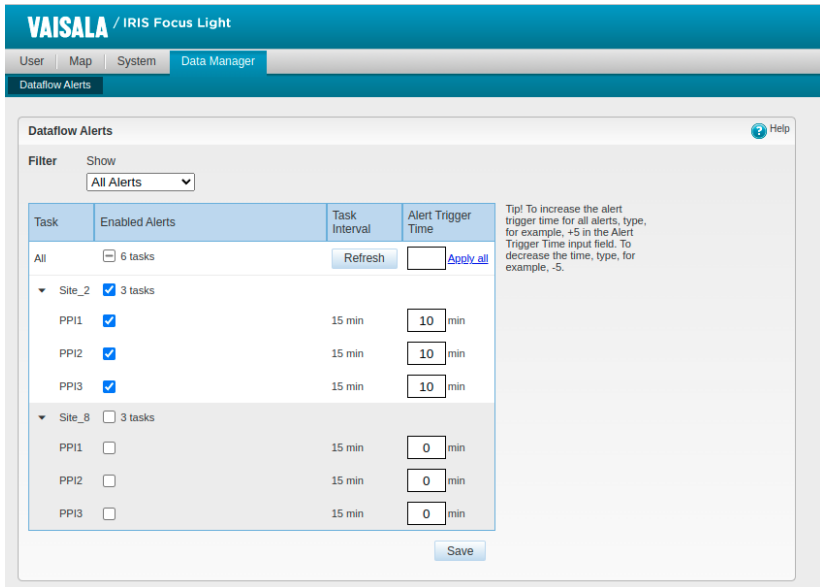
9.4.1 Administración de alertas de flujo de datos

Habilite y coloque las alertas de flujo de datos para monitorear el flujo de datos del radar en IRIS Focus a través del Administrador de datos.

- ▶ 1. Inicie sesión en una cuenta que tenga los derechos de **administrador**.
- 2. Ejecute el sistema del radar durante un tiempo para permitir que se complete la base de datos del Administrador de datos.

3. Seleccione **Admin. > Administrador de datos > Alertas de flujo de datos.**

Se abre la página **Alertas de flujo de datos** y se pueden ver las alertas habilitadas.



Tarea

Tarea del radar asociada con el flujo de datos.

Alertas

Si se selecciona, IRIS Focus genera una alerta si el flujo de datos para una tarea se interrumpe.

Intervalo de tareas

Muestra el intervalo entre los tiempo de ejecución de las tareas (minutos). El Administrador de datos vuelve a calcular la frecuencia de forma automática cada vez que abre la página **Alertas de flujo de datos**. Para actualizar los tiempos de forma manual, seleccione **Actualizar**.

La marca de tiempo muestra la última fecha detectada para los datos recibidos.

Tiempo de activación de alerta

El tiempo (minutos) después de que IRIS Focus genera una alerta si el flujo de datos se interrumpe.

4. Para recibir alertas acerca de las interrupciones del flujo de datos de una tarea:
 - a. En la columna **Alertas**, seleccione la casilla de verificación.
 - b. En la columna **Tiempo de activación de alerta**, establezca un tiempo que sea superior al intervalo del flujo de datos esperado.
 - c. Para administrar todas las alertas habilitadas de la misma forma, complete el **Tiempo de activación de alerta global** y luego seleccione **Aplicar**:
 - Para establecer el mismo tiempo de activación para todas las alertas, escriba un número en el campo de entrada.
 - Para aumentar el tiempo de activación de alerta para todas las alertas, escriba, por ejemplo, +5 en el campo de entrada. Para disminuir las horas, escriba, por ejemplo, -5.
 - Para establecer un tiempo de activación que sea igual al intervalo detectado entre los tiempos de ejecución de tareas para todas las alertas, deje en blanco el campo de entrada.
5. Seleccione **Guardar**.

Más información

- [Administrador de datos \(página 157\)](#)

9.4.2 Visualización de alertas de flujo de datos

Si se produce una interrupción en el flujo de datos del producto de radar, IRIS Focus envía una alerta de flujo de datos.

- ▶ 1. En el lado derecho del menú principal, seleccione **Alertas > Técnicos**.
2. En el panel **Alertas**, reconozca la alerta.

La confirmación registra quién y cuándo ha visto la alerta.
La confirmación de alertas no tiene efecto en el estatus de la alerta.
3. En el área **Historial de alertas**, se pueden ver las alertas de flujo de datos.

Más información

- [Administrador de datos \(página 157\)](#)

9.4.3 Configuración del servicio de mantenimiento del administrador de datos

Cuando el administrador de datos supera el espacio en el disco asignado, el servicio de mantenimiento de fondo comienza a eliminar las exploraciones de volumen, empezando desde las más antiguas.

El espacio en el disco del administrador de datos se asigna durante la instalación, pero se puede modificar más adelante.

- ▶ 1. Inicie sesión en el servidor como **root**.

- Abra el archivo `/etc/vaisala/focus/k8s/vaisala-focus.yaml` en su editor favorito, como vi o emacs, y edite los parámetros necesarios en `datamanager`:

```

volumedir: maxSizeMB: 66850
fixedDelay:          ms: 60000
fixedRate:           ms: 3600000

```

- La asignación de espacio en el disco para el administrador de datos se configura durante la instalación. Si desea cambiar la asignación más adelante, use el parámetro `datamanager.volumeDir.maxSizeMB`. Por ejemplo:


```
datamanager.volumeDir.maxSizeMB = 1000
```

```
datamanager.volumeDir.maxSizeMB = 1000
```

- Defina la frecuencia de las revisiones de mantenimiento en caso de un uso excesivo del disco (milisegundos).

```
datamanager.housekeeping.fixedRate.ms = 60000
```

Vaisala recomienda ejecutar esta revisión una vez al día. Mientras se ejecuta esta revisión, se produce una disminución en la velocidad de otras operaciones del administrador de datos.

- Defina el retraso para cuando el mantenimiento se ejecute por primera vez después de iniciar o reiniciar el administrador de datos (milisegundos).

```
datamanager.housekeeping.fixedDelay.ms = 60000
```

- Después de cambiar cualquier cosa, ejecute:

```

kubectl apply -f /etc/vaisala/focus/k8s/vaisala-focus.yaml
kubectl get all -n vaisala-focus | grep pod/data-manager (esto le mostrará
el nombre correcto para el siguiente paso)
kubectl delete pod <pod name> -n vaisala-focus          (nombre del pod de
ejemplo: servicio-administrador-de-datos-5c9cd95ccb-b8str)

```

9.4.4 Ejecución de la secuencia de comandos para borrar datos del administrador de datos

Utilice la secuencia de comandos `rsw-data-manager-clear-data` si el almacenamiento de datos del Administrador de datos queda corrupto o si es necesario eliminar todos los datos del Administrador de datos.



PRECAUCIONES! La ejecución de la secuencia de comandos elimina todos los datos del radar de IRIS Focus, incluidas las configuraciones de pronóstico inmediato, las configuraciones de mosaicos predefinidos y los datos del radar SIN PROCESAR.

- ▶ 1. Ejecute la secuencia de comandos:

```
DM_RESET=yes rsw-data-manager-clear-data
```

Si hay una gran cantidad de datos del radar SIN PROCESAR en el administrador de datos, la ejecución de la secuencia de comandos puede demorar algún tiempo.



PRECAUCIONES! No interrumpa la ejecución de la secuencia de comandos.

Cuando la secuencia de comandos se completa, el administrador de datos se reinicia automáticamente y se puede seguir utilizando IRIS Focus.

9.5 Creación de archivos de registro de mensajes de alerta

Puede configurar el sistema para crear y enviar archivos de registro que contengan información sobre cada alerta activada. Como ejemplo, puede usar estos archivos en sus sistemas de distribución de mensajes para enviar alertas a través de canales no cubiertos por el sistema de notificación de alertas.

Hay mensajes JSON de una sola línea para cada alerta en los archivos de registro. Los registros se crean cada hora. Según van apareciendo, los mensajes se registran en un archivo de registro abierto. Puede aparecer un mensaje retrasado en un archivo de registro posterior.

Puede personalizar el servicio: con qué frecuencia se crean nuevos archivos de registro o si se crean archivos de registro vacíos, por ejemplo.

Los archivos de registro se almacenan en el directorio `/srv/pv/log/alerts` de forma predeterminada.



No hay una limpieza automática de los archivos de registro.



El servicio intenta rellenarse con el ID de grupo de Kafka. Puede desactivar el servicio durante varios minutos y, cuando lo recupera, recupera los mensajes de registro que aparecieron durante la interrupción y los añade al archivo de registro activo.

- ▶ 1. Ejecute el siguiente comando para habilitar el servicio:

```
install -D -d /srv/pv/log/alerts
kubectl create -f /etc/vaisala/focus/k8s/vaisala-focus-alert-logger.yaml
```

2. Modifique el archivo de configuración para personalizar el servicio:

```
vi /etc/vaisala/focus/k8s/vaisala-focus-alert-logger.yaml
```

3. Ejecute el siguiente comando para deshabilitar el servicio:

```
kubectl delete -f /etc/vaisala/focus/k8s/vaisala-focus-alert-logger.yaml
rm -fr /srv/pv/log/alerts # This is optional if you want to clear all
alert files
```

9.6 Instalación de un certificado CA

La aplicación web viene con un certificado SSL autofirmado temporal que asegura la conexión entre el servidor IRIS Focus y el navegador web del usuario.

Considere adquirir y utilizar un certificado de confianza de una autoridad de certificación (CA), especialmente, si planea ofrecer acceso a IRIS Focus fuera de su organización.

- ▶ 1. Adquiera un certificado que haya sido autorizado por una autoridad de confianza.

Generalmente, esto lo hace un departamento de TI o una organización externa que compra el certificado de una autoridad de certificación externa (CA). Puede utilizar cualquier autoridad de certificación de confianza.

- a. Cree una solicitud de firma de certificado (CSR).

- El atributo CN (Common Name) actualmente no es obligatorio ni suficiente, por lo que la solicitud de firma del certificado debe incluir el atributo SAN, con el nombre DNS del servicio.
- Para obtener detalles, comuníquese con la autoridad de certificación que va a utilizar.

- b. Envíe el CSR a la autoridad de certificación para que la firme.

- c. La autoridad de certificación proporciona el certificado.

2. Haga una copia de seguridad de la configuración actual ejecutando:

```
run /usr/vaisala/radarsw/backup/bin/do-backups
```

Con esto, se hace una copia de seguridad de todos los archivos de configuración como un archivo `.tar` a `/srv/vaisala/radarsw/backup/configuration`.

3. Instale una copia de su archivo de certificado `pem` bajo el directorio `/etc/vaisala/radarsw/webapp-proxy/certificates`.

Asigne un nombre que coincida con el nombre de host que usarán sus usuarios al archivo. Ejemplo: Use `focus.acme.com.pem` como nombre para el archivo pem si sus usuarios se conectan a `https://focus.acme.com/`. IMPORTANTE:



PRECAUCIONES! NO reemplace ni quite el archivo `localhost.pem` del directorio, ya que es necesario para las conexiones entre servicios.

Use el siguiente comando:

```
install -m 400 -o haproxy -g root focus.acme.com.pem /etc/vaisala/radarsw/webapp-proxy/certificates/focus.acme.com.pem
```

4. *Opcional:* Puede instalar archivos relacionados con el archivo `pem` en el mismo directorio si desea que estén organizados. Esto es opcional, ya que haproxy debería ignorarlos. Por ejemplo, si tiene un archivo `crt` y `key` que corresponda a su archivo `pem`, puede instalar copias de ellos:

```
install -m 400 -o haproxy -g root focus.acme.com.crt /etc/vaisala/radarsw/webapp-proxy/certificates/focus.acme.com.crt
install -m 400 -o haproxy -g root focus.acme.com.key /etc/vaisala/radarsw/webapp-proxy/certificates/focus.acme.com.key
```

5. Edite el archivo de configuración `/etc/haproxy/haproxy.cfg` para que el servidor proxy pueda ofrecer a los usuarios que se conectan a "https://focus.acme.com/" el certificado `"focus.acme.com.pem"` y el certificado `localhost.pem` certificado a los servicios locales que se conectan a "https://localhost/". Para hacer esto:
 - a. Comente la línea de configuración de vinculación que vincula todos los hosts al mismo archivo de certificado. Inserte un símbolo `"#"` al comienzo de la línea para hacer esto.

En otras palabras, cambie esta parte:

```
bind *:443 ssl crt /etc/vaisala/radarsw/webapp-proxy/certificates/
localhost.pem no-ssl3 ciphers EDH+aRSA+AESGCM:EDH+aRSA+AES:DHE-RSA-
AES256-SHA:EECDH+aRSA+AESGCM:EECDH+aRSA+AES:ECDE-RSA-AES256-SHA:ECDE-
RSA-AES128-SHA:RSA+AESGCM:RSA+AES+SHA:DES-CBC3-SHA:-DHE-RSA-AES128-SHA:
aNULL:!eNULL:!LOW:!MD5:!EXP:!PSK:!DSS:!RC4:!SEED:!ECDSA:!ADH:!IDEA
```

a lo siguiente:

```
# bind *:443 ssl crt /etc/vaisala/radarsw/webapp-proxy/certificates/
localhost.pem no-ssl3 ciphers EDH+aRSA+AESGCM:EDH+aRSA+AES:DHE-RSA-
AES256-SHA:EECDH+aRSA+AESGCM:EECDH+aRSA+AES:ECDE-RSA-AES256-SHA:ECDE-
RSA-AES128-SHA:RSA+AESGCM:RSA+AES+SHA:DES-CBC3-SHA:-DHE-RSA-AES128-SHA:
aNULL:!eNULL:!LOW:!MD5:!EXP:!PSK:!DSS:!RC4:!SEED:!ECDSA:!ADH:!IDEA
```

- b. Habilite las dos líneas de configuración de enlace que configuren haproxy para usar dos certificados separados. Elimine el comentario de dos líneas en el archivo y cambie `MY_DOMAIN` a su nombre de host completo al que se conectan los usuarios ("focus.acme.com" en este ejemplo) para hacer esto.

Cambio:

```
# bind MY_DOMAIN:443 ssl crt /etc/vaisala/radarsw/webapp-proxy/
certificates/MY_DOMAIN.pem no-ssl3 ciphers EDH+aRSA+AESGCM:EDH+aRSA
+AES:DHE-RSA-AES256-SHA:EECDH+aRSA+AESGCM:EECDH+aRSA+AES:ECDE-RSA-
AES256-SHA:ECDE-RSA-AES128-SHA:RSA+AESGCM:RSA+AES+SHA:DES-CBC3-SHA:-
DHE-RSA-AES128-SHA:!aNULL:!eNULL:!LOW:!MD5:!EXP:!PSK:!DSS:!RC4:!SEED:
!ECDSA:!ADH:!IDEA
# bind localhost:443 ssl crt /etc/vaisala/radarsw/webapp-proxy/
certificates/localhost.pem no-ssl3 ciphers EDH+aRSA+AESGCM:EDH+aRSA
+AES:DHE-RSA-AES256-SHA:EECDH+aRSA+AESGCM:EECDH+aRSA+AES:ECDE-RSA-
AES256-SHA:ECDE-RSA-AES128-SHA:RSA+AESGCM:RSA+AES+SHA:DES-CBC3-SHA:-
DHE-RSA-AES128-SHA:!aNULL:!eNULL:!LOW:!MD5:!EXP:!PSK:!DSS:!RC4:!SEED:
!ECDSA:!ADH:!IDEA
```

a lo siguiente (quite el carácter de comentario inicial y cambie `MY_DOMAIN` a su nombre de host completo):

```
bind focus.acme.com:443 ssl crt /etc/vaisala/radarsw/webapp-proxy/
certificates/focus.acme.com.pem no-sslv3 ciphers EDH+aRSA+AESGCM:EDH
+aRSA+AES:DHE-RSA-AES256-SHA:EECDH+aRSA+AESGCM:EECDH+aRSA+AES:ECDHE-RSA-
AES256-SHA:ECDHE-RSA-AES128-SHA:RSA+AESGCM:RSA+AES+SHA:DES-CBC3-SHA:-
DHE-RSA-AES128-SHA:!aNULL:!eNULL:!LOW:!MD5:!EXP:!PSK:!DSS:!RC4:!SEED:!
ECDSA:!ADH:!IDEA
bind localhost:443 ssl crt /etc/vaisala/radarsw/webapp-proxy/
certificates/localhost.pem no-sslv3 ciphers EDH+aRSA+AESGCM:EDH+aRSA
+AES:DHE-RSA-AES256-SHA:EECDH+aRSA+AESGCM:EECDH+aRSA+AES:ECDHE-RSA-
AES256-SHA:ECDHE-RSA-AES128-SHA:RSA+AESGCM:RSA+AES+SHA:DES-CBC3-SHA:-
DHE-RSA-AES128-SHA:!aNULL:!eNULL:!LOW:!MD5:!EXP:!PSK:!DSS:!RC4:!SEED:!
ECDSA:!ADH:!IDEA
```

6. Guarde sus cambios y reinicie el servicio haproxy:

```
systemctl restart haproxy
```



El archivo *haproxy.cfg* contiene asignaciones de seguridad y de servicios que son específicas de cada versión de IRIS Focus. Probablemente necesitará repetir los pasos 5 y 6 para habilitar su certificado cuando actualice IRIS Focus a una versión más reciente.

Más información

- [Aplicación web \(página 31\)](#)
- [Certificados \(página 180\)](#)

9.7 Creación de una copia de seguridad de la configuración del sistema

IRIS Focus se respalda automáticamente mediante trabajos de copia de seguridad de la base de datos y la configuración que se realizan todos los días a las 02:30, según la hora del servidor. En la configuración de fábrica, el servidor usa UTC como zona horaria.

La secuencia de comandos de copia de seguridad almacena la base de datos de configuración de la aplicación y del servidor.

Copia de seguridad automática

La copia de seguridad se realiza mediante la tarea rutinaria `/etc/cron.d/vaisala-radarsw-backup-cron` que lanza la secuencia de comandos `/usr/vaisala/radarsw/backup/bin/do-backups`.

Los archivos de copia de seguridad creados se comprimen y almacenan en los siguientes directorios:

- `/srv/vaisala/radarsw/backup/configuration`

- `/srv/vaisala/radarsw/backup/database`

Las copias de seguridad se almacenan durante 180 días, después de lo cual se eliminan.

Cada archivo de copia de seguridad incluye una marca de tiempo en el formato:

```
radarsw-configuration-2019-09-05T06-48-26.tar.gz
```

9.7.1 Creación de una copia de seguridad manual

- ▶ 1. Inicie sesión en el servidor como **root**.
2. Ejecute: `/usr/vaisala/radarsw/backup/bin/do-backups`
3. Compruebe que los nuevos archivos se creen en los siguientes directorios:

```
/srv/vaisala/radarsw/backup/configuration/radarsw-configuration-  
<timestamp>.tar.gz
```

```
/srv/vaisala/radarsw/backup/database/database-wx-<timestamp>.gz
```

```
/srv/vaisala/radarsw/backup/database/database-vsp-<timestamp>.gz
```

Cada archivo de copia de seguridad incluye una marca de tiempo en el formato:

```
radarsw-configuration-2019-09-05T06-48-26.tar.gz
```

9.8 Restauración desde la copia de seguridad

- ▶ 1. Inicie sesión en el servidor como **root**.
2. Detenga el servicio Monit:

```
systemctl stop monit.service
```

3. Detenga la aplicación web de IRIS Focus:

```
systemctl stop vaisala-radarsw-webapp.service
```

4. Detenga los servicios que puedan tener acceso a la base de datos.

```
kubectl delete -f /etc/vaisala/focus/k8s/vaisala-focus.yaml
```

5. (Opcional) Ejecute la secuencia de comandos de copia de seguridad:

```
/usr/vaisala/radarsw/backup/bin/do-backups
```

Las copias de seguridad de la base de datos para las bases de datos wx y vsp estarán en */srv/vaisala/radarsw/backup/database*. Si reinstala o vuelve a crear una imagen de la máquina, mueva una copia a un host remoto.

6. Suelte la base de datos actual con la utilidad `rsw-db-tool`:

```
rsw-db-tool drop-db
```

7. Suelte la base de datos actual con la utilidad `rsw-vsp-db-tool`:

```
rsw-vsp-db-tool drop-db
```

8. Vuelva a crear una base de datos wx vacía:

```
rsw-db-tool create-db
```

9. Vuelva a crear una base de datos vsp vacía:

```
rsw-vsp-db-tool create-db
```

10. Vuelva a copiar los archivos de copia de seguridad de base de datos al servidor Focus y restablezca el contenido de la base de datos mediante la lectura de los contenidos del archivo en el flujo de salida estándar e insértelo en las bases de datos de IRIS Focus:

```
gzip --decompress --to-stdout /radarsw-database-vsp-2019-10-12T07-54-50.gz
| psql -d vsp_v1 -U vsp_user -h localhost
gzip --decompress --to-stdout /radarsw-database-wx-2019-10-12T07-54-50.gz
| psql -d wxdb2 -U wxuser -h localhost
```

11. Reinicie los servicios que puedan usar la base de datos.

```
kubectl apply -f /etc/vaisala/focus/k8s/vaisala-focus.yaml
```

12. Inicie la aplicación web de IRIS Focus:

```
systemctl start vaisala-radarsw-webapp.service
```

13. Inicie el servicio Monit:

```
systemctl start monit.service
```

9.9 Software de administración del servidor

Si está ejecutando un software de administración del servidor en el servidor IRIS Focus, asegúrese de que la configuración del software de administración no interfiera con la configuración de red deseada.

Por ejemplo, en los servidores PowerEdge de Dell, el Controlador de acceso remoto integrado de Dell (iDrac) configura una dirección IP estática predeterminada para el servidor cuando se despliega primero.

En los sistemas IRIS Focus preconfigurados de Vaisala, iDrac está deshabilitado de manera predeterminada.

9.10 Licencias tras el reinicio del servidor

Las sesiones activas y sus licencias no se almacenan cuando el servidor de IRIS Focus se apaga.

Cuando el servidor se reinicia, los puestos de licencia empiezan a asignarse desde cero a los usuarios que inician sesión. El número total de puestos en el grupo de licencias no resulta afectado.

Más información

- [Licencias de IRIS Focus \(página 16\)](#)

9.11 Reactivación de la licencia luego de la actualización del servidor

La clave del producto en la licencia de IRIS Focus es específica para el servidor. Si actualiza el servidor, debe solicitar una nueva clave de servicio y activar la nueva licencia.

- ▶ 1. Comuníquese con Vaisala y solicite una nueva clave de servidor.
2. Debe instalar IRIS Focus usando las instrucciones proporcionadas en esta guía.
3. Reactive la licencia.

Según si su servidor está conectado o no a Internet, consulte:

- [Activación de licencia: en línea \(página 55\)](#)
- [Activación de licencia: sin conexión \(página 57\)](#)

10. Servicios y usuarios de IRIS Focus

Los usuarios de IRIS Focus y los servicios de IRIS Focus que se ejecutan en **systemd**, **Docker** y **Kubernetes** están enumerados en las siguientes tablas.

Tabla 19 Usuarios de IRIS Focus

Usuario	Descripción
radardminput	Cuenta de usuario restringida para ejecutar el servicio de entrada del administrador de datos.
radarop	Normalmente se incluye una cuenta de usuario no administrador.
radarweb	Cuenta de usuario restringida para ejecutar la aplicación web IRIS Focus.
warnreader	Cuenta de usuario restringida para ejecutar el servicio del lector de advertencia.

Tabla 20 Servicios **systemd** de IRIS Focus

Servicio	Descripción
chronyd	Mantiene la sincronización horaria.
containerd	Servicio necesario para ejecutar servicios basados en contenedores.
docker	Motor para ejecutar servicios en imágenes compatibles con Docker.
microk8s	Colección de servicios systemd para ejecutar un clúster de Kubernetes.
monit	Herramienta de control para sistemas y procesos en Unix.
HAProxy	Codifica el tráfico de salida con cifrado HTTPS.
vaisala-radarsw-webapp	Aplicación web IRIS Focus.
vaisala-radarsw-usbdaemon	Servicio del sistema para leer la clave de licencia de Sentinel en sistemas que usan la clave de licencia USB.

Tabla 21 Servicios Docker de IRIS Focus

Servicio	Descripción
postgis	Servidor de base de datos Postgresql con extensiones GIS.
redis	Un almacén de estructura de datos para información compartida.
kafka	Servicio de intermediario de datos de Kafka para relámpagos
zookeeper	Un servicio de administrador requerido por los intermediarios de datos de kafka
postgis95	Servicio de base de datos imprescindible para el contenedor del geoservidor
geoserver	Servicio GeoServer que ofrece imágenes de mapas de mosaicos para IRIS Focus

Tabla 22 Servicios Kubernetes de IRIS Focus

Espacio de nombres	Nombre	Descripción
vaisala-focus	authentication-service	Autentica las solicitudes de servicios.
vaisala-focus	data-manager-service	Gestiona las solicitudes de datos de radar.
vaisala-focus	documentation-service	Gestiona las solicitudes de documentos estáticos.
vaisala-focus	licensing-service	Verifica si una característica tiene licencia o no.
vaisala-focus	notification-service	Ofrece notificaciones externas a través de correo electrónico y SMS.
vaisala-focus	nowcast-service	Ofrece información de pronóstico inmediato a IRIS Focus
vaisala-focus	router-service	Se usa para el enrutamiento del tráfico entre el mundo exterior y los servicios de Kubernetes.
vaisala-focus-algorithms	turbulence-service	Calcula informes de turbulencia a partir de datos extraídos del Administrador de datos
vaisala-focus-data-access	input-service	Inyecta datos de radar de IRIS Analysis en el Administrador de datos

Espacio de nombres	Nombre	Descripción
vaisala-focus-data-access	warn-reader	Inyecta productos de advertencia de IRIS Analysis en IRIS Focus
vaisala-focus-data-access	lidar-input-service	Importa datos de archivos NetCDF en el Administrador de datos
vaisala-focus-lightning	lightning-websocket	Ofrece el servicio WebSocket para navegadores externos que muestran datos de relámpagos en tiempo real.
vaisala-focus-logging	alert-logger	Opcional. Marca registros de alerta JSON publicados en el agente de Kafka en archivos continuos.
vaisala-focus-logging	grafana-service	Ofrece una herramienta para ver registros y métricas de Kubernetes.
vaisala-focus-logging	loki-service	Almacena registros y ofrece visualizador.
vaisala-focus-logging	prometheus-service	Herramienta de alerta de fin de supervisión de eventos.
vaisala-focus-logging	promtail-daemonset	Ofrece información de registro al servicio de grafana.
vaisala-focus-logging	zipkin-service	Sistema de seguimiento distribuido usado para solucionar problemas de latencia.

10.1 systemd

systemd es un componente de AlmaLinux que gestiona los servicios del sistema.

Hay varios servicios que se ejecutan como servicios Docker o Kubernetes y antes se ejecutaban bajo **systemd** en versiones anteriores de IRIS Focus.

Más información

- [Instalación de los componentes de IRIS Focus \(página 52\)](#)

10.1.1 GeoServer

GeoServer se usa para la generación y el almacenamiento en caché de las capas de mapa base.

Los contenedores docker `geoserver` y `postgis95` ofrecen el servicio GeoServer.

10.1.2 aplicación web de IRIS Focus

Esta es la principal interfaz de usuario web del sistema IRIS Focus.

En la línea de comandos, el servicio de aplicación web de IRIS Focus se llama `vaiala-radar-sw-webapp`.

10.1.3 HAProxy

HAProxy es una herramienta proxy que IRIS Focus usa para el reenvío de tráfico dentro del sistema y el cifrado HTTPS para el tráfico de salida.

En la línea de comandos, el servicio HAProxy se llama `haproxy`.

Más información

- [Cifrado \(página 180\)](#)

10.1.4 Monit

Monit es una herramienta de vigilancia para el control de los sistemas y procesos en Unix. IRIS Focus usa Monit para reiniciar automáticamente la aplicación o un proceso relacionado o servicio si se vuelve inestable.

Si realiza trabajo de mantenimiento que requiere desactivar la aplicación, primero debe detener Monit antes de seguir adelante y reiniciarla después del mantenimiento.

En la línea de comandos, el servicio Monit se llama `monit`.

10.2 Kubernetes

Se ejecutan varios servicios de IRIS Focus en Kubernetes a partir de IRIS Focus 7.0.

10.2.1 Administración de los servicios de Kubernetes

Al administrar los servicios de Kubernetes en IRIS Focus, estos son los casos de uso comunes:

- Visualizar el estado del servicio (`k9s` o `kubectl`)
- Reiniciar servicios (`k9s` o `kubectl`)
- Configurar servicios (`kubectl`)
- Quitar e instalar servicios (`kubectl`)
- Visualizar registros de servicio (`k9s` o `kubectl`)

Se usan varias herramientas de línea de comandos para administrar los servicios de Kubernetes. Se pueden usar estas herramientas en una ventana de terminal local o de forma remota a través de una conexión SSH.

Tabla 23 Herramientas de línea de comandos

Herramienta de línea de comandos	Objetivo
k9s	Una herramienta de línea de comando interactiva que se usa para administrar los contenedores que se ejecutan en un clúster de Kubernetes
kubectl	Una herramienta de línea de comandos para administrar los contenedores que se ejecutan en un clúster de Kubernetes
microk8s	Una herramienta de línea de comandos específica para administrar la implementación microk8s de Kubernetes

10.2.1.1 Visualización del estado del servicio en Kubernetes

Se puede usar la utilidad k9s para mostrar rápidamente el estatus de los servicios que se ejecutan en el clúster de Kubernetes.

- 1. Inicie sesión como usuario **root** y ejecute este comando para iniciar la utilidad k9s:

```

k9s
Context: microk8s
Cluster: microk8s-cluster
User: admin
K9s Rev: v0.24.14
K9s Rev: v0.24.14
CPU: 8%
MEM: 6%

```

NAME	IP	READY	RESTARTS	STATUS	CPU	MEM	VCPU	VCPU%	MEM%	IP	NOSE	AGE
calico-kube-controllers	172.24.109.179	0	0	Running	22	29	0	n/a	n/a	172.24.109.179	hel-fire-oneclick-pull	3d18h
calico-node	172.24.109.179	0	0	Running	4	08	4	n/a	29	172.24.109.179	hel-fire-oneclick-pull	3d18h
coredns	10.1.102.130	0	0	Running	1	15	n/a	n/a	n/a	10.1.102.130	hel-fire-oneclick-pull	3d18h
hostpath-provisioner	10.1.102.132	0	2	Running	1	15	n/a	n/a	n/a	10.1.102.132	hel-fire-oneclick-pull	3d18h
metrixx-server	10.1.102.131	0	0	Running	1	13	n/a	n/a	n/a	10.1.102.131	hel-fire-oneclick-pull	3d18h
authentication-service	10.1.102.138	0	0	Running	2	382	n/a	n/a	n/a	10.1.102.138	hel-fire-oneclick-pull	3d18h
data-manager-service	10.1.102.142	0	0	Running	2	288	n/a	n/a	n/a	10.1.102.142	hel-fire-oneclick-pull	3d18h
documentation-service	10.1.102.143	0	0	Running	1	3	n/a	n/a	n/a	10.1.102.143	hel-fire-oneclick-pull	3d18h
licensing-service	10.1.102.145	0	0	Running	2	285	n/a	n/a	n/a	10.1.102.145	hel-fire-oneclick-pull	3d18h
notification-service	10.1.102.144	0	0	Running	4	572	n/a	n/a	n/a	10.1.102.144	hel-fire-oneclick-pull	3d18h
nocast-service	10.1.102.139	0	0	Running	2	20	n/a	n/a	n/a	10.1.102.139	hel-fire-oneclick-pull	3d18h
router-service	10.1.102.137	0	0	Running	1	418	n/a	n/a	n/a	10.1.102.137	hel-fire-oneclick-pull	3d18h
input-service-confd	10.1.102.140	0	0	Running	1	17	n/a	n/a	n/a	10.1.102.140	hel-fire-oneclick-pull	3d18h
wire-render	10.1.102.146	0	0	Running	1	16	n/a	n/a	n/a	10.1.102.146	hel-fire-oneclick-pull	3d18h
lightning-websocket	10.1.102.141	0	0	Running	4	665	n/a	n/a	n/a	10.1.102.141	hel-fire-oneclick-pull	3d18h
grafana-service	10.1.102.134	0	0	Running	1	37	n/a	n/a	n/a	10.1.102.134	hel-fire-oneclick-pull	3d18h
loki-service-0	10.1.102.135	0	0	Running	2	37	n/a	n/a	n/a	10.1.102.135	hel-fire-oneclick-pull	3d18h
prometheus-service	10.1.102.147	0	0	Running	2	183	n/a	n/a	n/a	10.1.102.147	hel-fire-oneclick-pull	3d18h
promtail-daemonset	10.1.102.133	0	0	Running	5	53	n/a	n/a	n/a	10.1.102.133	hel-fire-oneclick-pull	3d18h
zipkin-service	10.1.102.135	0	0	Running	1	248	n/a	n/a	n/a	10.1.102.135	hel-fire-oneclick-pull	3d18h

- 2. Para salir de k9s, presione **CTRL+C**.

10.2.1.2 Reinicio de un servicio ejecutado en Kubernetes

Haga lo siguiente si necesita reiniciar un servicio ejecutado en Kubernetes:

- ▶ 1. Inicie sesión como usuario **root**.
- 2. Escriba **k9s** para abrir la descripción general del estado.
- 3. Si el terminal no se abrió en la vista **Pods**, abra la vista **Pods**.
- 4. Escriba **0** para mostrar todos los contenedores.
- 5. Para resaltar el servicio que desea reiniciar, use las teclas de flecha hacia arriba y hacia abajo.
- 6. Para eliminar la instancia actual del servicio, presione **CTRL+D**.

Tan pronto como elimine el servicio, el clúster de Kubernetes detecta que falta uno de los servicios requeridos e inicia una nueva instancia para usted.

- 7. Puede usar el comando **kubect1** para reiniciar un servicio si conoce el espacio de nombres y el nombre del servicio que desea reiniciar como alternativa.

Por ejemplo, si desea reiniciar el servicio **nowcast-service** que se ejecuta en el espacio de nombres **vaisala-focus**, puede ejecutar los siguientes comandos para determinar la dirección completa del pod de Kubernetes que ejecuta el servicio **nowcast-service**:

```
kubect1 get --namespace vaisala-focus pods | grep nowcast-service
```

Verá la salida siguiente:

```
nowcast-service-748d9fd4-wg8ld      1/1      Running
0                2m51s
```

- 8. Puede reiniciar el pod una vez que sepa la dirección completa (**nowcast-service-748d9fd4-wg8ld**) usando este comando:

```
kubect1 delete --namespace vaisala-focus pod/nowcast-service-748d9fd4-wg8ld
```

Verá la salida siguiente:

```
pod "nowcast-service-748d9fd4-wg8ld" deleted
```

9. Puede verificar que se creó una nueva instancia con el comando **kubectl**.

A veces, la creación de la nueva instancia puede demorar algunos segundos. Verá este proceso al verificar el comando. Por ejemplo, si el usuario ejecuta el siguiente comando **kubectl** lo suficientemente rápido:

```
kubectl get --namespace vaisala-focus pods | grep nowcast-service
```

, el resultado mostrará que Kubernetes ha iniciado una nueva instancia de **nowcast-service** (**nowcast-service-748d9dfd4-r8lph**) y que está finalizando la instancia anterior (**nowcast-service-748d9dfd4-wg8ld**):

```
nowcast-service-748d9dfd4-wg8ld    1/1    Terminating
0          4m12s
nowcast-service-748d9dfd4-r8lph    1/1    Running
0          23s
```

10.2.1.3 Configuración de los servicios de Kubernetes

Bajo el directorio */etc/vaisala/focus/k8s* que se usa para configurar grupos de servicios que se ejecutan en un servidor IRIS Focus hay varios archivos de configuración YAML. Normalmente no hace falta modificar la configuración de estos archivos.

- ▶ 1. Use el comando **kubectl** si recibe instrucciones de Vaisala para realizar cambios para aplicar sus cambios al clúster de Kubernetes en ejecución.

Por ejemplo, ejecutaría el siguiente comando para aplicar sus cambios al clúster de Kubernetes si ha realizado modificaciones en el archivo *vaisala-focus-lightning.yaml* que configura los servicios relacionados con el envío de datos de relámpagos al navegador web:

```
kubectl apply -f /etc/vaisala/focus/k8s/vaisala-focus-lightning.yaml
```



Normalmente, la aplicación de cambios al clúster de Kubernetes solo actualizará los objetos del mapa de configuración en el clúster. Deberán reiniciarse los servicios que leen sus valores de configuración de estos objetos de mapa de configuración de Kubernetes.

10.2.1.4 Quitado e instalación de servicios de Kubernetes

Hay varios archivos de configuración YAML almacenados en el directorio */etc/vaisala/focus/k8s*, los cuales se utilizan para configurar grupos de servicios que se ejecutan en un servidor IRIS Focus.

- ▶ 1. Por ejemplo, puede ejecutar el siguiente comando para quitar los servicios relacionados con el envío de datos de relámpagos al navegador web:

```
kubectl delete -f /etc/vaisala/focus/k8s/vaisala-focus-lightning.yaml
```

- 2. Por ejemplo, puede ejecutar el siguiente comando para restaurar los servicios relacionados con el envío de datos de relámpagos al navegador web:

```
kubectl apply -f /etc/vaisala/focus/k8s/vaisala-focus-lightning.yaml
```

Generalmente, Vaisala no recomienda hacer esto en operaciones normales, ya que es más fuerte que reiniciar un servicio individual. No obstante, cuando se solucionan problemas o cuando se han realizado cambios importantes en uno de los archivos de configuración YAML puede que esto resulte necesario.

10.2.1.5 Visualización de registros de los servicios de Kubernetes

La visualización de los registros más recientes de los servicios de Kubernetes es más fácil gracias a la herramienta k9s.

- ▶ 1. Use las teclas de flecha para destacar el servicio que le interesa y luego presione la tecla **I** para ver los registros. Esta figura muestra k9s en el modo de visualización de registros:

```

Context: microk8s
Cluster: microk8s-cluster
User: admin
K9s Rev: v0.24.14 #49-25.18
K9s Rev: v1.21.12-246937f7191595eb
CPU: 8%
Mem: 66%

Log(focus-nowcast-service)[all]
Autoscroll: FullScreen:off Timestamps:off Wrap:off
nowcast-service-74809fd04-x119 [INFO] Header Method String: GET Method: GET Version: 11 Data From Target: /metrics Target String: /metrics
nowcast-service-74809fd04-x119 [INFO] Header Method String: GET Method: GET Version: 11 Data From Target: /metrics Target String: /metrics
nowcast-service-74809fd04-x119 [INFO] Header Method String: POST Method: POST Version: 11 Data From Target: /focus-nowcast/api/v2/health Target String: /focus-nowcast/a
nowcast-service-74809fd04-x119 [INFO] Processing 0 bytes of posted data from request: /focus-nowcast/api/v2/health Target String: /focus-nowcast/a
nowcast-service-74809fd04-x119 [INFO] Header Method String: POST Method: POST Version: 11 Data From Target: /focus-nowcast/api/v2/health Target String: /focus-nowcast/a
nowcast-service-74809fd04-x119 [INFO] Header Method String: GET Method: GET Version: 11 Data From Target: /metrics Target String: /metrics
nowcast-service-74809fd04-x119 [INFO] Header Method String: GET Method: GET Version: 11 Data From Target: /metrics Target String: /metrics
nowcast-service-74809fd04-x119 [INFO] Header Method String: POST Method: POST Version: 11 Data From Target: /focus-nowcast/api/v2/health Target String: /focus-nowcast/a
nowcast-service-74809fd04-x119 [INFO] Header Method String: GET Method: GET Version: 11 Data From Target: /metrics Target String: /metrics
nowcast-service-74809fd04-x119 [INFO] Header Method String: GET Method: GET Version: 11 Data From Target: /metrics Target String: /metrics
nowcast-service-74809fd04-x119 [INFO] Header Method String: GET Method: GET Version: 11 Data From Target: /metrics Target String: /metrics
nowcast-service-74809fd04-x119 [INFO] Header Method String: GET Method: GET Version: 11 Data From Target: /metrics Target String: /metrics
nowcast-service-74809fd04-x119 [INFO] Processing 0 bytes of posted data from request: /focus-nowcast/api/v2/health Target String: /focus-nowcast/a
nowcast-service-74809fd04-x119 [INFO] Processing 0 bytes of posted data from request: /focus-nowcast/api/v2/health Target String: /focus-nowcast/a
nowcast-service-74809fd04-x119 [INFO] Header Method String: GET Method: GET Version: 11 Data From Target: /metrics Target String: /metrics
nowcast-service-74809fd04-x119 [INFO] Header Method String: GET Method: GET Version: 11 Data From Target: /metrics Target String: /metrics
nowcast-service-74809fd04-x119 [INFO] Header Method String: GET Method: GET Version: 11 Data From Target: /metrics Target String: /metrics

```

2. Aunque k9s es muy útil para un vistazo rápido, también puede usar el comando **kubectL**.

Es particularmente útil el comando **kubectL** cuando desea posprocesar los registros con un grep. Debe conocer el espacio de nombres de la implementación del servicio para usar el comando **kubectL**.

Como ejemplo, con el siguiente comando se monitoreará la salida del registro del servicio nowcast que se ejecuta en el espacio de nombres vaisala-focus:

```
kubectL logs --tail=20 -f --namespace vaisala-focus deployment/nowcast-service
```

Verá la salida siguiente:

```
[INFO]: Header Method String: POST Method: POST Version: 11 Data From
Target: /focus-nowcast/api/v2/health Target String: /focus-nowcast/api/v2/
health
[INFO]: Processing 0 bytes of posted data from request: /focus-
nowcast/api/v2/health
[INFO]: Header Method String: GET Method: GET Version: 11 Data From
Target: /metrics Target String: /metrics
[INFO]: Header Method String: GET Method: GET Version: 11 Data From
Target: /metrics Target String: /metrics
[INFO]: Header Method String: GET Method: GET Version: 11 Data From
Target: /metrics Target String: /metrics
[INFO]: Header Method String: GET Method: GET Version: 11 Data From
Target: /metrics Target String: /metrics
[INFO]: Header Method String: POST Method: POST Version: 11 Data From
Target: /focus-nowcast/api/v2/health Target String: /focus-nowcast/api/v2/
health
[INFO]: Processing 0 bytes of posted data from request: /focus-
nowcast/api/v2/health
[INFO]: Header Method String: POST Method: POST Version: 11 Data From
Target: /focus-nowcast/api/v2/health Target String: /focus-nowcast/api/v2/
health
[INFO]: Processing 0 bytes of posted data from request: /focus-
nowcast/api/v2/health
[INFO]: Header Method String: GET Method: GET Version: 11 Data From
Target: /metrics Target String: /metrics
[INFO]: Header Method String: GET Method: GET Version: 11 Data From
Target: /metrics Target String: /metrics
[INFO]: Header Method String: GET Method: GET Version: 11 Data From
Target: /metrics Target String: /metrics
[INFO]: Header Method String: GET Method: GET Version: 11 Data From
Target: /metrics Target String: /metrics
[INFO]: Header Method String: POST Method: POST Version: 11 Data From
Target: /focus-nowcast/api/v2/health Target String: /focus-nowcast/api/v2/
```

```
health
[INFO]: Processing 0 bytes of posted data from request: /focus-
nowcast/api/v2/health
[INFO]: Header Method String: POST Method: POST Version: 11 Data From
Target: /focus-nowcast/api/v2/health Target String: /focus-nowcast/api/v2/
health
[INFO]: Processing 0 bytes of posted data from request: /focus-
nowcast/api/v2/health
[INFO]: Header Method String: GET Method: GET Version: 11 Data From
Target: /metrics Target String: /metrics
[INFO]: Header Method String: GET Method: GET Version: 11 Data From
Target: /metrics Target String: /metrics
[INFO]: Header Method String: GET Method: GET Version: 11 Data From
Target: /metrics Target String: /metrics
^C
```

3. Puede ejecutarlo usando el parámetro `-help` para obtener una lista de todas opciones de comando **kubectl logs**:

```
kubectl logs --help
```

10.2.2 Servicio WebSocket de relámpagos

El servicio WebSocket de relámpagos es responsable de enviar datos sobre relámpagos a los navegadores del usuario cuando se conecta a la aplicación web IRIS Focus.

El servicio se ejecuta en Kubernetes y se llama `lightning-websocket`.

10.2.3 Servicio de pronóstico inmediato

El pronóstico inmediato basado en radar realiza cálculos de advección sobre los datos de movimiento de los productos del radar para predecir el movimiento y la severidad del clima hasta 2 horas en el futuro.

El servicio de pronóstico inmediato se ejecuta en Kubernetes a partir de la versión 7.0 de IRIS Focus.

10.3 Docker

Se ejecutan varios servicios de IRIS Focus en Docker a partir de IRIS Focus 7.0.

10.3.1 Agente de datos de Kafka

El intermediario de datos de Kafka lo usa el sistema **Total Lightning Processor** para enviar datos sobre relámpagos al sistema IRIS Focus para que los servicios locales (por ejemplo, `lightning-websocket`) puede acceder a él.

El contenedor docker `kafka` ofrece el servicio de agente de datos de Kafka.

10.3.2 Administrador de Kafka

El intermediario de datos de Kafka admite la ejecución en una configuración de clúster donde varios sistemas están interconectados. El servicio de administrador de Kafka se utiliza para administrar todas las instancias del servicio de intermediario de datos de Kafka en un clúster. Este servicio es necesario incluso si está ejecutando una única instancia del intermediario de datos de Kafka, que es típico de IRIS Focus.

El contenedor docker `zookeeper` ofrece el servicio de administración de Kafka.

10.4 Detención, inicio y reinicio de los servicios

Solo debe iniciar o detener un servicio durante ciertos casos de solución de problemas. Estos casos se describen paso a paso en la sección *Solución de problemas*. En circunstancias normales, los servicios se ejecutan de forma permanente.

En AlmaLinux los servicios se detienen, se inician y se reinician con el comando `systemctl stop / start / restart [servicename]`.

Para usar el comando `systemctl`, debe iniciar sesión como usuario `root`.

El siguiente ejemplo muestra cómo detener, iniciar y reiniciar el servicio de aplicación web de IRIS Focus. Tenga en cuenta que el servicio `monit` se inicia junto con la aplicación web.

Detención del servicio

- `systemctl stop monit`
- `systemctl stop vaisala-radarsw-webapp`

Inicio del servicio

- `systemctl start vaisala-radarsw-webapp`
- `systemctl start monit`

Reinicio del servicio

- `systemctl restart vaisala-radarsw-webapp`

11. Seguridad

11.1 Cifrado

Se cifra la comunicación entre el navegador y la aplicación web.

No se cifra otro tráfico de datos en el servidor de aplicaciones de IRIS Focus.

IRIS Focus usa Jetty como software de servidor web y HAProxy para el manejo del cifrado HTTPS. El cifrado SSL se deshabilitó en HAProxy y solo se admite el cifrado TLS.

Más información

- [Aplicación web \(página 31\)](#)
- [HAProxy \(página 172\)](#)

11.2 Certificados

La aplicación web viene con un certificado SSL autofirmado temporal que asegura la conexión entre el servidor IRIS Focus y el navegador web del usuario.

Aunque el navegador muestra una advertencia de seguridad en él cuando intenta acceder a la aplicación web, puede usar la aplicación normalmente incluso con la advertencia.

Considere adquirir y utilizar un certificado de confianza de una autoridad de certificación (CA), especialmente, si planea ofrecer acceso a IRIS Focus fuera de su organización.

Más información

- [Aplicación web \(página 31\)](#)
- [Instalación de un certificado CA \(página 162\)](#)

11.3 Configuración de seguridad



Al implementar IRIS Focus en una red interna, siga los estándares de seguridad de la industria. Debe tener cuidado de solo permitir el acceso a los puertos 80 y 443 desde Internet.

El servidor IRIS Focus tiene un firewall preconfigurado.

Los puertos para el acceso SSH (22), HTTP (80), HTTPS (443) y Kafka (9094) están abiertos intencionalmente.

- Use SSH para la configuración.
- El puerto HTTP se usa para los redireccionamientos a HTTPS. La aplicación siempre se usa a través de HTTPS.

El servidor requiere acceso a HTTP y HTTPS para los usuarios finales. Si se accede al sistema mediante Internet, debe restringir dicho acceso para el puerto SSH a fin de mejorar la seguridad del sistema.

El firewall se configura mediante el sistema firewall de AlmaLinux 8.4.



El puerto 9094 solo se abre si se está ejecutando el servicio Kafka. El **Total Lightning Processor** usa este puerto al enviar datos de relámpagos al intermediario de datos de Kafka que se ejecuta en el servidor IRIS Focus. Consulte [Conexión del sistema TLP \(página 106\)](#) para obtener detalles sobre la configuración de la regla `firewalld` para que solo el sistema TLP tenga acceso a este puerto.

Más información

- [Instalación de los componentes de IRIS Focus \(página 52\)](#)

11.4 Quitado del sistema X Window

Vaisala envía IRIS Focus con un entorno de escritorio gráfico instalado para facilitar la vida del cliente. No es necesario un entorno de escritorio gráfico para que IRIS Focus se ejecute. Se puede considerar un problema de seguridad el tener un entorno de escritorio gráfico y el servidor X en particular.

Para que el sistema se configure y ejecute en modo de consola y quite el servidor X y el entorno de escritorio gráfico, use los siguientes comandos:

```
systemctl set-default multi-user
systemctl isolate multi-user
dnf remove --noauto xorg-x11*
```



PRECAUCIONES! Si está ejecutando aplicaciones distintas de IRIS Focus en el mismo sistema que requiere un entorno gráfico como IRIS Analysis, no haga esto.

12. Solución de problemas

12.1 Envío de registros al soporte técnico

Cuando se ponga en contacto con [Soporte técnico \(página 235\)](#), esté preparado para enviar registros de IRIS Focus al personal de soporte técnico. Realice los pasos a continuación para recuperar registros:

1. Inicie sesión en el servidor IRIS Focus como **root**.
2. Ejecute el comando:

```
rsw-tar-logs
```

3. Para analizar el archivo tar resultante en /tmp, envíeselo a Vaisala.
El archivo debe presentarse en la forma *rsw-tar-logs-<date>-<time>.tar*, por ejemplo: *rsw-tar-logs-2022-04-28-16-28-51.tar*.

12.2 No se produce el sonido de notificación cuando se activa una alerta

Hay algunos navegadores web (por ejemplo, Mozilla Firefox y Google Chrome) que bloquean los sonidos de notificaciones en las páginas web hasta que el usuario interactúa con la página de forma predeterminada. Eso significa que es posible que la página web no reproduzca los sonidos de notificación de alerta en IRIS Focus en algunos casos. Si un usuario inicia sesión automáticamente en IRIS Focus haciendo clic en el botón de recarga del navegador mientras está conectado, esto puede suceder. No debería darse este problema cuando el usuario ha iniciado sesión en IRIS Focus a través del inicio de sesión normal.

Habilite el navegador web para que reproduzca sonidos de manera predeterminada para asegurarse de que los usuarios escuchen las notificaciones de sonido de inmediato cuando se activen las alertas.

12.3 Lentitud en el sistema con un gran volumen de datos de relámpagos

La cantidad de iconos de relámpagos en el mapa puede aumentar dramáticamente cuando hay muchos relámpagos fuerte durante un largo período de tiempo, y se visualiza con el producto **TimeSpan**. El rendimiento en el cliente (navegador) de IRIS Focus puede sufrir una degradación. Esto puede suceder, por ejemplo, cuando el marco de tiempo para **TimeSpan** es muy largo.

Acorte el período de tiempo para ver los datos o haga zoom en el mapa para mostrar menos iconos para solucionar el problema de rendimiento.

12.4 El administrador de datos no funciona como se espera

Al ejecutarlo correctamente, el Administrador de datos y el servidor con conector se ejecutan de manera continua.

En algunos casos, IRIS Focus puede ser incapaz de solicitar los productos de IRIS Analysis del servidor IRIS Analysis a través del servidor con conector o IRIS Analysis puede ser incapaz de enviar los productos RAW a IRIS Focus. En estos casos, intente aplicar las siguientes soluciones.

1. Intente cerrar el firewall en la máquina del servidor con conector:

```
service firewall stop
```

2. Compruebe la configuración del producto en IRIS Analysis y considere lo siguiente:

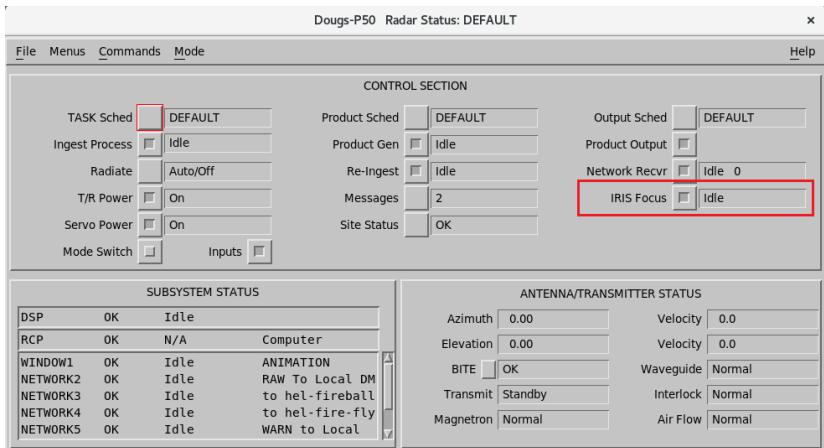
- Para generar centros correctos en IRIS Focus para los productos de IRIS Analysis, IRIS Analysis debe crear 1 producto para cada sitio en el servidor de IRIS Analysis.
- El servidor con conector IRIS tiene un límite de 1000 productos que IRIS Focus puede recibir, por ende el servidor con conector proporciona solo los 1000 productos más recientes.

Por ejemplo, si IRIS Analysis crea un nuevo producto cada 15 minutos, IRIS Focus visualiza solo los 10 últimos días de datos. ($4 \text{ productos/hora} * 24 \text{ horas} * 10 \text{ días}$).

- Los productos RAW son solo necesarios para el Administrador de datos de IRIS Focus

3. En el menú **Radar Status** de IRIS Analysis, asegúrese de que **IRIS Focus** está activado.

El botón de cambio activa o desactiva el servidor con conector.



4. Si IRIS Focus se instaló en un sistema que ya ejecutaba IRIS Analysis y éste no contaba con una licencia que admitiera la conectividad a IRIS Focus, es posible que necesite una nueva licencia de IRIS Analysis. Solicite una nueva licencia a un representante de Vaisala.
5. Para comprobar la entrega de los archivos **RAW**, asegúrese de que el Administrador de los datos **radarinput** está configurado correctamente en el servidor IRIS Focus:
 - a. En el servidor IRIS Analysis, inicie sesión como **root**.
 - b. Tipo: **-- ssh radardminput@the-focus-machine-hostname.com date**
 - c. Asegúrese de que los datos y la hora se devuelven desde la máquina IRIS Focus sin tener que escribir una contraseña.
 - d. Compruebe los permisos y las claves de seguridad:
 - `/var/lib/radardminput/.ssh/authorized_keys` debe estar correcto
 - Los permisos deben configurarse en `chmod 644 ./authorized_keys`
6. Reinicie los servidores IRIS Focus y/o IRIS Analysis.

Más información

- [Configuración del administrador de datos \(página 62\)](#)

12.5 El mantenimiento del administrador de datos no funciona como se espera

Si los datos están dañados, la aplicación se bloquea. Si Focus no puede mostrar los datos, aún cuando sepa que los datos deberían estar disponibles, es probable que los datos estén dañados. Los registros también pueden indicar que ha habido un error al procesar los archivos.

Utilice la secuencia de comandos `rsw-data-manager-clear-data` si el almacenamiento de datos del Administrador de datos queda corrupto o si es necesario eliminar todos los datos del Administrador de datos.



PRECAUCIONES! La ejecución de la secuencia de comandos elimina todos los datos del radar de IRIS Focus, incluidas las configuraciones de pronóstico inmediato, las configuraciones de mosaicos predefinidos y los datos del radar SIN PROCESAR.

- ▶ 1. Ejecute la secuencia de comandos:

```
DM_RESET=yes rsw-data-manager-clear-data
```

Si hay una gran cantidad de datos del radar SIN PROCESAR en el administrador de datos, la ejecución de la secuencia de comandos puede demorar algún tiempo.



PRECAUCIONES! No interrumpa la ejecución de la secuencia de comandos.

12.6 Pronóstico inmediato no está disponible

Si no puede ver las funciones del pronóstico inmediato en su pantalla, es probable que se deba a que no tiene una licencia o porque el pronóstico inmediato está deshabilitado.

- ▶ 1. Compruebe que tiene una licencia de pronóstico inmediato.
 - a. Debe tener un puesto de IRIS Focus para usar el pronóstico inmediato.
 - Si no hay puestos disponibles, espere hasta que haya disponible un puesto en IRIS Focus y vuelva a intentarlo.
 - b. Inicie sesión en la aplicación web IRIS Focus como **administrador**.
 - c. Seleccione **Admin. > Sistema > Administración de licencias**.
- 2. Compruebe que MVF está configurado para su sitio.
- 3. Inicie sesión en el servidor como **root**.
- 4. Vaya a `/etc/vaisala/radarsw/configuration/vsoweb-override.ini`.
- 5. En la sección **[NOWCAST]** del archivo `vsoweb-override.ini`, compruebe que la creación de MVF está habilitada en IRIS Focus:

```
[NOWCAST]
nowcast.mvf.run = true
```



La generación de MVF está habilitada de forma predeterminada (**true**).

- 6. Reinicie el servicio `vaisala-radarsw-webapp`. Para ello, escriba:

```
systemctl restart vaisala-radarsw-webapp
```

7. Reinicie el servicio de pronóstico inmediato siguiendo las instrucciones de [Reinicio de un servicio ejecutado en Kubernetes \(página 173\)](#).
8. Inicie el servidor nowcast. Para ello, escriba:

```
systemctl start vaisala-radarsw-nowcast-server
```

- a. Para comprobar que el servidor se inicia, escriba:

```
systemctl status vaisala-radarsw-nowcast-server.service
```

- b. Compruebe el estado:

```
Active: active (running)
```

Más información

- [Licencias de IRIS Focus \(página 16\)](#)

12.7 Sin conexión/datos del TLP

Si hay problemas en la conexión de datos TLP, pruebe los siguientes procedimientos de solución de problemas.

- ▶ 1. Revise el estado de los servicios relacionados con IRIS Focus.
 - a. Inicie sesión en IRIS Focus como el usuario **root**.
 - b. Revise el estado de los servicios relacionados con los datos de relámpagos TLP entrantes con los siguientes comandos:

```
kubectl get --namespace vaisala-focus-lightning deployments/lightning-  
websocket  
docker ps --filter name=kafka --filter name=zookeeper
```

2. Revise el estado de los servicios relacionados con TLP:
 - a. Inicie sesión en el sistema TLP como el usuario **vops**.
 - b. Utilice el comando **lpstart** para verificar que el servicio **tlp-to-kafka** se está ejecutando:

```
lpstart details tlp-to-kafka
```

3. Revise los servicios y los procesos con el comando `netstat`:

- a. Use el comando `netstat` en el sistema IRIS Focus y `grep` en el puerto 9094:

```
netstat -tnap | grep 9094
```

Debería ver el proceso de Kafka de escucha en el puerto 9094 y una conexión establecida al puerto 9094 con la dirección IP del sistema TLP.

- b. Si no ve una conexión establecida desde el sistema TLP, verifique que el servicio `tlp-to-kafka` se está ejecutando en el sistema TLP y que el archivo `kafka-producer.properties` en el directorio `/opt/vai/tlp/etc` tiene la dirección IP correcta para el servidor IRIS Focus configurado en el parámetro `bootstrap.servers`.
- c. Use el comando `netstat` en el sistema IRIS Focus y `grep` en el puerto 30100.

```
netstat -tnap | grep 30100
```

Debería ver el servicio de escucha `vaisala-iris-lightning-ws` en el puerto 30100, y una conexión establecida al puerto 30100 con la dirección IP proxy `127.0.0.1` para cada usuario conectado a la aplicación web IRIS Focus.

12.8 Faltan actualizaciones del estado de la red

Si recibe actualizaciones poco frecuentes del producto **Network Health** o ninguna actualización, pruebe los siguientes procedimientos de solución de problemas.

- ▶ 1. Revise que el servicio `regstatd2` se está ejecutando en el sistema TLP.
- 2. Revise que el archivo de configuración `regstatd2.cfg` en el directorio `/opt/vai/tlp/etc` tiene el parámetro `updateIntervalMinutes` configurado en 10 minutos.

12.9 Compruebe el uso de espacio en disco de Kafka

El servicio Kafka mantiene un archivo de datos históricos en el directorio `/var/lib/kafka`. Use el comando `df` para comprobar que a la partición le queda espacio.

```
df -h /srv/container/mnt/kafka
```

12.10 Capa de relámpagos GLD360 vacía

Si se ha suscrito al servicio de detección de rayos de GLD360 de Vaisala y la capa existe en su aplicación IRIS Focus, pero no ve ningún relámpago, verifique los siguientes requisitos:

- ▶ 1. Revise que la descarga de relámpagos se ha producido en el momento de la observación.
- 2. Revise que el archivo de configuración `/etc/vaisala/radarsw/configuration/vsoweb-override.ini` contenga la siguiente línea:

```
lightning.wms.url = [URL received from Vaisala]
```

- 3. Compruebe que la suscripción al servicio GLD360 de Vaisala esté activa.



Si modifica el archivo de configuración, debe reiniciar el servicio `vaisala-radarsw-webapp` mediante el comando **`service vaisala-radarsw-webapp restart`**.

12.11 Capa de relámpagos GLD360 faltante

Añada la capa de relámpagos manualmente en el caso en el que se haya suscrito al servicio de detección de rayos GLD360 de Vaisala y no vea la capa de relámpagos en la interfaz de usuario de IRIS Focus después de ejecutar la secuencia de comandos `rsw-lightning-configure`.

- ▶ 1. Inicie sesión en IRIS Focus con una cuenta de administrador y seleccione **Admin..**
- 2. Seleccione **Mapa > Capas de mapa.**
- 3. Seleccione **Agregar nueva capa.**

4. En **Información de capa de mapa**, ingrese los siguientes valores en las propiedades de la capa:

Map Layer Information

Title:

Type:

URL:

Layer:

Base layer:

Transparent:

Request as tiles:

MIME type:

Default opacity:

Layer querying settings

Usable in map cursor tool:

Add query parameter:

Order	Name	Value path	Unit	Actions
No data				

Name:

Value path:

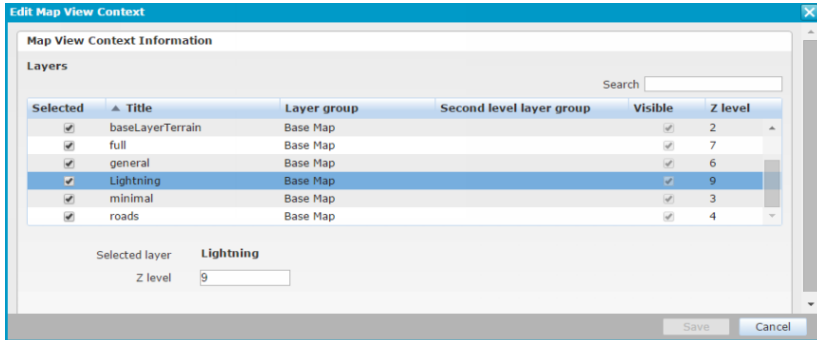
Unit:

Save Cancel

- a. **URL:** /lightning
 - b. **Capa:** lightning:ltg_combined_25
 - c. **Transparente:** Casilla seleccionada
 - d. **URL de SLD:** https://tsm.vaisala.com/geolegends/ltg_combined_25.sld
 - e. **Nombre:** ltg_combined_25.ltg_type
5. Seleccione **Guardar**.
 6. Seleccione **Mapa > Contextos de visualización del mapa**
 7. Edite el contexto del mapa predeterminado **TheMap**.

8. Seleccione la capa de relámpagos recientemente creada y configure su **Nivel Z** con un valor superior a todas las capas de mapa base en el contexto del mapa.

El **Nivel Z** define el orden de trazado de las capas en el mapa. Los valores más altos siempre se trazan en la parte superior.



En la aplicación web, la nueva capa aparece en la parte inferior de la lista de selección de productos de radar.

12.12 La función para tomar una instantánea arroja un error de servidor

Si cuando toma una instantánea o solicita una imagen mediante URL, el servidor agota el tiempo de espera o devuelve un error de servidor, puede haber un problema con la cuenta de usuario **image-export**.

1. Verifique que el registro de la aplicación muestre el error:

```
Login failed for username image-export
```

2. Inicie sesión en la aplicación web IRIS Focus como **administrador**.
3. Revise que la contraseña de usuario **image-export** coincida con la contraseña indicada en **vsoweb-override.ini**.

12.13 Identificación de la versión del software IRIS Focus

Antes de comunicarse con el servicio de asistencia técnica de Vaisala sobre un problema, verifique qué versión de IRIS Focus tiene en el sistema.

- ▶ 1. En la ventana del terminal, ejecute:

```
rpm -qa --qf '%{NAME} %{VERSION}\n' | grep 'vaisala-radarsw-webapp'
```

Más información

- ▶ [Soporte técnico \(página 235\)](#)

12.14 Desinstalación de IRIS Focus

Use este procedimiento para recuperarse de una instalación fallida que se detiene en un estado donde no se puede reanudar.



PRECAUCIONES! La secuencia de comandos `rsw-uninstaller` elimina por completo IRIS Focus, incluidos todos los datos y todas las configuraciones.



PRECAUCIONES! La secuencia de comandos `rsw-uninstaller` elimina `Postgres` y todas las bases de datos. Si comparte el sistema con otro software que usa `PostgreSQL`, no ejecute la secuencia de comandos, ya que también elimina las bases de datos `PostgreSQL` no relacionadas con IRIS Focus.

- ▶ 1. Navegue hasta el directorio que contiene los archivos de la instalación de IRIS Focus.
- 2. Ejecute: **`./rsw-uninstaller`**

Cuando se le solicite, confirme que desea ejecutar la secuencia de comandos.


La secuencia de comandos elimina todos los usuarios, todas las configuraciones y todos los datos del sistema de modo que pueda volver a ejecutar la instalación.

Más información

- ▶ [Instalación de los componentes de IRIS Focus \(página 52\)](#)

Apéndice A. Ubicaciones de archivos


Tabla 24 Archivos de configuración y aplicación de IRIS Focus

Archivo o directorio	Descripción
<p><i>/etc/vaisala/radarsw/configuration</i></p> <ul style="list-style-type: none"> • <i>gis-override.ini</i> Configuración de la base de datos Geo-Server. • <i>logback.xml</i> Configuración del nivel de registro. • <i>radar_centers.properties</i> Lista de los puntos centrales del sitio del radar almacenados. 	<p>Archivos de configuración para configuraciones de módulos en IRIS Focus.</p> <p>Los archivos que se enumeran aquí son los más importantes.</p> <div style="border: 1px solid gray; padding: 10px;">  <p>PRECAUCIONES! Algunos ajustes tienen un archivo de configuración predeterminado y un archivo de sustitución. Por ejemplo:</p> <ul style="list-style-type: none"> • <i>gis-config.ini</i> • <i>gis-override.ini</i> <p>Cuando sea necesario, edite el archivo de sustitución.</p> </div>
<p><i>/etc/vaisala/radarsw/configuration/vsoweb-override.ini</i></p>	<p>Configuración de la conexión para el servidor con conector, las capas de relámpagos, pronóstico inmediato, etc.</p>
<p><i>/etc/vaisala/radarsw/nowcast/nowcast.ini</i></p>	<p>Archivos de configuración para el servidor nowcast.</p>
<p><i>/etc/vaisala/lightning/iris-lightning-ws.properties</i></p>	<p>Archivo de configuración Kafka para el servicio <code>vaisala-radarsw-webapp systemd</code>.</p>
<p><i>/etc/vaisala/lightning/iris-lightning-ws.kafka.properties</i></p>	<p>El archivo de configuración usado por el servicio <code>vaisala-radarsw-webapp</code> cuando está configurado para conectarse a un intermediario de datos de Kafka para sus datos de relámpagos. La configuración predeterminada se conectará al intermediario de datos de Kafka que se ejecuta en el sistema IRIS Focus. Normalmente, el usuario no necesita ajustar esto.</p>
<p><i>/etc/vaisala/lightning/lightning.simu.properties</i></p>	<p>Se usa para configurar cómo se producen los eventos de relámpagos simulados cuando el servicio <code>lightning-websocket</code> está configurado en modo simulación.</p>
<p><i>/etc/vaisala/lightning/regionstatus.simu.properties</i></p>	<p>Se usa para configurar cómo se producen los eventos de relámpagos simulados cuando el servicio <code>vaisala-radarsw-webapp</code> está configurado en modo simulación.</p>

Archivo o directorio	Descripción
<i>/etc/vaisala/lightning/regionstatus.template.json</i>	Informe de estado de red de plantilla usado cuando el servicio <i>vaisala-radar-sw-webapp</i> está configurado en modo simulación.
<i>/usr/vaisala/radar-sw/configuration</i>	Archivos de configuración para aplicaciones de ayuda usadas para el mantenimiento de IRIS Focus.
<i>/var/lib/radarweb</i>	Directorio principal del usuario <i>radarweb</i> . La aplicación web de IRIS Focus se despliega aquí.
<i>/var/lib/radardm</i>	Directorio principal del usuario <i>radardm</i> .
<i>/var/lib/radardminput</i>	Directorio principal del usuario <i>radardminput</i> .
<i>/srv/vaisala/radar-sw/datamanager/input</i>	Aquí se copian los archivos que se envían desde un servidor IRIS Analysis. El servicio de entrada de administrador de datos procesa los archivos que se copian aquí.
<i>/srv/vaisala/radar-sw/datamanager/storage</i>	Aquí es donde el administrador de datos almacena datos polares o <i>RAW</i> .
<i>/var/lib/warnreader</i>	Archivos de configuración para eventos y alertas.
<i>/var/log/vaisala/radar-sw</i>	Los archivos de registro de la aplicación web de IRIS Focus

Apéndice B. Opciones de configuración de la capa de mapa

Tabla 25 Opciones de configuración de la capa de mapa

Opción	Descripción	Solo capa WMS
Información de capa de mapa	Define la configuración básica del mapa, como el título y la dirección URL del servicio web de mapas (WMS).	--
Título	Título de la capa. Visible en la lista de selección de la capa.	--
Tipo	<ul style="list-style-type: none"> wms: servicios genéricos GIS, como mapas base o datos de pronóstico de tipo mapa de bits. google: mapas base de Google marker: observaciones de las estaciones configuradas mediante el uso del servicio de origen JX del mapa. 	--
URL	Dirección del servicio WMS.	✓
Capa	Nombre de la capa en el servidor de mapa. Si usa GeoServer, generalmente <code>workspace:layer</code> .	--
Capa base	Seleccione si la capa es un mapa base.	--
Transparente	Seleccione para WMS para solicitar un fondo transparente para la capa.	✓
Solicitar como mosaicos	Use si la capa de mapa se debe solicitar como mosaicos. Seleccionado generalmente para los mapas base.	✓
Tipo de MIME	Tipo de imagen de mapa. Cambie si el servicio no admite el <i>image/png</i> predeterminado.	✓
Opacidad predeterminada	 No se usa en IRIS Focus.	--
Configuración de consulta de capa		--
Sistemas de referencia de coordenadas admitidos	Seleccione los sistemas de referencia de coordenadas admitidos para la capa.	--
Compatibilidad de hora	Configure las capas mediante dimensiones del tiempo.	✓
Cobertura	Caja de agrupación máxima para la capa.	✓

Opción	Descripción	Solo capa WMS
Estilo de capa	Para las configuraciones avanzadas, agregue parámetros SLD (descriptor de capa estilizada).	--
Compensación en tiempo real	Define la compensación a partir de la hora actual para solicitar los últimos datos. A veces, al solicitar el último período de tiempo de un servicio de WMS, no hay datos disponibles dado que el proveedor de servicios WMS recopila y procesa los datos del último período de tiempo, lo cual es útil para establecer una compensación. Los valores compatibles van de 0 a 3600 segundos. Para utilizar este parámetro, configure el sistema para que siempre use el soporte de parámetros de hora.	
Actualizar tasa	Define el intervalo de las señales de tiempo en el histograma. Esto define con qué frecuencia el sistema realiza solicitudes de datos. El intervalo siempre comienza en la hora. Los valores compatibles van de 10 a 86400 segundos. Para utilizar este parámetro, configure el sistema para que siempre use el soporte de parámetros de hora.	
Ancho de la solicitud	Controla los parámetros de solicitud de los gráficos de la leyenda.	✓
Altura de la solicitud	Controla los parámetros de solicitud de los gráficos de la leyenda.	✓
Altura de la pantalla	Define el tamaño del gráfico de la leyenda de color en la pantalla en caso de que el gráfico original sea muy grande.	✓

Más información

- [Adición y edición de capas de mapa \(página 150\)](#)

Apéndice C. Pronóstico inmediato de archivos de configuración

C.1. nowcast.ini

El siguiente ejemplo muestra el archivo de configuración *nowcast.ini* para configurar el servidor HTTP de pronóstico inmediato.

```
; Algorithm to use.
correlator=trec
```

TREC

```
[trec]
; Number of decimals to keep in data when converting to integers.
; Range: [0 ; 3]. Default: 2.
input_precision=2
```

```
; The value in image that declares a missing/invalid value.
; Default: -999.0.
missing_value=-999.0
```

```
; The value in image that declares a not-scanned pixel, outside the aperture
area.
; Default: -900.0.
not_scanned_value=-900.0
```

```
; Minimum measurement aperture coverage (%) in correlation region.
; Range: [0.0 ; 1.0]. Default: 0.60.
aperture_coverage_threshold=0.60
```

```
; Minimum signal value for the pixel to be 'active' and used.
; Default: 10.0.
signal_threshold=10.0
```

```
; Feature box size.
; Range: > 0 Default: 14
field_feature_box_width=14
```

```
; Amount of skip when calculating field values.
; Range: > 0. Default: 1 (no skip).
field_feature_box_spacing=1
```

```
; Minimum fraction (%) of active pixels in feature box needed to trigger
correlation analysis.
; Range: [0.0 ; 1.0] Default: 0.10
field_signal_coverage_threshold=0.10
```

```
; Minimum allowable cross-correlation coefficient.
; Range: [0.0 ; 1.0] Default: 0.55
correlation_threshold=0.55
```

```
; Maximum storm movement between images, search region radius.
; Range: > 0 Default: 15
speed_limit=15
```

```
; Spatial smoothing factor,  $\exp(-d/\text{decay})$ . Used for spreading effect
; of local motion vector to its surroundings.
; Range:  $\geq 0$  (0 == no spatial smoothing) Default: 6
field_spatial_decay=6
```

```
; Spatial filtering flag. Whether to discard points that differ from global
average.
; Range: 0 == NO; 1 == GLOBAL; 2 == LOCAL . Default: 1(GLOBAL)
field_use_spatial_filtering=1
```

```
; Feature box size for local spatial thresholding (applied only when using
local spatial thresholding).
; Range: > 0 Default: 9
field_spatial_filtering_box_width=9
```

```
; Maximum allowed direction difference from mean motion (applied only when
using spatial filtering).
; Range: [0 ; 180] Default: 90
field_spatial_direction_threshold=90
```

```
; Maximum allowed speed ( $\text{mgt} \times \text{mean\_motion}$ ) above mean motion (applied only when
using global spatial filtering).
; Range:  $\geq 1.0$  Default: 3.0
field_spatial_magnitude_threshold=3.0
```

```
; Global vector weight applied to local values.
; Range: [0.0 ; 1.0] (0.0 = no global weighting). Default: 0.25
field_global_weight=0.25
```

```
; Method for temporal smoothing.
; Range: 0 == NO_TEMPORAL_SMOOTHING; 1 == HISTORY_WEIGHTING; 2 ==
CHANGE_WEIGHTING.
; Default: 1(HISTORY_WEIGHTING)
temporal_smoothing_method=1
```

```
; History weight factor (applied when temporal smoothing is made by using
HISTORY_WEIGHTING).
; Range: ]0.0 ; 1.0] Default: 0.25
temporal_smoothing_history_weight=0.25
```

```
; Change weight factor (applied when temporal smoothing is made by using
CHANGE_WEIGHTING).
; Range: ]0.0 ; 1.0] Default: 0.33
temporal_smoothing_change_weight=0.33
```

C.2. vsoweb-override.ini

El archivo de configuración *vsoweb-override.ini* contiene los ajustes para administrar el producto **MVF** (campo vector de movimiento) y la advección que se utilizan en el pronóstico inmediato.



Vaisala ha elegido con cuidado los valores predeterminados correctos para la configuración de pronóstico inmediato.

El producto de mapa de bits, como **PPI**, **CAPPI**, de cualquier parámetro de intensidad, como **Z**, **R**, **KDP** o **rhoHV**, que se usa como una entrada para la generación de MVF debe tener:

- lo menos posible del eco del suelo y tener el aire limpio cercano al radar o las partículas (como el polvo) volverán.
- la caja de agrupación no debe ser menor a cualquier otro producto de mapa de bits producido en los datos de este sitio.

Debido a que las dos condiciones son contradictorias, la forma más fácil de cumplir con la primera condición es utilizar un producto **CAPPI** original (no una copia) con una altura de 1,5 a 2 km, pero el producto de rango más largo (caja de agrupación más grande) es un producto de mapa de bits generado por las exploraciones de la inspección, que, por lo general, consiste en solo una exploración **PPI** y no se puede utilizar para generar productos **CAPPI** originales. Debe lograr un equilibrio entre estas dos condiciones.



Si no existen suficientes productos válidos para generar una solicitud MVF, se omite la iteración y el sistema espera a que llegue el próximo producto de IRIS.

Configuración básica

`nowcast.mvf.run` define si se habilita la generación de MVF en IRIS Focus. La generación de MVF está habilitada de forma predeterminada (`true`).

```
[NOWCAST]
nowcast.mvf.run = true
```

La URL del servidor del pronóstico inmediato identifica dónde se ejecuta el servidor HTTP nowcast. El valor predeterminado es para una instalación local completa, que es la configuración de instalación predeterminada.

```
nowcast.http.server.url = http://localhost:31000/focus-nowcast/api/v2/mvf/
```

El directorio *netCDF* almacena las solicitudes de generación de MVF y proporciona respuestas al Servidor HTTP Nowcast en formato netCDF, así como las representaciones internas del MVF serializadas en el disco. Este directorio se limpia periódicamente de forma predeterminada.

```
nowcast.netcdf.dir = /srv/vaisala/radarsw/product/nowcast/
```

Configuración avanzada

nowcast.mvf.request.num.rasters define el número de productos enviados al servidor nowcast para generar el MVF. El valor predeterminado es 2.

```
nowcast.mvf.request.num.rasters = 2
```

nowcast.mvf.product.age.limit.minutes define el número máximo de minutos (5 a 1000) que el sistema retrocede en el tiempo para encontrar productos válidos (del tipo usado para definir la generación de MVF en un sitio) para utilizar en la generación de MVF. El valor predeterminado es 100.

```
nowcast.mvf.product.age.limit.minutes = 100
```

nowcast.mvf.max.gap.minutes define la diferencia máxima aceptable en minutos (1 a 1000) entre los productos para la generación de MVF. El valor predeterminado es 30.

El MVF es un cambio en los píxeles por intervalo de tiempo entre los marcos del producto que se utilizó para generar el MVF. El intervalo entre los productos advectados podría ser diferente del intervalo entre los marcos advectados. Por ejemplo, si el MVF se generó del producto que estaba disponible cada 5 minutos, pero el intervalo entre los marcos advectados tiene 10 minutos, se debe duplicar el cambio del MVF. Ese escalamiento del MVF se tiene en cuenta mediante un cambio de escala en cada iteración.

```
nowcast.mvf.max.gap.minutes = 30
```

nowcast.product.times.age.limit.minutes define el período de tiempo para calcular los tiempos del producto advectado (2 a 2880 minutos. 2880 es el rango completo de dos días). El valor predeterminado es 100.

Los tiempos del producto advectado deben espaciarse de forma equivalente (debido al cálculo). El tiempo se obtiene al dividir el último número de minutos definidos en esta propiedad por los productos *n* que se encuentran en ese período.

Los espacios se utilizan como intervalo de tiempo entre los productos advectados. En la mayoría de los casos, establezca este valor para que coincida con el valor en **nowcast.mvf.product.age.limit.minutes**.

```
nowcast.product.times.age.limit.minutes = 100
```

nowcast.advection.mvf.age.limit.minutes es el número máximo de minutos para retroceder en el tiempo y encontrar un MVF al momento de generar productos advectados. Si no se encuentra un MVF en el intervalo de tiempo dado, se omite la iteración y Focus espera a que llegue el siguiente producto de IRIS. Rango: 5 ... 1000 minutos. El valor predeterminado es 30.

```
nowcast.advection.mvf.age.limit.minutes=30
```

nowcast.advection.time.span.minutes define el límite de tiempo cuando se extienden los productos de pronóstico inmediato en el futuro (minutos). El rango normal es de 1 a 3 horas. El valor predeterminado es 120.

Puede aumentar el intervalo de tiempo hasta 6 horas, pero esto no se recomienda, ya que la precisión disminuye a medida que el tiempo aumenta en el futuro.

```
nowcast.advection.time.span.minutes=120
```

Apéndice D. Formato de archivo NetCDF

En Internet hay muchos recursos que describen el formato **NetCDF**. El usuario interesado encontrará fácilmente más información, especialmente en la página web de la UCAR (Corporación Universitaria para la Investigación Atmosférica) que mantiene el formato: <http://www.unidata.ucar.edu/software/netcdf/>.

NetCDF (Formato de Datos Común de la Red) es un conjunto de interfaces para el acceso a datos orientados a matrices y una colección de bibliotecas de acceso a datos de libre distribución para C, Fortran, C++, Java y otros lenguajes. Las bibliotecas **NetCDF** admiten un formato independiente de la máquina para representar datos científicos. En conjunto, las interfaces, las bibliotecas y el formato apoyan la creación, el acceso y el intercambio de datos científicos.

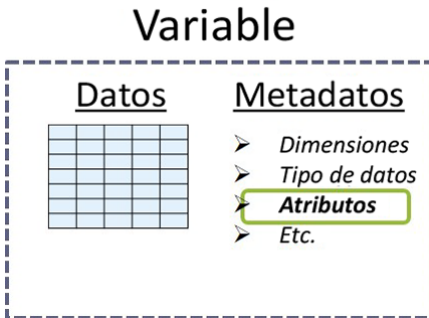
El formato **NetCDF** de Vaisala se basa en **NetCDF-4**, que a su vez está basado en **HDF5**. En consecuencia, puede usar cualquier lector **HDF5** o **NetCDF-4** para abrir los archivos **NetCDF** de Vaisala. En este documento, el término **NetCDF** se refiere a **NetCDF-4**.

Este formato de archivo permite agrupar todos los tipos de datos (radiales, reconstrucción, beta, estructura, metadatos, entre otros) en un único archivo. Este nuevo formato de archivo se estableció mediante diferentes convenciones. Estas convenciones se mencionan en los archivos. Es un formato autodocumentado (es decir, es autosuficiente y no requiere archivos de metadatos).

Un archivo **NetCDF** se compone de una o varias variables. Cada variable está compuesta por:

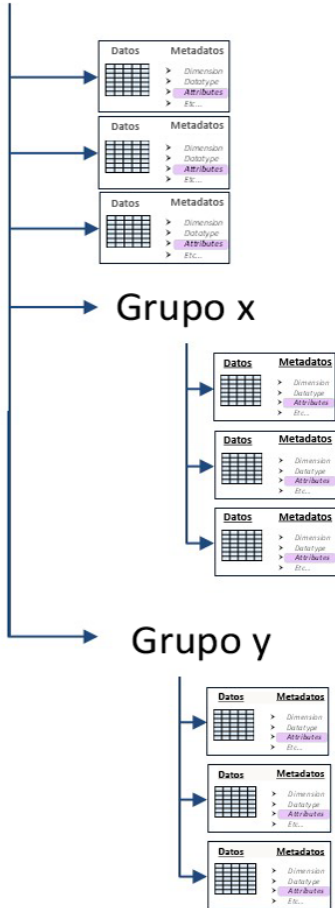
- Los datos, que es una tabla multidimensional o un valor
- Varios metadatos que caracterizan los datos

Figura 22 Formato de archivo NetCDF



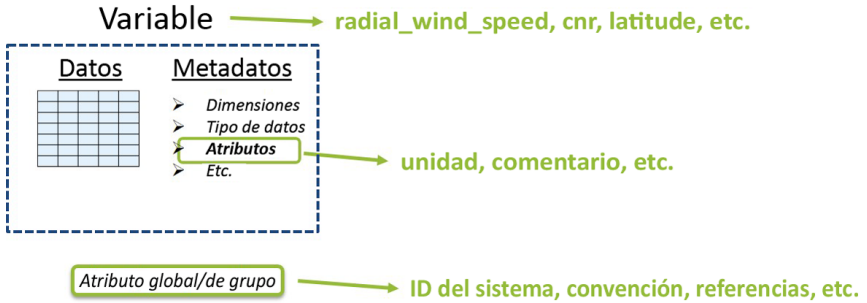
Las variables se pueden organizar en una estructura de árbol como la siguiente:

Archivo NetCDF



Las variables no están necesariamente organizadas en una estructura de árbol. Si se adjuntan en el nivel raíz, las variables se denominan variables "globales".

Del mismo modo, un atributo no está necesariamente unido a una variable. En ese caso, se denominan atributos "globales" o "de grupo".



D.1. Convenciones de NetCDF

El formato **NetCDF** no define una arquitectura obligatoria. Los usuarios pueden elegir cualquier arquitectura que se ajuste a su propósito. Sin embargo, varios grupos de usuarios incorporaron convenciones propuestas para homogeneizar el contenido de los archivos **NetCDF** para su comunidad. Se proporciona una lista de convenciones en el sitio web de UCAR: <https://www.unidata.ucar.edu/software/netcdf/conventions.html>.

En cuanto a los datos del LIDAR o RADAR, se pueden aplicar varias convenciones. Por ejemplo: convención Cf, CfRadial2, ODIM_H5 (Opera), HD(CP)², WindprofNetCDF. Algunas aún están en desarrollo. En general, las convenciones son:

- Convenciones genéricas: definen solo las mejores prácticas y principios. La contrapartida es que dos archivos creados según estas convenciones no tendrán la misma arquitectura, aunque compartan reglas comunes. Este es, por ejemplo, el caso de la convención Cf.
- Dedicadas a un proyecto o a un sensor (o a ambos): mucho más estrictas sobre el contenido del archivo. En general, se basan en convenciones genéricas (la convención Cf la mayoría de las veces). La principal ventaja es tener una mayor homogeneidad entre los archivos de salida. La contrapartida es que las normas propuestas no necesariamente se aplican a su propio sistema y aplicaciones. Es el caso, por ejemplo, de la convención ODIM_H5 (Opera), muy orientada al radar, HD(CP)² o WindprofNetCDF, dedicadas a redes de observación y tipos de medición específicos.

La convención CfRadial2 se encuentra en medio de estas dos categorías: no demasiado genérica, pero tampoco demasiado rígida y bien adaptada a las mediciones del LIDAR, sea cual sea la aplicación. En consecuencia, Vaisala ha decidido basar su arquitectura de archivos **NetCDF** en esta convención. Aunque esté muy avanzada, la convención CfRadial2 sigue evolucionando y mejorando. Además, algunos detalles no se ajustan a los datos de WindCube de exploración.

En consecuencia: **Siempre que corresponda, la arquitectura de NetCDF de Vaisala se basa en la convención CfRadial2. De lo contrario, se basa en la convención Cf.**

D.2. Arquitectura de archivos NetCDF de Vaisala

Como las exploraciones (o puntos) de radar o de LIDAR, los **fields** de datos (comúnmente conocidos como "momentos") se calculan sobre los límites especificados por un intervalo de tiempo o angular. Esta entidad se diseña comúnmente como un **ray**, haz, línea de visión o permanencia.

Un relámpago contiene un número de **fields**, con un valor para cada **campo** en cada **puerta**. En la abstracción de **ray**, los **fields** se representan como matrices unidimensionales, con **rango** de longitud.

En los archivos **NetCDF** de Vaisala el término relámpago se usa de forma que un **ray** = **Line of Sight (LOS)**.

Un **sweep** es una colección de **rays**, por lo que ciertas propiedades permanecen constantes. Para un **ray** dado, los datos (o momentos) del campo se calculan para una secuencia de rangos que aumentan radialmente desde el instrumento. Estos se conocen como **puertas de rango**.

En el modelo de datos adoptado por CfRadial2, los **sweeps** contienen directamente los datos del campo (momentos), almacenados como matrices bidimensionales. Esto requiere que el número de puertas sea constante para todos los relámpagos de un **sweep**, lo que sucede siempre con un WindCube de exploración.

Lo siguiente *siempre* se mantiene constante para todos los **rays** en un **sweep**:

- número de puertas
- geometría de rango (rango en cada puerta)
- modo de **sweep** (**PPI**, **RHI**, etc.)
- ángulos objetivo

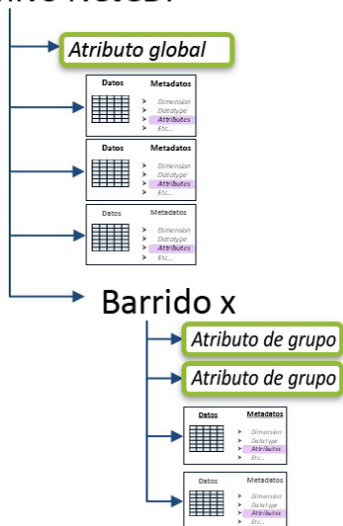
Actualmente, toda la secuencia de WindCube de exploración contiene solo un **sweep**. Esto podría cambiar, por ejemplo, cuando se incorporen las exploraciones de volumen.

Aquí se describen solo los aspectos básicos y la especificidad del formato **NetCDF** de Vaisala.

La convención usada propone clasificar los archivos por secuencias. Para una secuencia tiene un archivo **NetCDF**.

La convención usa el término de **sweep**. En este caso, un **sweep** corresponde a una secuencia y tenemos un **sweep** por exploración (por ejemplo: 1 **sweep** = 1 **PPI**).

Archivo NetCDF



Ejemplo de la arquitectura NetCDF de Vaisala

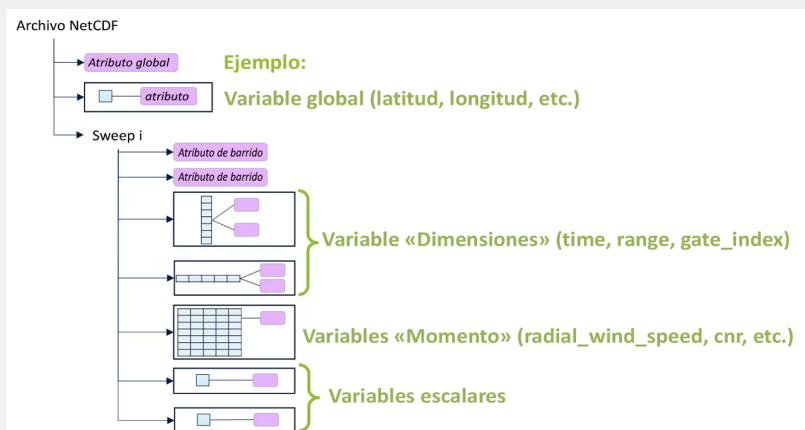
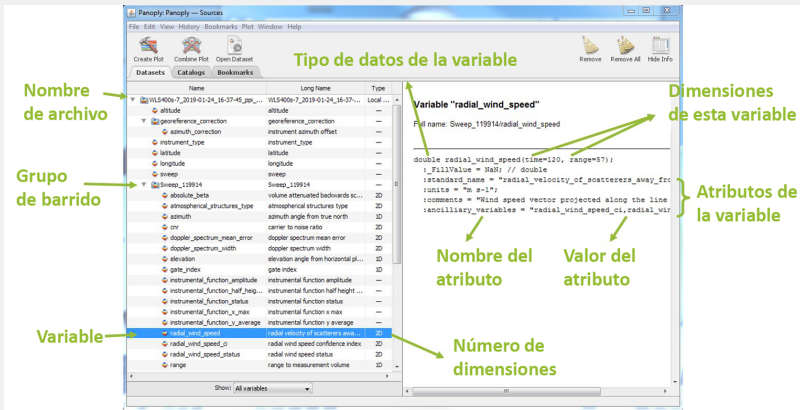


Figura 23 Arquitectura NetCDF de Vaisala

Ejemplo de un archivo PPI, abierto con Panoply



Haga clic en el nombre de archivo para ver la arquitectura completa del archivo resumida en la ventana de metadatos. En concreto, los "atributos globales" pueden leerse desplazándose hasta la parte inferior de esta ventana de metadatos.



Si se ha seleccionado un campo pero no hay datos disponibles, este campo seguirá siendo visible en los archivos **NetCDF** con valores para "NaN", excepto en el modo vórtice donde no habrá archivos exportados (excepto los espectros siempre en **CSV**).

The screenshot shows the Panoply interface with a list of datasets on the left and their metadata on the right. A green box highlights the 'global attributes' section of the metadata for the selected dataset.

Name	Long Name	Type
WLS400a-7_2019-01-...	WLS400a-7_2019-01-24_16-4...	Local File
altitude	altitude	—
georeference_cor...	georeference_correction	—
azimuth_corre...	instrument azimuth offset	—
instrument_type	instrument_type	—
latitude	latitude	—
longitude	longitude	—
sweep	sweep	—
Sweep_119920	Sweep_119920	—
absolute_beta	volume attenuated backwards...	2D
atmospherical...	atmospherical structures type	2D
azimuth	azimuth angle from true north	1D
cr	carrier to noise ratio	2D
doppler_spect...	doppler spectrum mean error	2D
doppler_spect...	doppler spectrum width	2D
elevation	elevation angle from horizon...	1D
gate_index	gate index	1D
instrumental_f...	instrumental function amplitude	—
instrumental_f...	instrumental function half heig...	—
instrumental_f...	instrumental function status	—
instrumental_f...	instrumental function y max	—
instrumental_f...	instrumental function y average	—
radial_wind_s...	radial velocity of scatterers a...	2D
radial_wind_s...	radial wind speed confidence l...	2D
radial_wind_s...	radial wind speed status	2D

```

:comments = "Distance along the line of sig...";
:axis = "radial_range_coordinate";
:spacing_is_constant = "true";
:meters_to_center_of_first_gate = "500";
:meters_between_gates = "200";

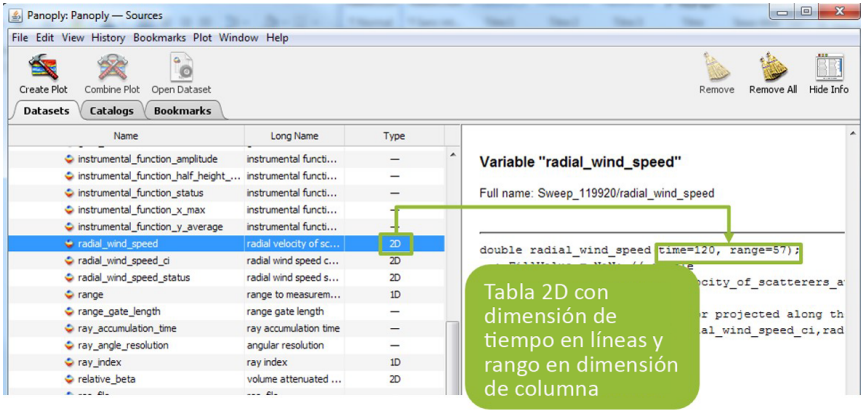
// group attributes:
:settings_file_name = "default1";
:settings_id = "191";
:sea_id = "32";
:res_file_name = "200m 400S";
:scan_file_name = "Full_PPI_3deg";
:scan_id = "217";
}

// global attributes:
:title = "Leosphere Windcube data";
:Conventions = "CF/Radial 2.0, CF-1.7";
:institution = "Leosphere";
:references = "";
:source = "Lidar measurements";
:history = "Windcube Lidar server 3.1.1";
:comment = "";
:instrument_name = "WLS400a-7";
:_CoordSysBuilder = "ucar.nc2.dataset.conv.CF1Con
    
```

Atributos globales



Todas las variables son valores escalares o están vinculadas a variables de dimensión. Por ejemplo, en un archivo **PPI**, `radial_wind_speed` es una tabla 2D con dimensión de tiempo en líneas y dimensión de rango en columnas. El tiempo y el rango son dimensiones.



Todas las variables de viento y aerosoles (`radial_wind_speed`, `cnr` etc.) son **bidimensionales**:

- La primera dimensión es siempre el tiempo (que identifica cada rayo).
- La segunda dimensión es rango o `gate_index`. El índice de puerta es un número de identificación de cada rango.



PRECAUCIONES!

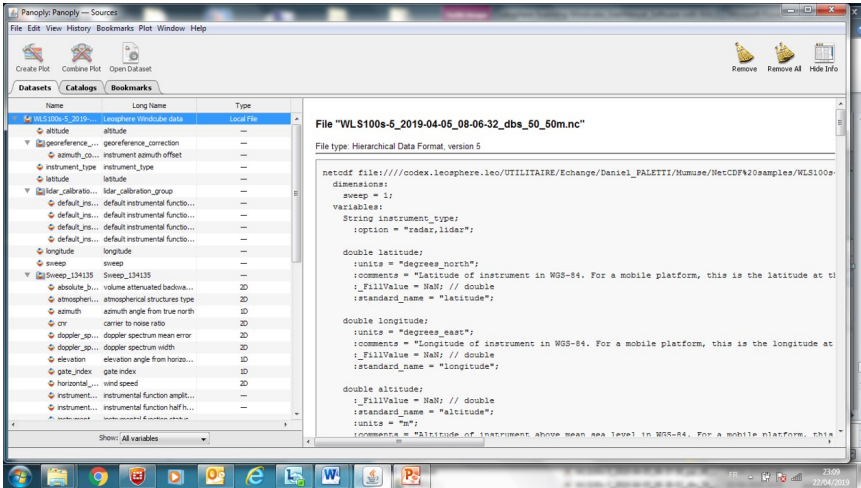
- El rango se usa siempre que sea constante a lo largo del tiempo (**PPI, RHI, FIXED**). En ese caso, `gate_index` es una variable unidimensional simple que depende del rango.
- `Gate_index` se usa cuando el rango no es constante (**DBS**). En ese caso, el rango es una variable bidimensional simple que depende del tiempo y `gate_index`.

La siguiente tabla indica qué variables están escritas en los archivos **NetCDF**, según el grupo elegido:

Tabla 26 Grupos y variables en archivos NetCDF

Group	Variable
<code>radial_wind_data</code>	<code>radial_wind_speed</code> <code>doppler_spectrum_width</code> <code>doppler_spectrum_mean_error</code> <code>cnr</code> <code>radial_wind_speed_ci</code> <code>radial_wind_speed_status</code>

Group	Variable
wind_reconstruction_data	horizontal_wind_speed vertical_wind_speed wind_direction wind_speed_ci wind_speed_status
radial_beta_data (opcional)	relative_beta radial_wind_speed_status instrumental_function_x_max instrumental_function_y_average instrumental_function_amplitude instrumental_function_half_height_width instrumental_function_status
radial_absolute_beta_data (opcional)	absolute_beta radial_wind_speed_status instrumental_function_x_max instrumental_function_y_average instrumental_function_amplitude instrumental_function_half_height_width instrumental_function_status
atmospherical_structure_data (opcional)	atmospherical_structures_type



El tiempo de espera para la generación de archivos **NetCDF** es de 30 minutos. Más allá de este tiempo, se interrumpirá la exportación del archivo.

Hay varios programas gratuitos potentes disponibles en Internet para leer, explorar y trazar archivos **NetCDF**. Le recomendamos que use el software Panoply o HDFview:

- <https://www.giss.nasa.gov/tools/panoply/download/>
- <https://www.hdfgroup.org/downloads/hdfview/>

D.3. Descripción de atributos globales y de grupo

La siguiente tabla ofrece una descripción y el tipo de todos los atributos globales o de grupo.

Tabla 27 Descripción y tipo de atributos globales

Atributos globales	Descripción	Tipo
title	"Datos de Windcube de Vaisala"	Cadena
scan_file_name	Nombre del archivo de exploración integrado en el NetCDF	Cadena
scan_id	ID de la exploración que se usó para generar este archivo (almacenado como una cadena)	Cadena
Conventions	Ofrece una lista de convención separada por coma en la que se basa la arquitectura NetCDF	Cadena
institution	"Vaisala"	Cadena
references	Atributo vacío. Podría usarse en el futuro.	Cadena

Atributos globales	Descripción	Tipo
source	"Medición del Lidar"	Cadena
history	Especifica la versión del servidor del Lidar de Windcube usada para generar el archivo NetCDF . Caracteriza la revisión de la arquitectura del formato de datos.	Cadena
comment	Atributo vacío. Podría usarse en el futuro.	Cadena
instrument_name	Número de serie del LIDAR	Cadena
settings_file_name	Nombre del archivo de configuración integrado en el NetCDF	Cadena
settings_id	ID de la configuración que se usó para generar este archivo (almacenado como una cadena)	Cadena

Tabla 28 Descripción y tipo de barrido

Atributos de grupo (barrido)	Descripción	Tipo
res_file_name	Nombre de los Resolution files integrados en el NetCDF	Cadena
res_id	ID de la resolución que se usó para generar este archivo (almacenado como una cadena)	Cadena

D.4. Lista y definición de variables

La siguiente tabla resume los parámetros clave de todas las variables y atributos, y recuerda el atributo **comments** cuando está disponible. Por supuesto, esta información está incluida en los propios archivos **NetCDF**.

La columna **Presence** indica si la variable/atributo se agrega en los archivos **NetCDF** según la elección realizada por el usuario en la pestaña **DATABASE** o en la configuración de **FTP**:

- Siempre = esta variable/atributo siempre está incluida en el archivo independientemente de los grupos elegidos
- RWD = grupo de datos de viento radiales
- WR = grupo de datos de reconstrucción del viento
- RB = grupo de datos beta radiales
- AB = grupo de datos beta absoluta radiales
- ATM = grupo de datos de estructura atmosférica

Tabla 29 Parámetros para variables/atributos y campo de comentarios

Grupo	Tipo	Nombre de variable/ atributo	Dimensiones	Presencia	Comentarios
root	string (atributo)	title	-	siempre	
root	string (atributo)	Conventions	-	siempre	
root	string (atributo)	institution	-	siempre	
root	string (atributo)	references	-	siempre	
root	string (atributo)	source	-	siempre	
root	string (atributo)	history	-	siempre	
root	string (atributo)	comment	-	siempre	
root	string (atributo)	instrument_name	-	siempre	
root	int (dimensión)	sweep	-	siempre	Número de barridos en el conjunto de datos.
root	string (variable)	instrument_type	-	siempre	
root	double (variable)	latitude	-	siempre	Latitud del instrumento en WGS-84. Para una plataforma móvil, esta es la latitud al inicio del volumen.
root	double (variable)	longitude	-	siempre	Longitud del instrumento en WGS-84. Para una plataforma móvil, esta es la longitud al inicio del volumen.
root	double (variable)	altitude	-	siempre	Altitud del instrumento sobre el nivel medio del mar en WGS-84. Para una plataforma móvil, esta es la altitud al inicio del volumen.

Grupo	Tipo	Nombre de variable/ atributo	Dimensio- nes	Presencia	Comentarios
root	double (variable)	default_alti- tude	-	siempre	Altitud predeterminada se- gún lo configurado en el software.
root	double (variable)	default_lon- gitude	-	siempre	Longitud predeterminada según lo configurado en el software.
root	double (variable)	default_lati- tude	-	siempre	Latitud predeterminada según lo configurado en el software.
root	string (variable)	sweep_grou- p_name	[sweep]	siempre	Matriz de nombres de cada grupo de barridos en el ar- chivo.
root	int (variable)	sequen- ce_index	-	siempre	Almacena la ID de la se- cuencia
root	double (variable)	sweep_fi- xed_angle	[sweep]	siempre	Matriz de ángulos de cada barrido en el archivo. Aci- muts para RHI, elevaciones para otros modos, inclu- yendo línea de visión FIJA.
root	int (variable)	time_zone	-	siempre	Contiene la información de la zona horaria selecciona- da por el usuario
root	string (atributo)	scan_fi- le_name	-	siempre	
root	atributo	scan_id	-	siempre	
root	char (variable)	scan_file	-	siempre	Contenido binario del ar- chivo de exploración.
root	string (atributo)	settings_fi- le_name	-	siempre	
root	atributo	settings_id	-	siempre	
root	char (variable)	settings_file	-	siempre	Contenido binario del ar- chivo de configuración.
sweep i	string (variable)	sweep_mo- de	-	siempre	
sweep i	int (variable)	sweep_in- dex	-	siempre	Número de identificación del barrido actual.

Grupo	Tipo	Nombre de variable/ atributo	Dimensiones	Presencia	Comentarios
sweep i	string (atributo)	res_file_name	-	siempre	
sweep i	atributo	res_id	-	siempre	
sweep i	char (variable)	res_file	-	siempre	Contenido binario del archivo res.
sweep i	string (variable)	rotation_direction	-	siempre en PPI/RHI	
sweep i	double (variable)	ray_angle_resolution	-	siempre	Ángulo entre el centro de dos rayos consecutivos cuando la velocidad angular del cabezal de exploración y el tiempo de acumulación son constantes.
sweep i	string (variable)	time_reference	-	siempre	Fecha de referencia UTC. El formato sigue el estándar ISO 8601.
sweep i	double (dimensión)	time	[time]	siempre	Número de segundos entre time_reference y el final de cada medición de rayo.
sweep i	double (variable)	ray_index	[time]	siempre	Número de identificación de cada rayo.
sweep i	string (variable)	timestamp_local	[time]	siempre	
sweep i	string (variable)	timestamp	[time]	siempre	Marca de tiempo al final de cada medición de rayo según el estándar ISO8601
sweep i	int (dimensión/ variable)	rango	[range] o [time][gate_index]	siempre	Distancia a lo largo de la línea de visión, entre el instrumento y el centro de cada puerta de rango. Una dimensión o una variable. Cuando este vector es una dimensión, gate_index es una variable y viceversa.
sweep i	double (variable)	measurement_height	[range] o [time][gate_index]	siempre en DBS	Distancia vertical normal al suelo, entre el instrumento y el centro de cada puerta de rango.

Grupo	Tipo	Nombre de variable/ atributo	Dimensio- nes	Presencia	Comentarios
sweep i	int (dimensión/ variable)	gate_index	-	siempre	Número de identificación de cada puerta de rango. Una dimensión o una variable. Cuando este vector es una dimensión, range es una variable y viceversa.
sweep i	double (variable)	azimuth	[time]	siempre	Ángulo de acimut del cabezal de exploración respecto al norte verdadero al finalizar cada medición. 0 a 360. 0 es el norte, 90 es el este. Este ángulo solo incorpora azimuth_correction. Se supone que el LIDAR no debe moverse.
sweep i	double (variable)	elevation	[time]	siempre	Ángulo de elevación del cabezal de exploración respecto al plano horizontal al finalizar cada medición. -90 a 90. 90 es el cénit. Este ángulo no incorpora correcciones automáticas. Se supone que el LIDAR no debe moverse.
sweep i	double (variable)	range_gate_length	-	siempre	Dimensión radial de las puertas de rango
sweep i	double (variable)	radial_wind_speed	[time][range/ gate_index]	RWD	Vector de velocidad del viento proyectado a lo largo de la línea de visión.
sweep i	double (variable)	cnr	[time][range/ gate_index]	RWD	
sweep i	double (variable)	doppler_spectrum_width	[time][range/ gate_index]	RWD	Ancho completo a la mitad del máximo del espectro. Representativo de la dispersión de la velocidad de las partículas en la puerta de rango.
sweep i	double (variable)	doppler_spectrum_mean_error	[time][range/ gate_index]	RWD	Error cuadrático medio entre el espectro Doppler medido y el espectro Doppler estimado.

Grupo	Tipo	Nombre de variable/ atributo	Dimensiones	Presencia	Comentarios
sweep i	double (variable)	radial_wind_speed_ci	[time][range/ gate_index]	RWD	Indicador de calidad entre 0 y 100.
sweep i	ubyte (variable)	radial_wind_speed_status	[time][range/ gate_index]	RWD	0 para datos rechazados y 1 para datos aceptados. Un dato se rechaza si el índice de confianza está por debajo de un umbral calibrado en fábrica o cuando la velocidad del viento radial está fuera del rango aceptado.
sweep i	double (variable)	horizontal_wind_speed	[time][gate_index]	WR	Norma de proyección del viento en el plano horizontal local.
sweep i	double (variable)	vertical_wind_speed	[time][gate_index]	WR	Componente vertical del viento. Positivo hacia el cénit.
sweep i	double (variable)	wind_direction	[time][gate_index]	WR	Dirección del viento con respecto al norte verdadero (0 = viento procedente del norte, 90=este, 180=sur, 270=oeste)
sweep i	double (variable)	wind_speed_ci	[time][gate_index]	WR	En el caso de las líneas de visión inclinadas, esta cifra es igual a 0, 75 o 100 en función del número de líneas de visión usadas para la reconstrucción (se usan como máximo 4 líneas de visión). Para líneas de visión verticales, esta cifra es igual a 100 cuando el estatus de la velocidad del viento radial es igual a 1.
sweep i	ubyte (variable)	wind_speed_status	[time][gate_index]	WR	0 para datos rechazados y 1 para datos aceptados. Se rechaza un dato si su índice de confianza es inferior a 100.

Grupo	Tipo	Nombre de variable/ atributo	Dimensiones	Presencia	Comentarios
sweep i	double (variable)	relative_beta	[time][range/ gate_index]	RB	Coefficiente de retrodispersión relativa atenuada. Procesado desde CNR.
sweep i	double (variable)	absolute_beta	[time][range/ gate_index]	AB	Coefficiente de retrodispersión absoluta atenuada. Procesado desde CNR.
sweep i	int (variable)	atmospherical_structures_type	[time][range/ gate_index]	ATM	Estructuras atmosféricas detectadas fuera de la capa límite planetaria.
sweep i	int (variable)	ray_accumulation_time	-	siempre	Tiempo durante el cual el detector recopila la luz. Un rayo se define por esta duración.
sweep i	double (variable)	instrumental_function_x_max	-	RB,AB	Eje horizontal máximo de la distribución de Lorentz obtenida en la última calibración.
sweep i	double (variable)	instrumental_function_y_average	-	RB,AB	Valor promedio del eje y de la distribución de Lorentz obtenido en la última calibración.
sweep i	variable	instrumental_function_amplitude	-	RB,AB	Amplitud de variaciones de la distribución de Lorentz obtenidas en la última calibración.
sweep i	double (variable)	instrumental_function_half_height_width	-	RB,AB	Parámetro de escala que especifica el ancho de media altura de la distribución de Lorentz obtenida en la última calibración.
sweep i	ubyte (variable)	instrumental_function_status	-	RB,AB	0 para datos rechazados y 1 para datos aceptados. Los datos se rechazan si la calibración beta no se realiza correctamente.
grupo lidar_calibration	double (variable)	default_instrumental_function_x_max	-	RB,AB	Eje horizontal máximo pre-determinado de la distribución de Lorentz usada para el cálculo beta.

Grupo	Tipo	Nombre de variable/ atributo	Dimensiones	Presencia	Comentarios
grupo lidar_calibracion	double (variable)	default_instrumental_function_y_average	-	RB,AB	Valor promedio predeterminado del eje y de la distribución de Lorentz usada para el cálculo beta.
grupo lidar_calibracion	double (variable)	default_instrumental_function_amplitude	-	RB,AB	Amplitud predeterminada de variaciones de la distribución de Lorentz usada para el cálculo beta.
grupo lidar_calibracion	double (variable)	default_instrumental_function_half_height_width	-	RB,AB	Parámetro de escala predeterminado que especifica el ancho de media altura de la distribución de Lorentz usada para el cálculo beta.
georeferenciar_correccion	double (variable)	azimuth_correccion	-	siempre	Ángulo de compensación de acimut usado si el LIDAR no puede orientarse físicamente hacia el norte.

D.5. Contenido del archivo NetCDF de turbulencia (datos del producto)

La siguiente lista resume los parámetros clave del archivo NetCDF que contiene los datos del producto.

Todos los elementos de la lista pertenecen al grupo **root**.

Tipo	Nombre	Tipo	Unidades	Comentarios	Notas
atributos globales	title	string	-	-	
atributos globales	conventions	string	-	-	
atributos globales	comment	string	-	-	
atributos globales	history	string	-	-	Versión de IRIS Focus que generó el archivo de datos

Tipo	Nombre	Tipo	Unidades	Comentarios	Notas
atributos globales	institution	string	-	-	
atributos globales	source	string	-	-	
Variable	instrument_latitude	double	degrees_north	Latitud del instrumento en WGS-84	
Variable	instrument_longitude	double	degrees_east	Longitud del instrumento en WGS-84	
Variable	instrument_altitude	double	m	Altitud del instrumento sobre el nivel medio del mar en WGS-84	
Dimensión	time[time]	double	Segundos desde 1970-01-01T00:00:00Z	Número de segundos entre time_reference y el final de cada período de promedio de tiempo	
Variable	timestamp	string	-	Marca de tiempo al final de cada período de promedio de tiempo. El formato sigue el estándar ISO 8601.	Todas las horas deben ser UTC (por el momento)
Variable	averaging_time	int	s	Periodo promedio de tiempo	
Variable	sequence_index[number_of_sequences]	string	-	Lista de nombres de archivos de entrada utilizados para el procesamiento	
Dimensión	number_of_sequences	int	-	Número de secuencias de entrada utilizadas para el procesamiento	

Tipo	Nombre	Tipo	Unidades	Comentarios	Notas
Variable	instrument_name	string	-	Número de serie del instrumento que proporciona los datos de entrada.	
Variable	instrument_type	string	-	Tipo de instrumento que proporciona los datos de entrada.	
Dimensión/ variable	range[range]	int	m	Distancia a lo largo de la línea de visión, entre el instrumento y el centro de cada puerta de rango.	
Dimensión	direction_index[direction_index]	int	m	Número de identificación de la dirección de cada rayo. Incrementa solo si el escáner se mueve en acimut o en elevación.	
Variable	azimuth[direction_index]	double	grados	Acimut en el medio de cada rayo, identificado mediante direction_index, respecto al norte verdadero. 0 a 360. 0 es el norte, 90 es el este.	

Tipo	Nombre	Tipo	Unidades	Comentarios	Notas
Variable	elevation[direction_index]	double	grados	Ángulo de elevación en el medio de cada rayo, identificado mediante direction_index, respecto al plano horizontal. Varía entre -90 y 90 grados. 90 es el cénit.	
Variable	turbulence_variance [time, range, direction_index]	double	m ² /s ²	Turbulencia calculada como la varianza de la velocidad radial del viento, durante el período promedio.	ancillary_variable_availability
Variable	availability [time, range, direction_index]	double	porcentaje	Número de datos de velocidad radial del viento válidos utilizados durante el tiempo promedio, dividido por el número máximo teórico de datos de velocidad radial del viento. El número máximo teórico de datos de velocidad radial del viento es el tiempo promedio dividido por el tiempo de acumulación de una velocidad radial del viento.	turbulence_variance

D.6. Descripción de los atributos de la variable

La siguiente tabla ofrece una descripción y el tipo de todos los atributos que se pueden usar para caracterizar las variables.

Todas las variables no están necesariamente calificadas por todos los atributos.

Tabla 30 Descripción de los atributos de la variable

Atributo	Descripción	Tipo
<code>_FillValue</code>	Indica qué valor predeterminado se usa si no hay datos disponibles.	Igual que la variable a la que se adjunta
<code>ancillary_variables</code>	Indica qué variables se usan para caracterizar la actual. Por ejemplo, la variable <code>radial_wind_speed</code> tiene <code>radial_wind_speed_ci</code> y <code>radial_wind_speed_status</code> como variables auxiliares.	Cadena (separada por comas)
<code>axis</code>	Define el eje de las variables de coordenadas	Cadena
<code>Calendar</code>	Define el calendario usado para el tiempo variable.	Cadena
<code>comments</code>	Define la variable.	Cadena
<code>flag_masks</code>	Describe una serie de condiciones booleanas independientes que usan bits únicos en cada valor <code>flag_masks</code> . Este atributo se asocia sistemáticamente con el atributo <code>flag_meanings</code> . Ejemplo: En <code>atmospherical_structures_type</code> , un 2 en el dígito de las decenas significa "capa residual" y un 3 en el dígito de las decenas significa "capa mixta"	Igual que la variable a la que se adjunta
<code>flag_meanings</code>	Cadena cuyo valor es una lista separada por comas de palabras o frases descriptivas, una para cada <code>flag_values</code> o <code>flag_masks</code> .	Cadena (separada por comas)
<code>flag_values</code>	Contiene una lista de los posibles valores de las marcas. Este atributo se asocia sistemáticamente con el atributo <code>flag_meanings</code> .	Igual que la variable a la que se adjunta
<code>is_quality_field</code>	Indica si esta variable califica a otra.	Cadena: "true" o "false"

Atributo	Descripción	Tipo
long_name	Se usa: <ul style="list-style-type: none"> • en vez de <code>standard_name</code> cuando no se ha definido ningún valor de <code>standard_name</code> para una cantidad determinada. • o adicionalmente a <code>standard_name</code> para ofrecer información adicional sobre el contenido variable. 	Cadena
meters_between_gates	Indica la distancia entre los centros de 2 puertas de rango consecutivas cuando <code>spacing_is_constant</code> es "true".	Cadena
meters_to_center_of_first_gate	Indica la distancia al centro de la primera puerta de rango.	Cadena
option	Ofrece todas las opciones posibles cuando una variable solo puede adoptar valores predeterminados. Por ejemplo, las opciones son "direct" o "indirect" para la variable <code>rotation_direction</code> .	Cadena (separada por comas)
qualified_variables	Indica qué variables se caracterizan por la actual (auxiliar). Por ejemplo, <code>radial_wind_speed_status</code> califica <code>radial_wind_speed</code> .	Cadena (separada por comas)
spacing_is_constant	Indica si el espacio entre las puertas de rango es constante	Cadena: "true" o "false"
standard_name	Describe la cantidad física de una variable. La convención Cf estandarizó una lista de <code>standard_name</code> http://cfconventions.org/Data/cf-standard-names/65/build/cf-standard-name-table.html . Usamos los valores dados por la convención Cf cuando están disponibles. De lo contrario, este campo se dejó vacío y en su lugar se usó el atributo <code>long_name</code> .	Cadena
units	Unidad de la variable a la que se adjunta. Este atributo no se implementa si una variable no tiene unidad. Los posibles valores son: <code>degrees_north</code> , <code>degrees_east</code> , m, grados, segundos desde <code>time_reference</code> , m s-1, dB, porcentaje, m-1 sr-1, ms	Cadena

D.7. Descripción de las variables de estructuras atmosféricas

Algunas de las variables del formato **NetCDF** son variables de marca. Además de los datos de marca sin procesar, estas variables contienen atributos que describen cómo se interpretan los valores de marca. Este es el caso de las estructuras atmosféricas; las estructuras se definen de acuerdo con las marcas siguientes:

Tabla 31 Tipos de estructura según las marcas

Marca	Tipo de estructura
0000	Sin datos o sin detección
0020	Capa residual
0030	Capa mixta
0200	Nube sin clasificar
0300	Nube de hielo
0400	Nube de agua
2000	Aerosol no clasificado
3000	Aerosol esférico
4000	Aerosol esférico

Glosario

Administrador de datos

Los datos de volumen sin procesar del procesador de señales del radar se almacenan en el administrador de datos, el que pone los datos a disposición en la interfaz de usuario de IRIS Focus. A través del administrador de datos, IRIS Focus puede leer los datos de volumen sin procesar y generar productos del radar a pedido en tiempo real.

advección

La transferencia de una propiedad de la atmósfera, como el calor, el frío o la humedad, por el movimiento horizontal de una masa de aire. Los cálculos de advección se utilizan para realizar algunos de los cálculos de pronóstico inmediato.

advertencia

Una advertencia es una alerta de gravedad moderada.

alarma

Una alarma es una alerta de gravedad más alta.

alerta

La alerta es un estado que requiere la intervención o el reconocimiento del usuario. Distintos tipos de alertas incluyen alarmas, alertas de advertencia y alertas informativas.

área de interés

Un área de interés es una zona geográfica que se puede monitorear para ver los eventos meteorológicos. Si el sistema detecta un evento meteorológico en un área de interés, genera una alerta.

barrido

Colección de pulsos a una elevación constante, a medida que el radar gira alrededor de su eje 360°. Después de un barrido, el radar normalmente cambia su elevación e inicia un nuevo barrido. En general, cada barrido contiene el mismo número de bins, independientemente de la elevación.

bin

Una única muestra de datos meteorológicos detectados en una dirección, altitud y distancia conocidas desde el sitio del radar. El tamaño radial de un bin aumenta con la distancia, por lo que los bins más alejados del sitio del radar cubren un área mayor que los bins cercanos.

Espacio de tiempo máximo

El espacio de tiempo máximo es , el tiempo máximo (minutos) permitido entre los puntos de datos más nuevos y más antiguos. Cuando se procesan los datos nuevos, los puntos que son más antiguos que el espacio de tiempo especificado se eliminan. Se usa en, por ejemplo, compuestos de los datos del radar.

evento

Consulte la sección [evento meteorológico](#).

evento meteorológico

Un conjunto de criterios relacionados con el clima definidos por el usuario. Cuando ocurre un evento en el mapa, se muestra como un icono. Se activará una alerta cuando ocurra un evento en el área de interés.

frecuencia de repetición de pulsos (PRF)

Número de pulsos transmitidos por segundo. Al medir la PRF, una *pulso* contiene fases de recepción, transmisión y tiempo muerto. La PRF afecta la detección de *superposición de alcance* y *superposición de velocidad*. En los productos IRIS de Vaisala, la PRF limita el área que se muestra en las imágenes de radar, así como la velocidad del viento máxima medible.

hidrometeoro

Partícula de vapor de agua condensado en la atmósfera. La lluvia, la nieve y el granizo son ejemplos de hidrometeoros.

k9s

Una herramienta fácil de usar para explorar y controlar un clúster de Kubernetes.

Kubernetes (k8s)

Nombre general para administrar una colección de contenedores (servicios) que se ejecutan en una computadora (conductor de los programas que se ejecutan en la computadora).

lugar de interés

Una ubicación en el mapa que es un solo punto (pin) o un área mayor. Consulte la [área de interés](#) y la [marcador](#).

marcador

Los pins en un mapa indican los puntos de interés con etiquetas y puntos de referencia.

microk8s

IRIS Focus es donde se ejecuta la implementación de Kubernetes.

mosaico

Los mosaicos combinan datos (por ejemplo, un grupo de productos **CAPPI**, **VIL**, **PPI** o **TOPS**) de muchos radares en una sola imagen.

mosaico dinámico

Un mosaico del radar de productos a pedido que se crea mediante la selección de sitios del radar múltiples sobre la marcha. Los criterios de combinación se basan en una configuración estandarizada.

mosaico predefinido

Un mosaico de radar predefinido con una configuración personalizada, como el algoritmo de combinación.

MSL

Nivel medio del mar. Es el nivel promedio para la superficie del mar o del océano.

NWP

Predicción numérica meteorológica

PRF

Consulte [frecuencia de repetición de pulsos \(PRF\)](#).

procesador de señales

Un dispositivo programable para digitalizar y procesar señales de video del receptor del radar.

producto a pedido

Los productos a pedido se basan en datos sin procesar desde el back-end de IRIS. IRIS Focus lee los datos de volumen sin procesar y genera productos del radar en tiempo real. Los usuarios pueden manipular los criterios del producto en la interfaz de usuario en tiempo real.

producto del radar

Los productos del radar son datos de señales sin procesar desde un receptor de radar que se procesan a fin de proporcionar información acerca de las condiciones meteorológicas actuales. Los productos del radar se calculan a partir de los archivos de introducción que se recopilan durante la ejecución de las tareas del radar. Los productos pueden ser datos, imágenes o texto. Por ejemplo, **PPI** y **RHI**.

Producto NDOP

Producto de velocidad Doppler dual. Combina las mediciones de velocidad de 2 o más radares para obtener la velocidad y la dirección del viento.

Producto RAW

Producto de datos de coordenadas esféricas que se obtienen de datos de introducción sin procesar. Los datos se almacenan en un formato comprimido, para que se puedan grabar en una cinta o enviar a una estación de trabajo para su posterior procesamiento.

productos meteorológicos

Los productos meteorológicos son datos de señales sin procesar desde el TLP o un receptor de radar que se procesan a fin de proporcionar información acerca de las condiciones meteorológicas actuales. En IRIS Focus, los productos meteorológicos se muestran como capas.

productos preconfigurados

Los productos preconfigurados son productos con una configuración predeterminada, que se utilizan para la visualización avanzada de datos, como pronóstico inmediato, advertencias o productos multicapa.

pronóstico inmediato

Pronóstico meteorológico para las próximas 2 horas como máximo.

pulso

Una señal de transmisión de ráfaga corta enviada por el radar y utilizada para medir la actividad meteorológica en la atmósfera. Las mediciones de reflexión de un pulso se clasifican en bins.

rayo

Un grupo de pulsos que se procesan en conjunto según las reglas de la configuración. También consulte [pulso](#).

relámpago

En IRIS Focus, un *relámpago* se refiere a un rayo, dependiendo de la configuración del TLP.

solapamiento de rangos

La detección de los ecos del 2.º desplazamiento, que son ecos de la señal del radar fuera del rango máximo del radar. El solapamiento de rangos hace que se muestren incorrectamente dentro del área de medición del radar. También se denomina "alias de rango".

tarea

Un conjunto de instrucciones al radar y a los sistemas de procesamiento de señal, incluido, entre otros, el tipo de exploración (PPI o RHI), PRF, el ancho de pulsos, los tipos de datos de procesamiento de señal, el tiempo y los criterios del rango promedio. Por ejemplo, una exploración de volumen PPI en múltiples ángulos de elevación o un RHI en un único acimut. También se denomina tarea del radar.

tarea híbrida

Un grupo de hasta 3 tareas con el mismo tipo de exploración que se programan y se usan juntas para crear productos. Esto permite flexibilidad de los programas de análisis del volumen.

TLP

Consulte la sección [Total Lightning Processor](#).

Total Lightning Processor

Total Lightning Processor (TLP) usa múltiples sensores remotos para detectar rayos y es el procesador central de un sistema de detección de rayos de Vaisala. Cada sensor envía sus datos al procesador central.

volapamiento de velocidades

Lecturas erróneas debido a partículas en el área de medición que superan el umbral de detección de velocidad máxima del sistema de radar. La velocidad medida "se envuelve" hacia el otro extremo de la escala, lo que genera lecturas discontinuas. También se denomina "alias de velocidad".

volumen

Conjunto completo de datos de mediciones sin procesar recopilados de los barridos y que se utilizan para calcular un modelo de la atmósfera. El volumen máximo es la mitad de una esfera (desde la elevación de 0º hacia arriba), pero otras formas son más típicas.

WMS

Protocolo de servicio de mapas web

Índice

A

actualización	
7.1 a 7.2.....	50, 88
actualización del servidor	
reactivar licencia.....	168
administración del servidor.....	168
administrador de datos.....	20, 62, 100, 157
alerta de flujo de datos, configuración.....	157
alerta de flujo de datos, visualización.....	159
borrar datos.....	160
conexión SSH.....	67
configurar.....	62, 68, 101, 105, 120, 159
dispositivo de salida.....	62, 101, 120
espacio en el disco.....	22, 159
requisitos.....	22
servicio de mantenimiento.....	159
servidor de IRIS Analysis.....	62, 101, 120
servidor IRIS Focus.....	68, 105
solución de problemas.....	160, 183, 184
alerta.....	11
archivo de texto.....	161
base de datos, mantenimiento.....	134
flujo de datos, configuración.....	157
flujo de datos, vista.....	159
técnicos.....	159
alerta de flujo de datos	
configuración.....	157
vista.....	159
AlmaLinux.....	20
contraseña de root.....	44, 82
cuentas de usuario.....	45, 83
instalación.....	36, 74
aplicación web.....	162, 172, 179
Certificado SSL.....	31
Archivo NetCDF.....	14
datos del producto.....	218
archivos de configuración.....	192
archivos de la aplicación.....	192

Archivos WARN.....	67
--------------------	----

Á

área de interés.....	11
----------------------	----

A

Arquitectura de IRIS Focus	
aplicación web.....	31
Capa de relámpagos GLD360.....	30
GeoServer.....	26
mapas.....	26
productos del radar a pedido.....	28

C

capa de relámpagos	
agregar.....	151
Capa de relámpagos GLD360	
capa faltante.....	188
capa vacía.....	187
Capa de relámpagos GLD 360.....	30
capas de mapa	
base.....	25
externa.....	155
producto.....	25
shapefile.....	155
WMS.....	155
cargo	
administrador.....	143
focus.....	143
quiosco.....	143
usuario.....	143
usuario de poder.....	143
Certificado SSL.....	180
instalar.....	162
configuración de seguridad	
acceso SSH.....	180
HTTPS.....	180

puertos.....	180	hashes MD5.....	34, 72
copia de seguridad		licencias.....	55, 57, 59, 93, 96, 98
automática.....	165	opciones.....	48, 86
configuración del sistema.....	165, 166	opciones de entrega.....	33, 71
manual.....	166	paquetes.....	34, 72
restaurar.....	166	requisitos previos.....	35, 73
cuenta		sistema de protección del sistema operativo	
bloqueado.....	149	54,	92
cuentas de usuario.....	146	solución de problemas.....	191
crear.....	146	unir archivos.....	34, 72
D		un servidor.....	115
datos históricos.....	11	verificar.....	69, 107, 111
desinstalación.....	191	instalar	
documentos relacionados.....	9	USB.....	46, 84
E		instantánea	
evento.....	11	exportar imágenes programadas.....	136, 139
exportar imágenes		solución de problemas.....	190
archivo .geotiff.....	138	IRIS	
Archivo .png.....	136	familia de productos.....	12
Archivo .shp.....	139	IRIS Analysis.....	20
programación.....	136, 139	configurar.....	61, 99, 119
F		instalar.....	116
FQDN.....	45, 83	modo gráfico.....	124
G		IRIS Focus.....	11
GeoServer.....	26, 171	aplicación web.....	31, 172
H		cargos.....	143
HAProxy.....	172, 180	licencias.....	16
I		navegadores compatibles.....	31
indexterm.....	51, 89	organizaciones.....	150
información sobre la versión.....	9	usuarios.....	143
instalación		IRIS Radar	
administrador de datos.....	62, 100	configurar.....	61, 99, 119
AlmaLinux.....	36, 74	K	
componentes.....	52, 90	kafka.....	107, 178, 179
configuración de seguridad.....	180	Kafka	
hashes MD5.....	34, 72	espacio en el disco.....	187
licencias.....	55, 57, 59, 93, 96, 98	Kubernetes	
opciones.....	48, 86	configuración de servicios.....	175
opciones de entrega.....	33, 71	estado de servicio.....	173
paquetes.....	34, 72		
requisitos previos.....	35, 73		
sistema de protección del sistema operativo			
54,	92		
solución de problemas.....	191		
unir archivos.....	34, 72		
un servidor.....	115		
verificar.....	69, 107, 111		
instalar			
USB.....	46, 84		
instantánea			
exportar imágenes programadas.....	136, 139		
solución de problemas.....	190		
IRIS			
familia de productos.....	12		
IRIS Analysis.....	20		
configurar.....	61, 99, 119		
instalar.....	116		
modo gráfico.....	124		
IRIS Focus.....	11		
aplicación web.....	31, 172		
cargos.....	143		
licencias.....	16		
navegadores compatibles.....	31		
organizaciones.....	150		
usuarios.....	143		
IRIS Radar			
configurar.....	61, 99, 119		
K			
kafka.....	107, 178, 179		
Kafka			
espacio en el disco.....	187		
Kubernetes			
configuración de servicios.....	175		
estado de servicio.....	173		

quitar e instalar.....	175
reiniciar un servicio.....	173
servicios.....	172
visualización de registros.....	176
L	
licencias	
activación en línea.....	55, 93
activación sin conexión.....	57, 96
activar.....	55, 93
actualización del servidor.....	168
cantidad de radares.....	60, 98
clave de licencia en USB.....	55, 59, 93, 98
IRIS Focus.....	16
IRIS Focus Light.....	16
puestos.....	16
reiniciar servidor.....	168
lidar	
datos.....	14
LIDAR de viento.....	14
M	
mantenimiento	
base de datos de alertas.....	134
mapas.....	26
administrar.....	150
capas.....	150
capas externas.....	155
configuración de la capa.....	194
contexto de visualización.....	154
contexto TheMap.....	154
geoserver.....	155
mapa mundial.....	150
shapefile.....	155
WMS.....	155
marcas comerciales.....	9
monit.....	172, 179
N	
notas de seguridad.....	53, 92
notificaciones	
configurar.....	130
notificaciones de alerta	
configurar.....	133
predeterminadas.....	131
O	
organización	
administrador.....	146
disponibilidad de licencias.....	150
eventos.....	150
lugares de interés.....	150
nuevo.....	146
usuarios.....	150
P	
Productos de IRIS Analysis.....	29
productos del radar.....	11
productos del radar a pedido.....	28
productos de relámpagos.....	11, 13
pronóstico inmediato.....	11, 112, 126, 178
advección, configuración.....	198
archivo de configuración.....	196, 198
configurar.....	126
MVF, configuración.....	198
solución de problemas.....	185
TREC.....	196
Q	
quitar usuarios.....	149
R	
radares	
agregar.....	125
quitar.....	125
requisitos de la red	
IRIS Analysis.....	22

IRIS Focus..... 22

requisitos del hardware

 espacio en el disco..... 22

 mínimos.....20

 recomendados..... 20

requisitos del software

 administrador de datos..... 20

 AlmaLinux.....20

 IRIS Analysis.....20

restaurar copia de seguridad..... 166

S

seguridad

 Certificado SSL..... 180

 cifrado..... 180

 HAProxy.....180

 navegador..... 180

 SELinux..... 53, 92

 servidor.....180

 sistema de protección del sistema operativo

 54, 92

 Sistema de ventana X.....181

 SSL..... 180

 TLS..... 180

servicios..... 52, 90, 178, 179

 administrador de datos.....157

 aplicación web..... 179

 aplicación web de IRIS Focus.....31, 172

 detención.....179

 Docker.....178

 GeoServer.....171

 HAProxy.....172

 inicio.....179

 Kubernetes.....172

 lista.....169

 monit.....172, 179

 reinicio.....179

 systemd.....171

servidor con conector

 cambiar.....61, 99

 establecer..... 61, 99

 IRIS Radar..... 61, 100

 Menú Estado del radar..... 61, 100

 solución de problemas.....183

sistema de protección del sistema operativo

 54, 92

solicitud de imagen, URL

 solución de problemas..... 190

solución de problemas

 administrador de datos..... 160, 183, 184

 capa de relámpagos GLD360 faltante..... 188

 capa de relámpagos GLD360 vacía..... 187

 Estado de la red..... 187

 instalación.....191

 instalación fallida.....191

 instantánea.....190

 Kafka.....187

 lentitud.....182

 pronóstico inmediato185

 registros.....182

 servidor con conector.....183

 solicitud de imagen, URL.....190

 sonido de notificación.....182

 TLP.....186

 versión del software.....190

sonido de notificación

 solución de problemas.....182

systemd.....171

T

tarea híbrida

 parcial.....135

 vista.....135

TLP

 conexión.....106

 configuración.....107

Total Lightning Processor.....13

U

ubicaciones de archivos.....192

usuarios.....	52, 90, 169
administrador.....	143, 146, 150
administrar.....	143, 150
cuentas.....	143, 146, 150
organizaciones.....	150

V

versión del software.....	190
VHF.....	107, 129

Garantía

Para obtener nuestros términos y condiciones estándar de garantía, consulte www.vaisala.com/warranty.

Tenga presente que dicha garantía puede perder su validez en caso de daño debido al desgaste normal, a condiciones de operación excepcionales, a manipulación o instalación negligente, o a modificaciones no autorizadas. Para conocer los detalles de la garantía de cada producto, consulte el contrato de suministro o las condiciones de venta correspondientes.

Soporte técnico



Comuníquese con el soporte técnico de Vaisala en helpdesk@vaisala.com. Proporcione, al menos, la siguiente información complementaria, según corresponda:

- Nombre del producto, modelo y número de serie
- Versión de software y firmware
- Nombre y ubicación del lugar de instalación
- Nombre e información de contacto del técnico que pueda proporcionar más información sobre el problema

Para obtener más información, consulte el www.vaisala.com/support.

Reciclaje



Recicle todo el material aplicable de acuerdo con las normativas locales.

VAISALA

www.vaisala.com

