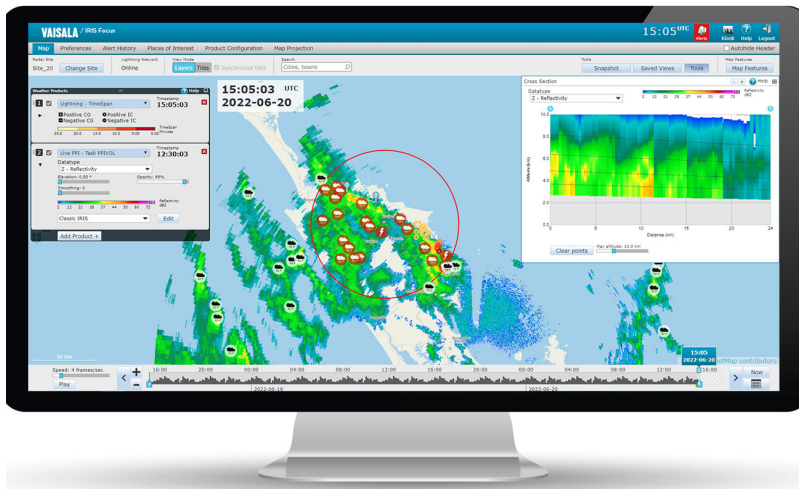


M211849ZH-N

受控

用户指南

IRIS Focus 版本 7.4



VAISALA

出版方

Vaisala Oyj
Vanha Nurmijärventie 21, FI-01670 Vantaa, Finland
P.O.Box 26, FI-00421 Helsinki, Finland
+358 9 8949 1
www.vaisala.com
docs.vaisala.com

© Vaisala 2024

未经版权所有人事先书面许可，不得以任何形式或手段（无论是电子的还是机械的，包括影印）对本文档的任何部分进行复制、发布或公开显示，也不得对本文档的内容进行修改、翻译、改编或将其出售或透露给第三方。翻译的文档和多语言文档的翻译部分基于原始的英文版本。在出现歧义的情况下，以英文版本而非翻译版本为准。

本文档内容如有变更，恕不另行通知。

适用于产品和服务的当地规定和法规可能会有所不同，并且这些规则和法规的优先级高于本文档中包含的信息。Vaisala 对于本文档是否遵从在任何给定时间适用的当地规定和法规不作任何表述，因此不承担与此相关的任何和全部责任。您需要确认当地规则和法规的适用性及其对产品和服务预期用途的影响。

本文档并不会导致 Vaisala 对客户或最终用户承担任何连带法律责任。所有具有法

律约束力的义务均载于适用合同，或相关维萨拉一般条件 (www.vaisala.com/policies)。

本产品包含 Vaisala 或第三方开发的软件。软件的使用受适用合同中随附的许可条款和条件的约束，或者，在缺少单独的许可条款和条件的情况下，受维萨拉集团一般许可条件的约束。

本产品可能包含开源软件 (OSS) 组件。在本产品包含 OSS 组件的情况下，此类 OSS 受适用 OSS 许可的条款和条件的约束，并且您受与本产品中 OSS 的使用和分发相关的此类许可的条件和条款的约束。适用的 OSS 许可随附在产品本身中，或在任何其他适用媒体上提供给您，具体取决于每个单独的产品以及交付给您的产品项目本身。

目录

1.	关于本文档	7
1.1	版本信息.....	7
1.2	相关文档.....	7
1.3	文档作用.....	7
1.4	商标.....	8
2.	IRIS Focus 概述	9
2.1	数据流.....	11
2.2	IRIS Focus 许可.....	12
2.2.1	Focus Light 用户和 Focus 用户的区别.....	14
3.	使用 IRIS Focus	16
3.1	用户角色.....	16
3.2	地图视图.....	18
3.2.1	地图层.....	19
3.2.2	编辑基本层和细节层.....	20
3.2.3	产品层.....	21
3.2.4	产品层设置.....	22
3.2.5	外部 WMS 产品层.....	23
3.2.6	地图单位.....	23
3.3	雷达和激光雷达站点.....	24
3.4	动画时间线.....	26
3.5	地图工具.....	27
3.5.1	光标工具.....	27
3.5.2	横截面工具.....	29
3.5.3	标尺工具.....	31
3.5.4	截图工具.....	31
3.5.5	跟踪工具.....	32
3.6	产品颜色.....	32
3.6.1	色标编辑器.....	33
3.7	产品平滑处理.....	36
3.8	组合.....	37
3.8.1	查看组合.....	38
3.8.2	IRIS Focus 组合方法.....	40
3.9	即时预报.....	41
3.9.1	计算临近预报.....	43
3.9.2	计算平流产品.....	44
3.10	用户首选项.....	45
3.11	已保存的视图.....	47
3.12	支持的浏览器.....	47
4.	雷达和激光雷达产品	49
4.1	雷达和激光雷达测量原理.....	49
4.2	数据结构和显示.....	49

4.3	测量雷达数据.....	51
4.3.1	雷达波束.....	51
4.3.2	雷达数据类型.....	52
4.4	测量激光雷达数据.....	53
4.4.1	激光雷达扫描.....	54
4.4.2	激光雷达产品生成.....	54
4.4.3	激光雷达数据类型.....	54
4.5	按需产品.....	56
4.5.1	基本回波 (BASE).....	57
4.5.2	等高平面位置指示器 (CAPPI).....	60
4.5.3	按需最大数据 (MAX).....	64
4.5.4	平面位置指示器 (PPI).....	68
4.5.5	回波厚度 (THICK).....	71
4.5.6	回波顶 (TOPS).....	73
4.5.7	Turbulence.....	75
4.5.8	距离时间指示器 (RTI).....	78
4.6	预生成的气象产品.....	79
4.6.1	支持的预生成产品.....	80
4.6.2	运动矢量场 (MVF).....	87
4.6.3	警告/矩心 (WARN).....	90
5.	闪电产品.....	93
5.1	闪电产品生成.....	93
5.2	TimeSpan.....	93
5.2.1	TimeSpan 产品配置.....	95
5.3	Lightning Threat Zone.....	96
5.3.1	配置闪电威胁区.....	97
5.4	Lightning Storm Intensity.....	97
5.5	网络运行状况.....	98
5.5.1	Network Health 产品概述.....	98
5.5.2	可视化 Network Health.....	99
5.6	GLD360.....	100
6.	天气报警和关注地点.....	101
6.1	天气事件和报警.....	101
6.1.1	报警工作流.....	101
6.1.2	屏幕上的报警.....	101
6.1.3	报警严重程度.....	102
6.1.4	报警通知.....	104
6.1.5	天气事件生成.....	105
6.1.6	所需的用户角色.....	105
6.2	关注地点.....	106
6.2.1	创建关注区域.....	107
6.2.2	在地图上显示和隐藏关注地点.....	115
6.3	向关注区域添加事件以接收报警.....	115
6.4	事件组.....	116
6.5	在地图上显示事件和报警.....	116
6.6	确认天气报警.....	117

6.7	报警历史记录.....	118
6.8	天气报警符号示例.....	119
6.9	在地图上用大头针标记位置.....	119
6.9.1	在地图上显示和隐藏大头针.....	120
6.9.2	删除大头针.....	121
7.	超级用户任务.....	122
7.1	创建天气事件.....	122
7.1.1	配置天气事件.....	123
7.1.2	示例事件.....	131
7.1.3	天气报警符号示例.....	133
7.2	创建事件组.....	133
7.3	配置雷达组合.....	135
7.3.1	设置预定义组合.....	136
7.3.2	编辑预定义组合.....	136
7.3.3	删除预定义组合.....	137
7.3.4	IRIS Focus 组合方法.....	137
7.3.5	最大时间间隔.....	137
7.3.6	查看 IRIS Analysis 组合列表.....	138
7.4	为气象雷达产品配置临近预报.....	139
7.4.1	配置 MVF.....	139
7.5	选择地图投影.....	140
8.	配置.....	142
8.1	添加/删除雷达.....	142
8.2	配置混合任务的可视化.....	142
8.3	VHF 或高数据速率调整.....	143
8.4	制定从 IRIS Focus 导出图像的时间表.....	143
8.4.1	将图像导出为 .png 文件.....	143
8.4.2	将图像导出为 .shp 文件.....	145
8.4.3	将图像导出为 .geotiff 文件.....	148
8.5	将历史数据导入 IRIS Focus.....	148
	词汇表.....	150
	索引.....	153
	质保.....	159
	技术支持.....	159
	环保.....	159

1. 关于本文档

1.1 版本信息

本文档提供 IRIS Focus 软件的使用信息。

表 1 文档版本（中文）

文档编号	日期	描述
M211849EN-N	2024 年 4 月	IRIS Focus 7.4 版。
M211849EN-M	2023 年 8 月	IRIS Focus 7.3 版。
M211849EN-L	2023 年 1 月	IRIS Focus 7.2 版。

1.2 相关文档

表 2 相关文档

文档编号	名称
M211850EN	IRIS Focus Administrator Guide
M211849EN	IRIS Focus User Guide
M211904EN	IRIS Focus Release Notes
M212924EN	IRIS and RDA Software Installation Guide (M212924EN)

1.3 文档作用



警告：警告字样提醒用户注意严重的危险。此时需要仔细地阅读说明并严格按照说明进行操作，否则可能会造成人身伤害甚至死亡。



小心：小心字样提醒用户注意潜在的危险。此时需要仔细阅读说明并严格按照说明操作，否则可能损坏本产品或丢失重要数据。



强调有关产品使用方面的重要信息。



提供关于更高效使用产品的信息。



列出执行该任务所需的工具。



指示您在执行该任务过程中需要记一些笔记。

1.4 商标

Vaisala® 和 WindCube® 是 Vaisala Oyj 的注册商标。HydroClass™、IRIS™ 和 Total Lightning Processor™ 是 Vaisala Oyj 的商标。

Google Chrome™ 是 Google Inc. 的商标。

Mozilla™ 和 Firefox™ 是 Mozilla Foundation 的商标。

Microsoft Edge® 是 Microsoft Corporation 在美国和其他国家/地区的商标。

本出版物中可能提及的所有其他产品名称或公司名称是各自所有者的商品名称、商标或注册商标。

2. IRIS Focus 概述

IRIS Focus 提供了方便使用的基于浏览器的工具，用于查看和分析从气象雷达、WindCube 扫描激光雷达或闪电传感器接收到的气象数据。气象数据叠加在地形图上。

IRIS Focus 构成可视化和按需产品生成前端，而其他软件组件处理设备控制、部分产品生成和数据分发。

本章图片中的气象雷达数据：闪电数据由 Meteorological Service of New Zealand Ltd. 提供；由 Transpower New Zealand Ltd. 提供。

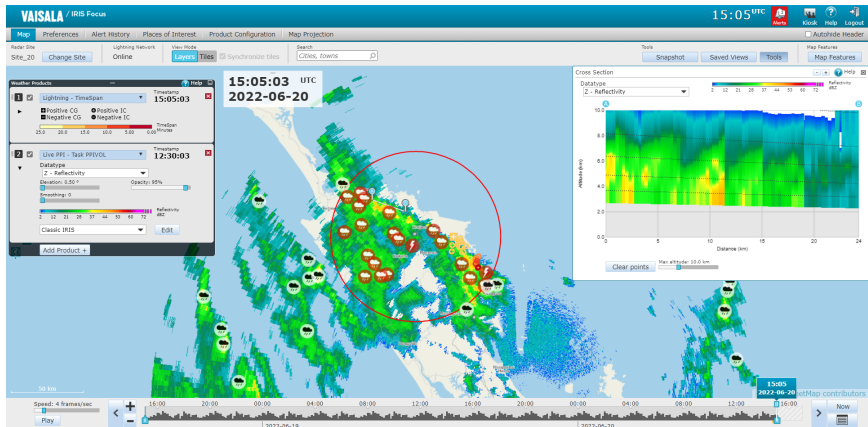


图 1 IRIS Focus 主视图显示雷达数据的可视化情况

使用可缩放且可拖动的动画时间线，您可以轻松地展现当前、过去或即时预报的数据。

当关注区域出现重大天气事件（例如雷暴、风切变或大雨）时，系统会自动检测这些事件并触发报警。

当前显示的气象产品会自动更新为最新的可用产品。

即时预报来自气象产品的运动数据进行水平对流计算，以预测未来 2 小时内的气象变化和严重程度。

雷达数据

雷达数据是通过组合从单个气象雷达或雷达站点网络收集的。查看气象雷达数据时，地图以所选雷达站点或组合站点为中心。

激光雷达数据

Windcube 扫描激光雷达数据可以 NetCDF 格式摄取到 IRIS Focus。IRIS Focus 支持查看来自 PPI 和固定扫描的激光雷达数据。目前可用的按需产品有 PPI、RTI 和湍流。此外，还提供预生成的产品 SHEAR、WARN、WIND。

闪电数据

闪电数据通过 **TimeSpan** 等产品进行显示，在可自定义的地图上提供有关最近闪电事件的信息。

使用可缩放的动画时间线，您可以轻松地将最近的数据可视化并制作成动画。

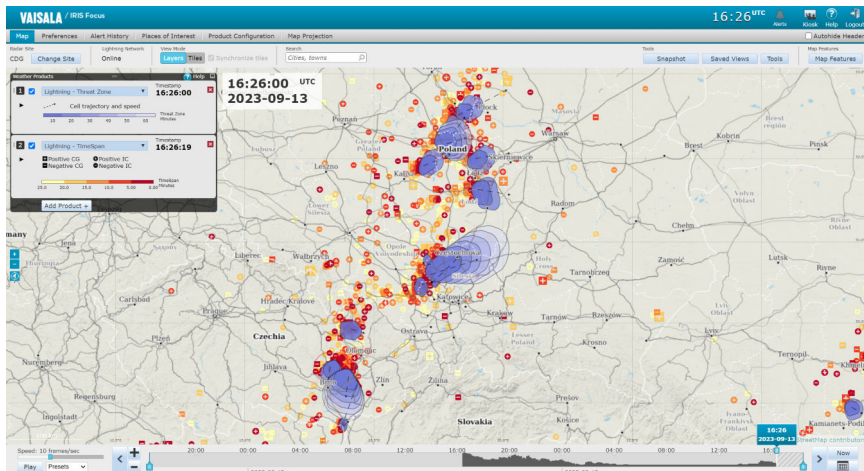


图 2 以分层视图显示的闪电数据

气象产品

显示的数据通常由雷达、激光雷达或闪电产品组成。

雷达产品是来自雷达接收器的原始信号数据，经过处理可提供有关当前天气状况的信息。这些产品提供诸如雷达信号反射率或降雨强度之类的信息，以供气象学家进行分析。

测风激光雷达产品可以是传感器本身测量的原始数据，例如多普勒速度、CNR（噪声比）、SNR（激光雷达反射率）、IRIS Analysis 的预生成产品（WIND、SHEAR），也可以是 IRIS Focus 中处理的按需产品（PPI、RTI、湍流）。激光雷达数据可以精确测量大气中的风场、气溶胶和云层，从而对大气最低部分（即边界层）进行详细观测。

闪电产品呈现来自闪电传感器网络的数据，这些数据由 Total Lightning Processor (TLP) 软件生成。闪电产品显示闪电事件的类型和幅度等。

更多信息

- ▶ 按需产品 (第 56 页)
- ▶ 预生成的气象产品 (第 79 页)

2.1 数据流

IRIS Focus 运行在 Web 服务器上，用户可以通过企业 Intranet 或从外部位置或互联网连接到 Web 服务器。

下图显示了 IRIS Focus 作为完整维萨拉气象设备网络的一部分的设置，该网络由 2 个雷达站点、2 个 WindCube Scan 激光雷达站点和一个额外的激光雷达或雷达站点组成。

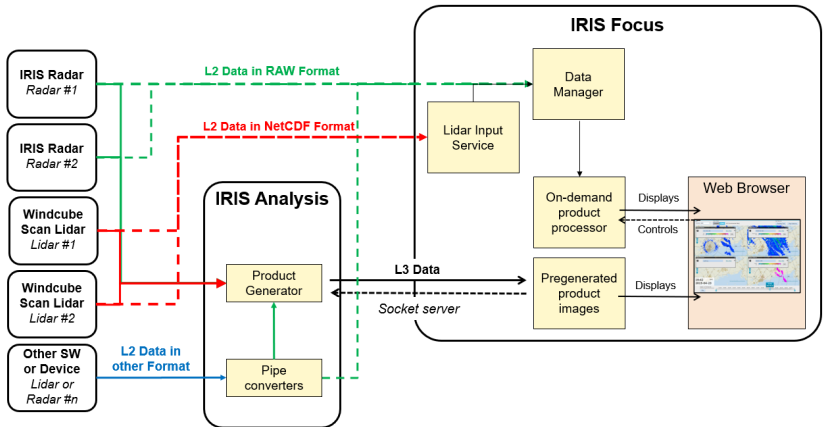


图 3 IRIS Focus 数据流

在这种情况下，可以将 IRIS Analysis、IRIS Radar 和测风激光雷达软件视为 IRIS Focus 前端接口的后端服务。IRIS Focus 与 IRIS Analysis 处理后端之间的网络连接需要通过套接字服务器，套接字服务器是 TCP/IP 上的自定义协议，该协议可将雷达数据从 IRIS 后端服务传递到 IRIS Focus。IRIS Focus 轮询该服务器以获取数据，并使用浏览器将其显示在屏幕上。

这些组成部分具有以下功能：

- IRIS Radar - 操作雷达站点并以 RAW 格式存储从雷达信号收集的数据。
- Wind lidar software - 操作激光雷达站点并以 NetCDF 格式存储从激光雷达信号收集的数据。
- IRIS Analysis - 通过安全连接接收来自气象设备的 RAW 数据，并将其处理成可显示的气象产品。
- IRIS Focus - 从 IRIS Analysis 轮询预先配置的气象产品，将其显示在 Web 界面上，并基于 RAW 或 NetCDF 数据生成按需气象产品。

后端以不同的配置收集数据，这些配置在 IRIS Radar 和测风激光雷达软件中被定义为任务。任务是指设备硬件和信号处理组件的一系列操作参数，例如：

- 以单个仰角进行的监视 **PPI** 扫描
- 以多个仰角进行的完整体积扫描
- 风速扫描

每种任务类型提供不同的源数据。用户可在选择要在 IRIS Focus 中显示的按需气象产品时选择任务类型。

2.2 IRIS Focus 许可

IRIS Focus 需要软件许可证才能运行。要激活该许可证，您需要一个产品密钥。

在您购买软件时，维萨拉会提供产品密钥。如果您购买了软件但未收到产品密钥，请与维萨拉联系。

对于服务器交付，维萨拉在工厂激活了产品密钥，维萨拉代表将密钥发送给您以备将来参考。

许可证映射到 IRIS Focus 服务器的硬件或虚拟环境的 ID。如果您的硬件配置发生变更，需要重新安装 IRIS Focus，您必须向维萨拉代表申请一个更换许可证。

USB 许可证密钥是一个例外。如果您具有 USB 许可证密钥，则在服务器中插入 USB 许可证密钥后，IRIS Focus 将运行。如果将 IRIS Focus 安装在另一台服务器上，则可以将 USB 许可证密钥移到该服务器上。

许可证选项

IRIS Focus 具有一个名为 IRIS Focus Light 的基本许可证。此许可证允许用户在地图上查看某些气象数据，但限制其与工具的交互。完整许可证名为 IRIS Focus。此许可证允许用户访问 IRIS Focus 的交互功能。IRIS Focus 许可证涵盖了 IRIS Focus Light 的所有功能。

气象雷达/测风激光雷达数据可视化和闪电数据可视化有单独的许可证。一个用户可以同时访问两个许可证。许可证的访问权限由 IRIS Focus 管理员在用户个人资料中定义。

IRIS Focus Light

IRIS Focus Light 视图对席位数量不设限。如果没有可用的 IRIS Focus 许可证席位，用户将使用 IRIS Focus Light 许可证登录。如果缺少许可证，用户将无法登录。例如，如果 USB 许可证密钥被删除，或者这是新安装的版本（而非出厂时的版本），则可能会发生这种情况，此时需要向维萨拉发送电子邮件以检索许可证。

使用 IRIS Focus Light 许可证时，用户将看到 IRIS Focus Light 地图视图。包括以下功能：

- 一次查看一个预生成的气象产品（无按需产品）
- 查看当前数据时，请利用以报警严重度颜色突出显示的活动报警查看关注区域
- 查看 WMS 地图层
- 查看动画时间线
- 查看光标工具
- 创建和编辑个人色标
- 更改雷达/激光雷达站点
- 选择地图要素
- 使用 **标尺工具**
- 更改用户首选项

IRIS Focus Light 许可证有两种变体：

- **IRIS_Focus_Light_LGT**
此许可证用于查看闪电数据。
- **IRIS_Focus_Light_WR**
此许可证用于查看气象雷达/测风激光雷达数据。

IRIS Focus

IRIS Focus 许可证基于浮动的席位池。

IRIS Focus 许可证有两种变体：

- **IRIS_Focus_Lightning**
此许可证允许用户查看全尺寸可视化的闪电网络传感器数据以及使用所有相关的交互式工具。
- **IRIS_Focus_Weather_Radar**
此许可证允许用户查看全尺寸可视化的气象雷达数据和测风激光雷达数据，以及使用所有相关的交互式工具。

除了所有 IRIS Focus Light 功能外，IRIS Focus 许可证还包括以下功能：

- 创建关注地点并为其设置报警
- 在地图上查看报警图标
- 查看报警历史记录和活动报警的列表
- 高级地图功能和工具

高级功能许可证

除了 IRIS Focus Light 和 IRIS Focus 许可证外，还可以使用以下高级功能许可证。以下是系统级许可证；一个高级功能许可证可适用于所有用户。

使用 **NetworkHealth** 产品、**Turbulence** 产品和即时预报还要求用户具有 Focus 席位。

- **IRIS_WMS**
在拥有 IRIS_WMS 许可证的情况下，可以向系统中添加外部 WMS 层。然后，用户可以通过气象产品面板访问这些层。
- **IRIS_Nowcast**
在拥有 IRIS_Nowcast 许可证的情况下，您可以访问即时预报算法，根据气象雷达数据创建未来最多 6 小时的预报。使用此功能也需要 IRIS_Focus_Weather_Radar 许可证。
- **IRIS_NetworkHealth_LGT**
在拥有 IRIS_NetworkHealth_LGT 许可证的情况下，您可以从 **Total Lightning Processor** 获取网络性能信息并将其作为 **NetworkHealth** 产品显示在产品面板中。使用此功能也需要 IRIS_Focus_Lightning 许可证。
- **IRIS_StormIntensity_LGT**
在拥有 IRIS_StormIntensity_LGT 许可证的情况下，您可以查看 **Storm Intensity** 产品层。使用此功能也需要 IRIS_WMS 许可证。
- **IRIS_ThreatZone_LGT**
在拥有 IRIS_ThreatZone_LGT 许可证的情况下，您可以查看 **Lightning Threat Zone** 产品。
- **IRIS_VHF_LGT**
在拥有 IRIS_VHF_LGT 许可证的情况下，您可以查看 VHF 闪电数据。
- **IRIS_Turbulence**
在拥有 IRIS_Turbulence 许可证的情况下，您可以查看 **Turbulence** 产品。

基于席位的许可证池

IRIS Focus 许可证具有不同的配置。要增加席位计数，您必须与维萨拉代表联系，以新的许可证替换当前的许可证。

席位计数定义了可以同时访问 IRIS Focus 的用户数量。例如，如果为系统配置了 10 个具有 IRIS Focus 权限的用户，但系统中只有 5 个 IRIS Focus 席位，则前 5 个访问系统的用户将获得 IRIS Focus 权限，其余 5 个用户则将使用 IRIS Focus Light 凭据进入系统。

工作站中的席位计数是基于浏览器的。对于一项许可证保留，用户可以按自己所愿在一个浏览器（例如 Firefox®）的多个实例或标签中查看 IRIS Focus。如果用户在其他浏览器（例如 Google Chrome™）中打开 IRIS Focus，则每个浏览器都将得以保留一个许可证。

基于气象雷达数量的许可

IRIS_Focus_Light_WR 和 IRIS_Focus_Weather_Radar 许可证对指定数量的气象雷达有效。如果网络中的雷达数量多于许可证，则需定义要将许可证应用于哪些雷达。为此，请配置 `vsoweb-override.ini` 文件。



小心：如果网络中的雷达数量多于许可证，并且您尚未配置要将许可证应用到的雷达的列表，则系统不会显示任何雷达数据。

有关详细说明，请参阅《IRIS Focus 管理员指南》。

基于激光雷达数量的许可

IRIS_Focus_Light_WR 和 IRIS_Focus_Weather_Radar 许可证对指定数量的激光雷达有效。如果网络中的激光雷达数量多于许可证，则需定义要将许可证应用于哪些激光雷达。为此，请配置 `vsoweb-override.ini` 文件。



小心：如果网络中的激光雷达数量多于许可证，并且您尚未配置要将许可证应用到的激光雷达的列表，则系统不会显示任何激光雷达数据。

有关详细说明，请参阅《IRIS Focus 管理员指南》。

更多信息

- [用户角色 \(第 16 页\)](#)
- [添加/删除雷达 \(第 142 页\)](#)

2.2.1 Focus Light 用户和 Focus 用户的区别

下表总结了 IRIS Focus Light 视图（没有 Focus 角色/Focus 许可证）和完整 IRIS Focus 视图（具有 Focus 角色和许可证）之间的差异。

表 3 Focus Light 用户和 Focus 用户

特性	IRIS Focus Light 视图	IRIS Focus 完整视图
一次查看一个预生成的气象产品	✓	✓
同时查看最多四种气象产品（预生成和按需产品）	-	✓
创建个人关注区域并监控这些区域的天气事件	-	✓
查看组织级别的关注区域	✓	✓
查看当前数据时，请利用以报警严重度颜色突出显示的活动报警查看关注区域	✓	✓
在地图上查看报警图标	-	✓
查看报警历史记录和活动报警的列表	-	✓
更改用户首选项	✓	✓
查看 WMS 地图层	✓	✓
查看动画时间线	✓	✓
使用数据分析工具，如跟踪工具、标尺工具和光标工具	✓	✓
选择地图要素	✓	✓
编辑色标	✓	✓
高级地图功能和工具	-	✓
选择雷达/激光雷达站点	✓	✓

3. 使用 IRIS Focus

3.1 用户角色

用户对 IRIS Focus 功能的访问权限取决于其被分配到的角色。例如，具有 administrator 角色的用户帐户可使用管理功能。一个用户可能有多个用户角色，当他们登录时，可以使用所有可用角色的功能。

用户角色可以分为两类：

- Focus 角色，全尺寸遥感数据可视化需要此类角色。使用 Focus 角色登录会从许可证席位池中预留一个席位。
- 系统角色，使用系统时需要此类角色。此类角色不会从池中预留席位，也不提供全尺寸功能。要使用全尺寸功能，用户仍然需要 Focus 角色。

Focus 角色

Focus 角色会在登录时从许可证席位池中预留一个 Focus 席位。

表 4 Focus 角色

<p>Focus Weather Radar</p> <p>在 添加用户 屏幕上，这个角色被称为 focus-radar。</p>	<p>可以访问完整的 IRIS Focus 功能集来可视化气象雷达或测风激光雷达数据，例如：</p> <ul style="list-style-type: none"> · 配置产品生成 · 使用数据分析工具，如跟踪工具 · 创建个人关注区域并监控这些区域是否发生 poweruser 创建的天气事件
<p>Focus Lightning</p> <p>在 添加用户 屏幕上，这个角色被称为 focus-lightning。</p>	<p>可以访问完整的 IRIS Focus 功能集来可视化闪电数据，例如：</p> <ul style="list-style-type: none"> · 配置产品生成 · 使用数据分析工具，如跟踪工具 · 创建个人关注区域并监控这些区域是否发生 poweruser 创建的天气事件

IRIS Focus Light

没有 focus 角色的用户在登录时会进入 IRIS Focus Light 视图。

IRIS Focus Light 视图提供具有有限功能的预定义地图视图。包括以下功能：

- 一次查看一个预生成的气象产品（无按需产品）
- 查看当前数据时，请利用以报警严重程度颜色突出显示的活动报警查看关注区域
- 查看 WMS 地图层
- 查看动画时间线
- 查看光标工具
- 创建和编辑个人色标
- 更改雷达/激光雷达站点
- 选择地图要素
- 使用 **标尺工具**

- 更改用户首选项

IRIS Focus Light 视图对席位数量不设限。如果没有可用的 IRIS Focus 许可证席位，用户将使用 IRIS Focus Light 许可证登录。如果缺少许可证，用户将无法登录。例如，如果 USB 许可证密钥被删除，或者这是新安装的版本（而非出厂时的版本），则可能会发生这种情况，此时需要向维萨拉发送电子邮件以检索许可证。

席位分配和限制

具有 Focus Lightning 角色的用户会预留一个与许可证关联的 IRIS_Focus_Lightning 席位。

具有 Focus Weather Radar 角色的用户会预留一个与许可证关联的 IRIS_Focus_Weather_Radar 席位。

在用户退出后，该席位将被释放。

如果具有一个 Focus 角色（Focus Lightning 或 Focus Weather Radar）的用户登录时没有席位可用，系统会将该用户定向至 IRIS Focus Light 视图。如果有 IRIS Focus 许可证可用，系统会为用户提供切换至全尺寸 IRIS Focus 视图的选项。

如果用户同时具有 Focus Lightning 和 Focus Weather Radar 角色，且系统已用完可用的 IRIS_Focus_Weather_Lightning 或 IRIS_Focus_Weather_Radar 席位，则系统也会将该用户定向至 IRIS Focus Light 视图。换句话说，该用户必须有两个席位才能看到全尺寸的 IRIS Focus。

系统角色

各种系统管理任务和功能都需要系统角色。系统角色不会从席位池中预留 Focus 席位。

登录时，具有一个或多个此类角色但没有 Focus 角色的用户将进入 IRIS Focus Light 视图。

表 5 系统角色

角色	说明
administrator	<p>可以访问所有管理功能，例如：</p> <ul style="list-style-type: none"> · 用户和许可管理 · 地图管理和配置 · 报警通知设置（电子邮件和短信） · 数据流监控 · 创建全局色标（还需要 focus 角色） <p>有关管理员功能和任务的说明，请参见《IRIS Focus 管理员指南》。</p>

角色	说明
poweruser	<p>可以访问 poweruser 功能：</p> <ul style="list-style-type: none"> · 可以创建新的天气事件。 · 可以创建组织中所有用户都可以看到的关注地点，并通过添加天气事件来监控这些区域。（仅适用于 root 组织。） · 可以设置和管理预定义的组合。 · 可以配置要在即时预报中使用的 MVF。 · 可以选择组织级别的地图投影。（仅适用于 root 组织。） <p>有关全部 poweruser 任务的说明，请参见《IRIS Focus 用户指南》的超级用户任务一章。</p>
user	<p>可以访问基础软件的各种功能。必须将此角色作为附加角色分配给每个具有 focus、poweruser 或 kiosk 角色的用户帐户。</p>
kiosk	<p>与 User 角色一样，不同之处在于具有 Kiosk 角色的帐户在停止活动一段时间之后不会自动注销。</p>

更多信息

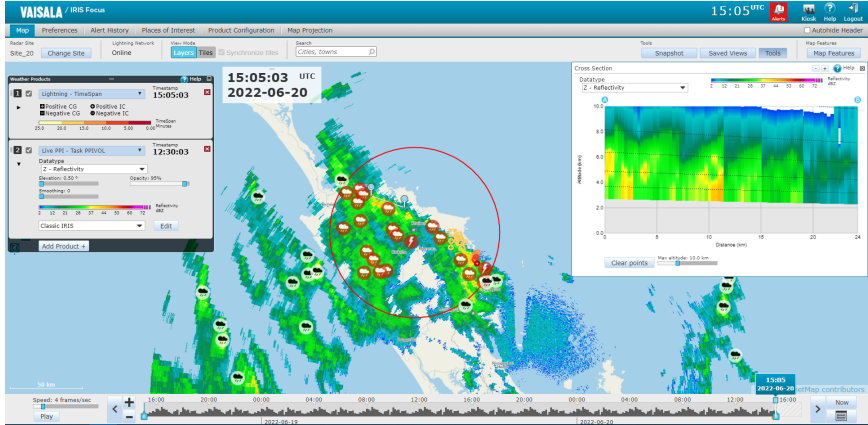
- [IRIS Focus 许可 \(第 12 页\)](#)
- [GLD360 \(第 100 页\)](#)
- [所需的用户角色 \(第 105 页\)](#)

3.2 地图视图

IRIS Focus 主视图是一个可滚动的地图区域。对于雷达/激光雷达数据，地图以选定的设备站点为中心。默认情况下，该区域周围的地图使用 Web Mercator 投影绘制。

在地图视图中，您可以同时选择多个产品，并在单独的平铺窗口或组合层的叠加视图上显示它们。

这些产品包括由 IRIS 软件生成的雷达和闪电产品，以及可选的来自外部来源的 WMS 层。



- 1) 气象雷达数据：由 Meteorological Service of New Zealand Ltd. 提供，闪电数据：由 Transpower New Zealand Ltd. 提供

图 4 IRIS Focus 地图视图

您可以在选择 UI 右上角的地图功能后选择深色地图，从而切换到深色地图模式。切换到深色地图会禁用地形层，反之亦然。

IRIS Focus 的地图引擎在开源 [GeoServer](#) 地图服务器上运行。地图数据是从 [OpenStreetMap](#) 协作项目中收集的，而 JavaScript 用户界面是使用 [OpenLayers](#) 库构建的。为了提高性能，系统使用 [GeoWebCache](#) 将地图数据缓存为位图平铺图。

3.2.1 地图层

背景地图和气象数据可视化被绘制为单独的层，然后合并以形成当前天气状况的概览。

您也可以将来自外部源的 WMS 层（例如卫星图像层）作为地图上的层查看。

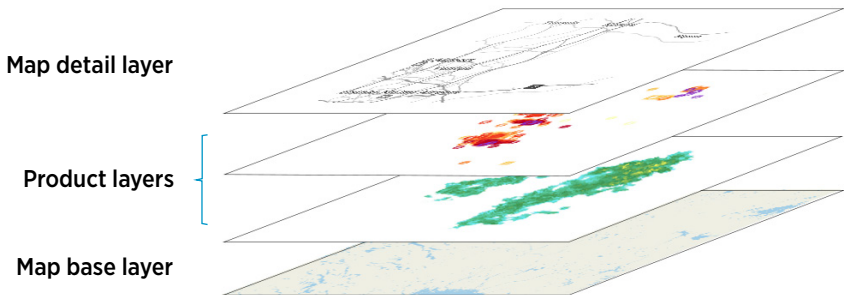


图 5 IRIS Focus 地图层

地图层

背景和前景由非交互层组成。底部是地图基本层，可以通过包含道路、省界和其他类似地形特征的地图细节层进行增强。地图细节层将投影在产品层之上。

产品层

IRIS Focus 用户最多可以在地图渲染中包含四个产品层，包括安装时许可的 IRIS Focus 或外部 WMS 产品的任意组合。

3.2.2 编辑基本层和细节层

要管理地图设置、样式和其他地图层（如道路），请选择用户界面右上角的**地图功能**。

可用的**底图**样式包括：

- **标准**
海洋、湖泊、河流、陆地和岛屿等基本地形。所有水域均为蓝色，所有陆域均为灰色。城市和密集的居民区为棕色。这是默认的地图视图。
- **简化**
和**标准**一样，但不显示城市。
- **地形**
和**标准**一样，但添加了地貌，因此山脉和其他地形特征更加明显。



您还可以将自己的层加载到 IRIS Focus 中。



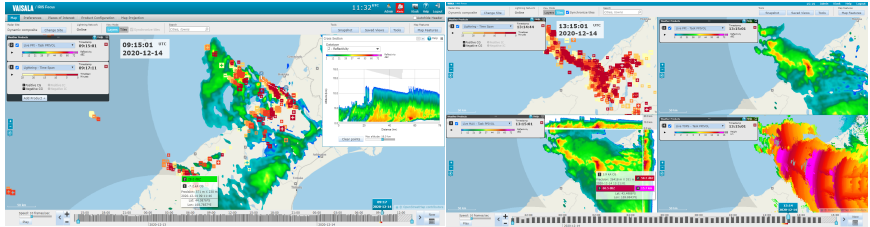
从一种地图样式更改为另一种地图样式需要花费一些时间，因为要缓存新的地形资源。

表 6 地图详细信息设置

地图详细信息	国界	省界	机场	道路	标注
无					
最小值	✓				
航空	✓		✓		
道路	✓			✓	
常规	✓	✓			✓
完整	✓	✓	✓	✓	✓

3.2.3 产品层

IRIS Focus 最多支持 4 个同时显示的气象产品层，这些层可以彼此叠加显示（**重叠模式**）或显示在单独的图块中（**并列显示模式**）。



- 1) 气象雷达数据：由 Meteorological Service of New Zealand Ltd. 提供，闪电数据：由 Transpower New Zealand Ltd. 提供

图 6 重叠和平铺视图模式

气象产品窗格列出了活动的产品层。



每个附加层都需要占用系统更多的处理能力。为了提高性能，请避免在屏幕上显示不必要的产品层。

并列显示模式

在**并列显示模式**中，默认同步平铺图。

同步后，当您与某个平铺图互动时，所有平铺图会自动平移和缩放到相同的坐标。

要禁用同步，请取消选中**同步并列显示图**复选框。



并列显示模式在 kiosk 角色中不可用。

重叠模式

在**重叠模式**中，将按照在**气象产品**窗格中列出的顺序在屏幕上绘制各层。窗格中的顶层也绘制在地图视图的顶部。

要更改各层的顺序，请将其拖动到窗格中的新位置。IRIS Focus 使用新的层顺序在地图视图上重新绘制产品。

在重叠模式中，第一层始终定义地图视图的整体外观。例如，雷达站点周围的测距环基于第 1 层，因此，如果第 1 层和第 2 层的产品分别具有 100 km 和 250 km 的范围，则在地图视图上的测距环最多只能绘制 100 km，这是第 1 层上的产品最大范围。即使第 2 层的天气数据“看起来”超出了雷达范围，但仍会绘制在地图上。这也会影响雷达产品，其中包括一些其他用户界面元素，例如最大数据 (MAX)。

更多信息

- [雷达和激光雷达产品 \(第 49 页\)](#)

3.2.4 产品层设置

气象产品窗格包含气象产品层的设置。

该窗格的内容取决于气象产品类型。

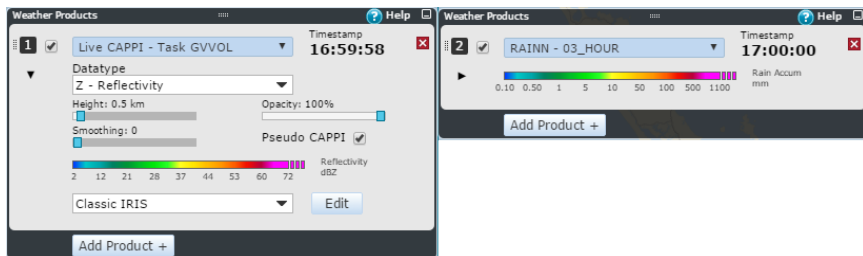


图 7 按需和 IRIS Analysis 产品设置

用于设置层透明度的不透明度值可用于所有气象产品层。

按需产品层包括以下属性：

表 7 按需产品属性

属性	描述
数据类型	设置测量数据类型。
高度 (CAPPI) 仰角 (PPI)	定义要显示的水平横截面的高度（从海平面测量）或当前雷达波束的仰角。
伪 CAPPI	将伪 CAPPI 切换为开或关。 伪 CAPPI 尝试可视化雷达范围内未使用当前设置测量的那些部分。
平滑	根据相邻像素彼此之间的距离，将它们彼此融合在一起。
阈值 (BASE, TOPS, THICK)	定义图像中显示的数据量的反射率阈值 (dBZ)。

属性	描述
多站点组合方法	在查看来自多个设备站点的组合数据时，请选择显示画面如何处理重叠数据。

更多信息

- [IRIS Focus 概述 \(第 9 页\)](#)
- [雷达数据类型 \(第 52 页\)](#)
- [伪 CAPPI \(第 62 页\)](#)
- [产品平滑处理 \(第 36 页\)](#)
- [组合 \(第 37 页\)](#)

3.2.5 外部 WMS 产品层

可以将来自外部源（如卫星图像和来自外部雷达网络的雷达数据）的 WMS 层添加到 IRIS Focus，并在地图上进行查看，就像对待其他雷达产品层一样。外部产品层的许多特性（例如颜色图例的可用性）取决于层提供商。

外部 WMS 层是图像，并且仅在某些投影中可用。您只能查看那些支持您当前正在查看的投影的外部 WMS 层。

例如，如果请求的 WMS 层仅在 Web Mercator 投影中可用，而雷达站点被配置为等距方位投影，则不会显示 WMS 层。

IRIS Focus 同时支持 WMS 和 WMS-T 层。WMS-T 层是请求中包含时间参数的层。



有关添加 WMS 层的更多信息，请参见 IRIS Focus Administrator Guide。

更多信息

- [GLD360 \(第 100 页\)](#)

3.2.6 地图单位

IRIS Focus 支持以下单位集。要对其进行更改，请选择**首选项**。

单位	公制	英制	航空
距离	km	英里	海里
速度	m/s	mph	kt
角度变化	度/千米	度/英里	度/海里
海拔高度	km	ft	ft

单位	公制	英制	航空
降雨	毫米/小时	英寸/小时	英寸/小时
垂直累计液态水 (VIL)	毫米	英寸	英寸

更多信息

- [用户首选项 \(第 45 页\)](#)

3.3 雷达和激光雷达站点

借助 IRIS Focus，您可以查看来自网络中任何设备的数据。设备站点选择器还显示您的气象雷达和测风激光雷达站点。

要获得更大的图片，请选择预定义的组合站点或创建动态组合以查看来自许多雷达或激光雷达的组合数据。

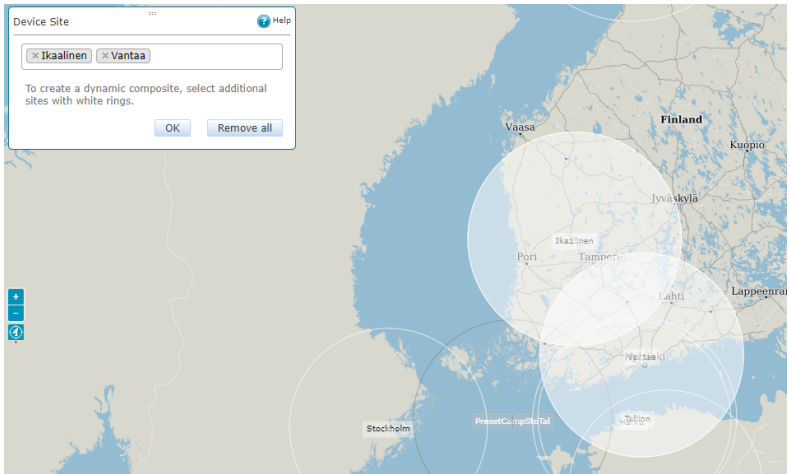
1. 在顶部菜单中，选择**更改站点**。

雷达站点选择器模式启动，显示：

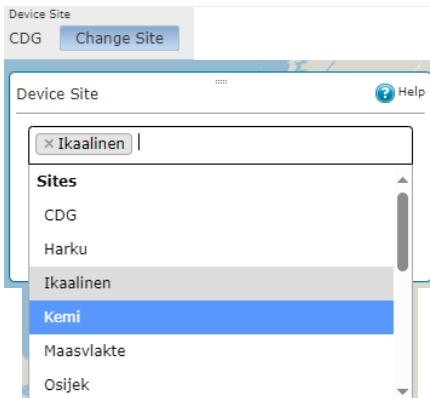
- 一个地图视图，地图上中显示了可用的雷达、激光雷达和组合
- 一个站点选择器窗口，其中列出了可用的雷达、激光雷达和组合


2. 要选择一个或多个站点，请执行以下操作之一：

- 在地图上，选择一个或多个站点环。



- 在**更改站点**窗格中，选择站点选择字段以显示可用雷达和激光雷达列表，然后在列表选择一个或多个站点。



 选择标有白色环的站点以创建动态组合。

所选项将在地图上指明，并列在**更改站点**窗格中。

3. 选择**确认**。

该地图显示来自选定站点或组合的数据。

更多信息

▸ [组合 \(第 37 页\)](#)

3.4 动画时间线

使用可缩放动画时间线，用户可以轻松地以动画形式展现当前、临近预报或历史数据。

直方图提供有关时间点的气象数量和强度的一目了然的信息。



由于绘制威胁区域需要一段时间，因此 **Lightning Threat Zone** 产品不会在动画演示过程中显示。

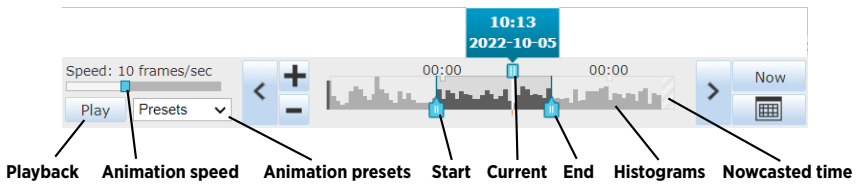


图 8 动画控件

- ▶ 1. 在动画时间线上，选择要查看的数据的时间：
 - a. 要找到大致时间，请使用 < 和 > 按钮，或用鼠标拖动指示器来回摇动。
 - b. 要放大和缩小详细程度，请使用 + 和 - 按钮或鼠标上的滚轮。
 - c. 要选择某个时间，请选择时间线右侧的搜索图标。
 - d. 要返回当前时间，请选择**现在**。

2. 要开始循环播放数据动画，请选择**播放**。
 - a. 沿时间线移动开始和结束时间指示器，或选择预设动画。
 - b. 使用时间线左侧的控件调整动画速度。
 - c. 要仅将一部分天气历史记录设置为动画，请将起点和终点拖到时间线上的所需位置。动画设置实时更新。
 - d. 默认情况下，动画会停止 1 秒钟，然后循环回到开头。要更改此设置，请选择**首选项**。

动画的长度由第 1 层的更新间隔定义。

- 大多数雷达产品的更新间隔为 15 分钟，但有些是每 5 分钟或每 60 分钟更新一次。
- 对于大多数激光雷达产品来说，更新间隔从几秒到大约 10 分钟不等。
- 闪电产品没有指定的更新间隔

3. 要查看即时预报的雷达数据并进行动画处理，请将回放滑块沿时间线拖到未来的时间。

时间戳格式指示显示屏正在显示即时预报数据。例如：

11:26:53 UTC
2018-01-19

更多信息

- [即时预报 \(第 41 页\)](#)

3.5 地图工具

3.5.1 光标工具

将鼠标光标悬停在地图视图上时，一个小的叠加框会在光标附近打开。该叠加框包含有关该位置的产品值的信息。

光标工具具有分层和平铺两种模式。在平铺模式下，即使平铺图未同步，叠加框也会显示当前位置处的每个产品的值。

气象产品的光标工具



图 9 4 种雷达产品的光标工具示例

选择多个气象产品时，光标工具会按照它们在屏幕上显示的顺序列出各个产品。

光标工具始终显示原始栅格数据，而不显示平滑数据。有关更多信息，请参见 IRIS Focus User Guide (M211849EN) 中的雷达产品平滑处理一章。

TimeSpan 的光标工具

对于 **TimeSpan** 产品，当将鼠标悬停在地图上的图标上时，光标工具会显示有关最新闪电事件的信息。

根据网络类型，光标工具会显示闪电事件的时间、位置、幅度、精度和类型。光标工具还可显示网络类型。此外还显示误差椭圆，表示闪电事件的位置准确度。

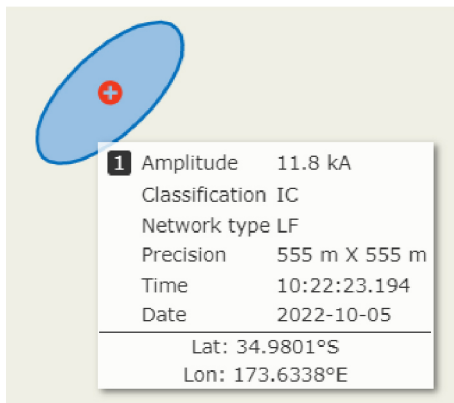
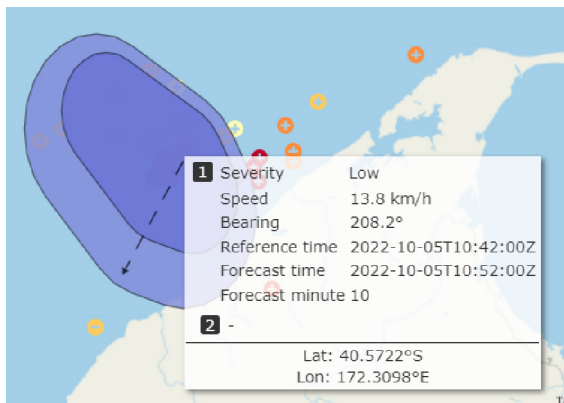


图 10 TimeSpan 光标工具示例

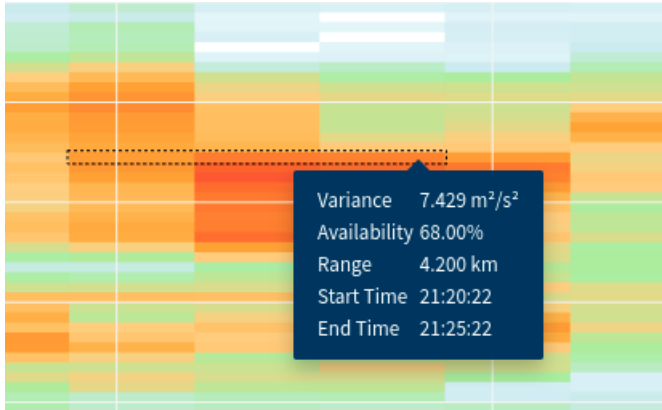
Lightning Threat Zone 的光标工具

对于 **Lightning Threat Zone** 产品，光标工具可显示有关受风暴单元威胁的区域的信息。它可以显示受威胁区域的预测时间、参考时间、预报分钟、位置、方位、速度和严重度。



Turbulence 的光标工具

对于 **Turbulence** 产品，光标工具会列出扫描时间，以及范围、可用性和湍流值。



外部 WMS 层的光标工具

对于外部 WMS 层，光标工具数据是否可用取决于层提供商。为了能在系统中查询光标工具数据，必须在管理员视图的**地图层信息**屏幕上选中**可用在地图上光标工具**复选框。

3.5.2 横截面工具

IRIS Focus 根据按需雷达和激光雷达产品的产品数据计算垂直横截面。

横截面窗口显示了在选定直线上的大气垂直切片。虚线为波束中心线，用于显示雷达信号在给定距离内途经的海拔高度。天气现象采用与主视图相同的颜色绘制。雷达范围以外的区域显示为灰色。

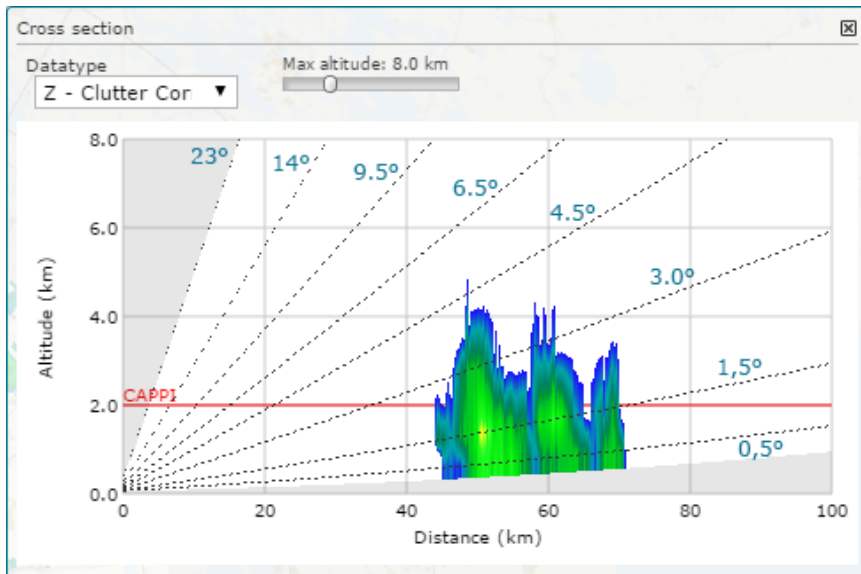


图 11 横截面工具，CAPPI 示例

- ▶ 1. 在地图视图的右上角，选择**工具 > 横截面**。
2. 选择按需雷达或激光雷达产品。
3. 在地图上选择点：
 - 直线 - 单击地图上的两个点，为产品的垂直横截面创建端点。
 - 曲线 - 单击地图并拖动鼠标光标以绘制自由形状的曲线，然后释放鼠标按钮。
 横截面会在这些端点之间的线上计算得出。
 之后可以移动曲线和端点。



如果您使用按需 CAPPI 产品，选定的 CAPPI 海拔高度将用红线绘制。

4. 如果需要，请从下拉菜单中更改产品数据类型。

更多信息

- ▶ 雷达数据类型 (第 52 页)
- ▶ 按需产品 (第 56 页)
- ▶ 等高平面位置指示器 (CAPPI) (第 60 页)

3.5.3 标尺工具

使用**标尺工具**测量地图上各点之间的距离。

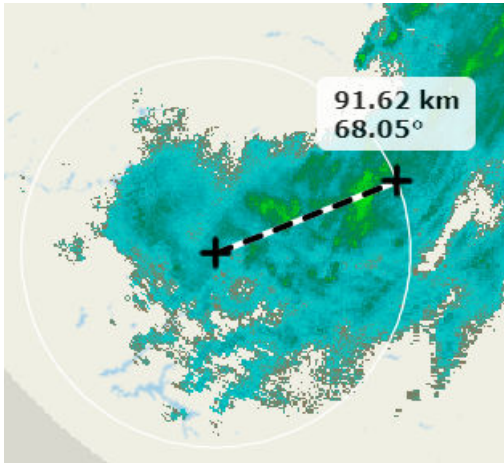


图 12 标尺工具示例

- ▶ 1. 在地图视图的右上角，选择**工具 > 标尺工具**。



按 **SHIFT+** 单击可对齐到雷达/激光雷达环的中心。

- 2. 在地图视图上，单击起点，滑动鼠标，然后单击终点。
然后地图会显示这两点间的距离。
- 3. 完成后，在菜单栏上选择**标尺工具**以禁用该工具。

3.5.4 截图工具

使用**截图工具**可以图像形式捕获关注的天气事件。

- ▶ 1. 在**地图视图**中，选择**截图**。

当前屏幕的 PNG 文件会下载至您的计算机。



IRIS Focus 生成的快照图像可能与浏览器中的图像不完全相同。这是因为快照图像是使用服务器的浏览器呈现的，该浏览器可能与您查看 IRIS Focus 所用的浏览器略有不同。

3.5.5 跟踪工具

使用**跟踪工具**跟踪气象锋面或雷达产品中其他可见元素的移动。

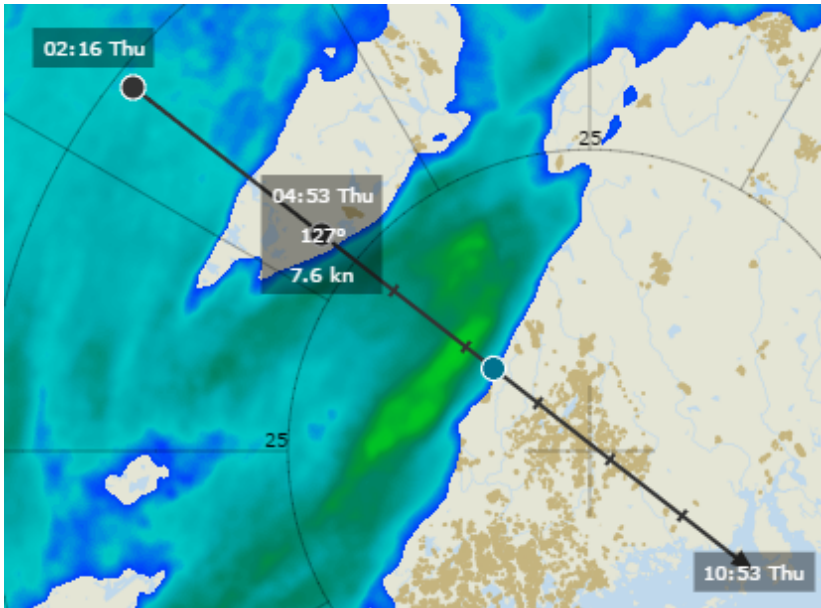
1. 在主用户界面的右上角，选择**工具 > 跟踪工具**。
2. 在动画时间轴上，将回放滑块拖动到开始跟踪的时间。
3. 在地图视图上，单击要跟踪的位置。

该位置通常为气象锋面的边缘或关注的当地气象事件。

4. 向前拖动回放滑块，并向被跟踪事件发生移动的位置添加第二个跟踪点。

跟踪工具通过以相同的路径和速度延续来画线。代表前 6 个估计小时数的线段会始终绘制在屏幕上。要将跟踪点延续至更远的位置，请向前拖动回放滑块。

在下面的图像中，黑色圆圈是跟踪点，蓝色圆圈是基于跟踪点的未来估计点。跟踪点旁边的浮动叠加框是时间标签。



5. 完成跟踪后或想要开始其他跟踪事件时，请选择**跟踪工具 > 清除跟踪点**来清除跟踪点。

3.6 产品颜色

产品的可视化效果使用可编辑的色标梯度在地图上绘制，该色标梯度表示探测到的天气现象的强度或接收到的信号的值。默认色标在大多数情况下都很有用，您可以使用内置色标编辑器对其进行进一步编辑。

同时担任 **admin** 角色和 **focus** 角色的用户可以创建可供组织中所有用户使用的全局色标。

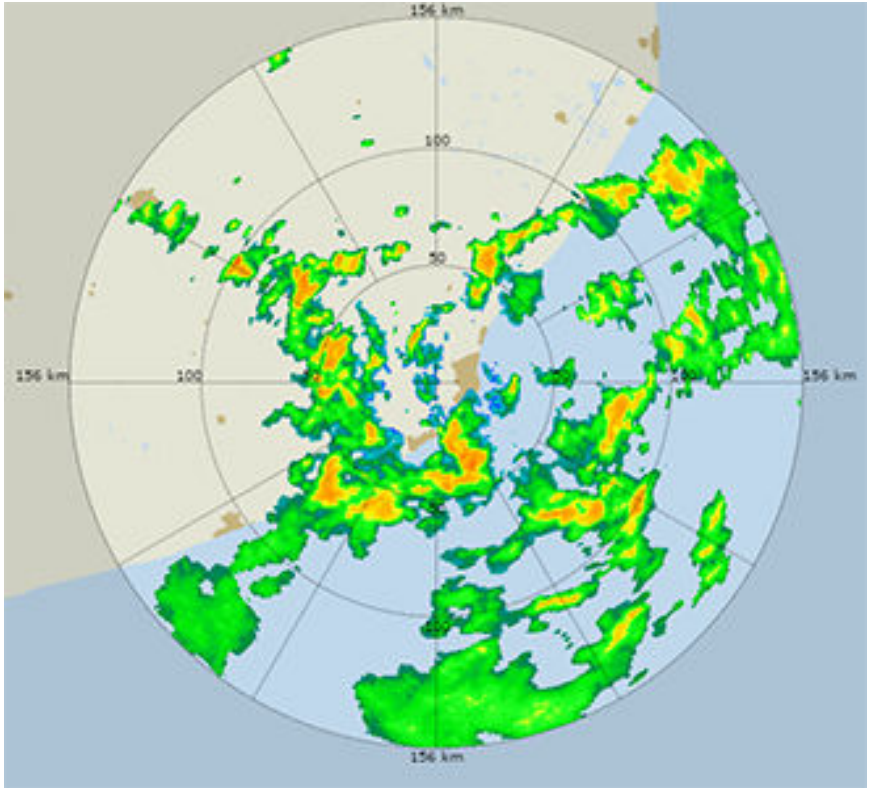


图 13 降水中的信号反射率

更多信息

▸ [色标编辑器 \(第 33 页\)](#)

3.6.1 色标编辑器

要访问编辑器，请选择产品窗格上的 **Edit**。

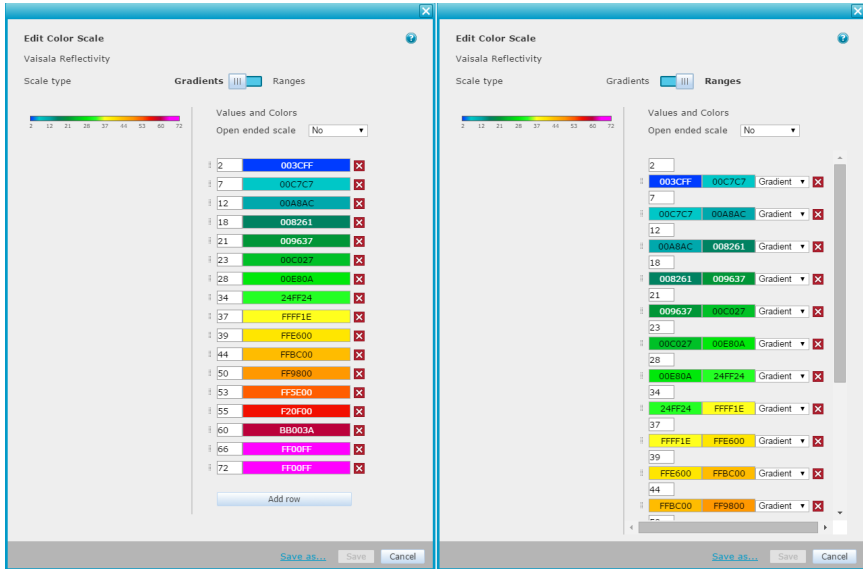


图 14 雷达/激光雷达产品的色标编辑器模式

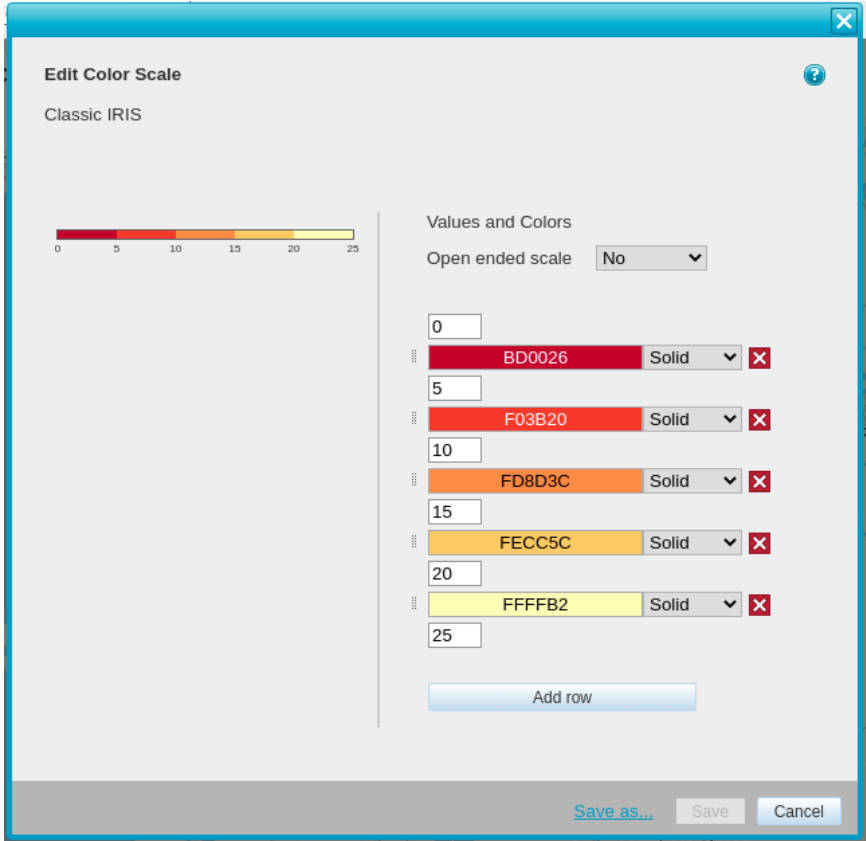


图 15 闪电产品的色标编辑器

使用色标编辑器可创建自己的色标。编辑器显示当前色标梯度，并在左侧显示预览。右侧是色标关键点的列表。

每个关键点在产品中设置定义值的 RGB 颜色，并且对关键点之间的值进行插值以形成平滑的渐变。通过针对特定于站点的条件优化关键点，可以使彼此接近的测量范围区分更加清晰，并提高用户对数据执行可视化分析的能力。

开放式标度设置允许您定义如何在地图上显示颜色梯度的上限和下限以外的值。开放式标度会继续绘制超出阈值的值，并使用与色标中的最低或最高关键点相同的颜色。非开放式标度不会在地图上绘制任何的阈值之外的值。



图 16 开放性和非开放性色标



使用非开放式标度（尤其对于低端），是消除雷达产品层信号噪声或杂波的有效方法。



开放式标度和梯度不适用于闪电产品。

更多信息

- 产品颜色 (第 32 页)

3.6.1.1 编辑色标

使用**梯度**模式，您可以为色标的不同梯级设置颜色值。**范围**模式支持可用于编辑色标的更多微调选项。在此模式下，您可以将色标上两个关键点之间的每个梯级设置为渐变色或单一纯色。

1. 通过**色阶类型**滑块选择**梯度**模式或**范围**模式。
2. 从**端头开放式刻度**下拉菜单中选择是否使用开放式标度。
3. 单击关键点，然后从颜色选择器中选择一种新颜色，或者直接在颜色字段中输入新的 RGB 数字值。

3.7 产品平滑处理

在处理过程中，所有产品都将栅格化为二维位图图像，以显示在地图视图区域的顶部。位图图像通过从完整的三维体积数据进行插值计算得出。

按需产品使您可以在天气数据层上设置平滑效果。平滑值可设置在何种距离下产品像素必须以米为单位，直至定量值混在一起。大值表明重度平滑的区域，而值为 0 则将完全禁用平滑。

仅对栅格化的位图数据进行平滑。它不考虑测量的垂直尺寸。

光标工具始终显示原始栅格数据，而不显示平滑数据。

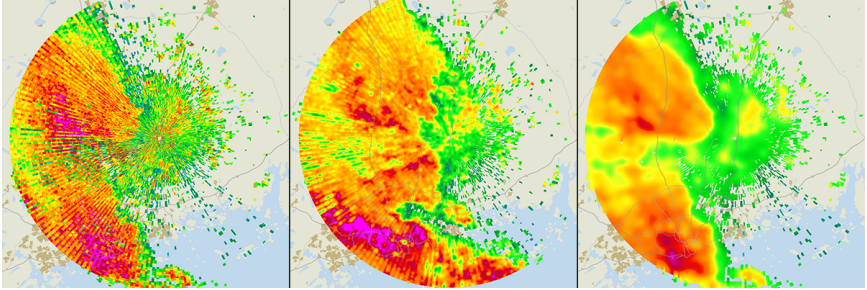


图 17 平滑级别示例



重度平滑可能会丢失在较低平滑级别上可探测到的细节。

更多信息

▸ [按需产品 \(第 56 页\)](#)

3.8 组合

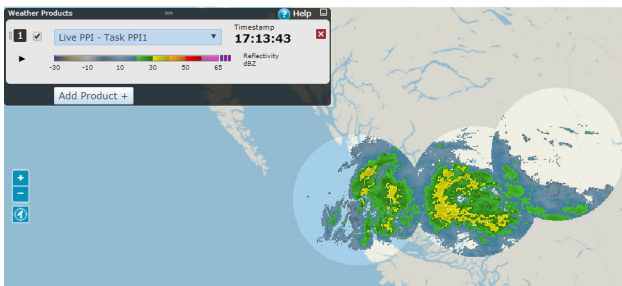


图 18 雷达组合示例

通过组合，您可以合并来自许多雷达或激光雷达的数据，以提供更大的覆盖范围。这意味着您可以：

- 填充由山脉或所需的扇区消隐导致的盲点。
- 填充由扫描策略限制（例如，不扫描到高仰角）导致的盲点。
- 简化产品管理，使用户无需检查多个单设备图像。

使用 IRIS Focus，您可以查看以下组合类型：

动态组合

IRIS Focus 用户可以通过从站点选择器中选择多个雷达/激光雷达站点来创建按需产品的组合。

预定义的组合

IRIS Focus 超级用户可以设置和管理预定义的组合。

与动态组合相比，配置预定义的组合可以更好地对设置（例如组合算法和**最大时间跨度**）进行控制。

IRIS Analysis 组合

IRIS Analysis 组合在 IRIS Analysis 中设置为 IRIS **COMP** 产品，并发送给 IRIS Focus，与其他预配置产品非常相似。

更多信息

- [设置预定义组合 \(第 136 页\)](#)

3.8.1 查看组合

如果雷达/激光雷达向 IRIS Analysis 发送 RAW 数据，IRIS Focus 可以创建动态组合。在站点选择器模式下，这些站点在地图上用白色环表示。

预配置组合站、IRIS Analysis 组合站和不支持动态组合的站点在地图上用黑色环表示。您每次可从上述站点查看一个雷达数据。

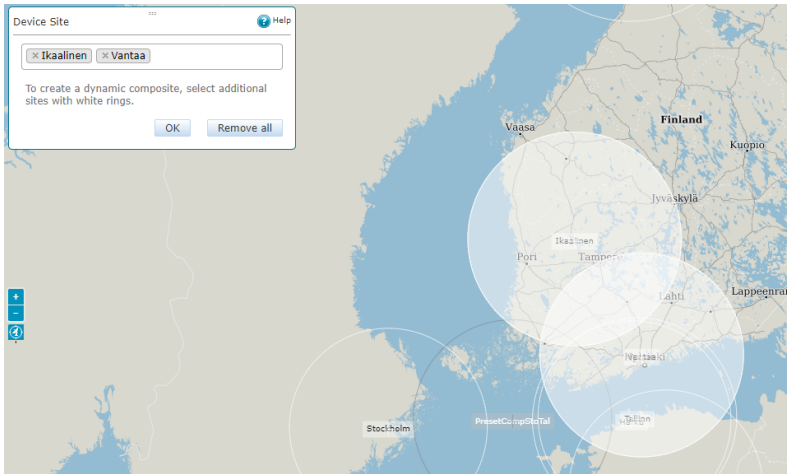
- ▶ 1. 在顶部菜单中，选择**更改站点**。

雷达站点选择器模式启动，显示：

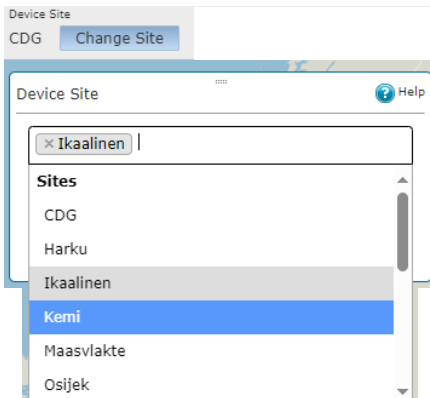
- 一个地图视图，地图上中显示了可用的雷达、激光雷达和组合
- 一个站点选择器窗口，其中列出了可用的雷达、激光雷达和组合

2. 要创建动态组合，请选择多个站点。

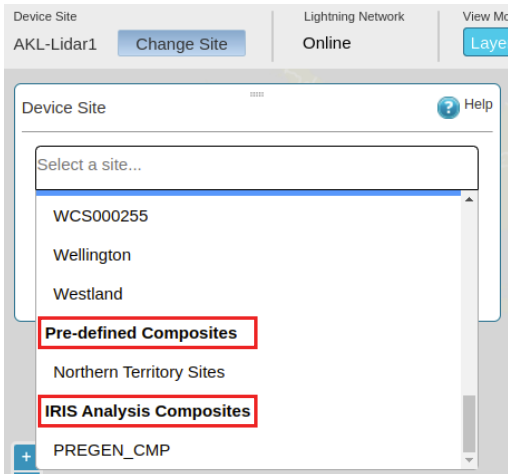
- 在地图上，选择一个或多个站点环。



- 在**更改站点**窗格中，选择站点选择字段以显示可用雷达和激光雷达列表，然后在列表选择一个或多个站点。



- 要查看预定义或 IRIS Analysis 组合，请向下滚动雷达/激光雷达站点列表，然后从列表中选择组合。



如果没有找到所需的组合，请联系管理员进行配置。

- 在**气象产品**窗格中，选择产品和数据类型。
- 要更改组合方法，请在**气象产品**窗格上的**多站点组合方法**项下选择一个选项。
对于动态组合，默认的组合方法是最大值。
- 要查看组合数据的横截面，请选择**横截面**。

3.8.2 IRIS Focus 组方法

对于设备站点重叠的区域，您可以选择以下方法之一来组合气象数据：

- 最大值
最大值方法使用最大值来组合数据。这是最常见的设置。
- 平均值
平均值方法使用可用数据的平均值。如果您尝试覆盖被遮挡的区域，则不建议使用此方法。



IRIS Analysis 支持一组扩展的组合方法。有关更多信息，请参见 IRIS Product and Display Guide (M212928EN)。

3.9 即时预报

即时预报对来自雷达产品的运动数据进行水平对流计算，以预测未来 6 小时内的气象变化和严重程度。

在此时间范围内，IRIS Focus 可使用图像水平对流方法以合理的准确度预测较小的特征，例如个别阵雨和雷暴。作为方法的一部分，即时预报可以将风暴（回波）运动外推到未来 n 小时。

即时预报并不试图将物理定律暗含到模型中，例如在数值天气预报 (NWP) 中所执行的那样。通过使用平流外推而不是 NWP，即时预报可以包含在更长的预测周期内运行的 NWP 模型无法解决的细节。

例如，道路、能源或机场组织可以使用即时预报来提供实时决策支持。

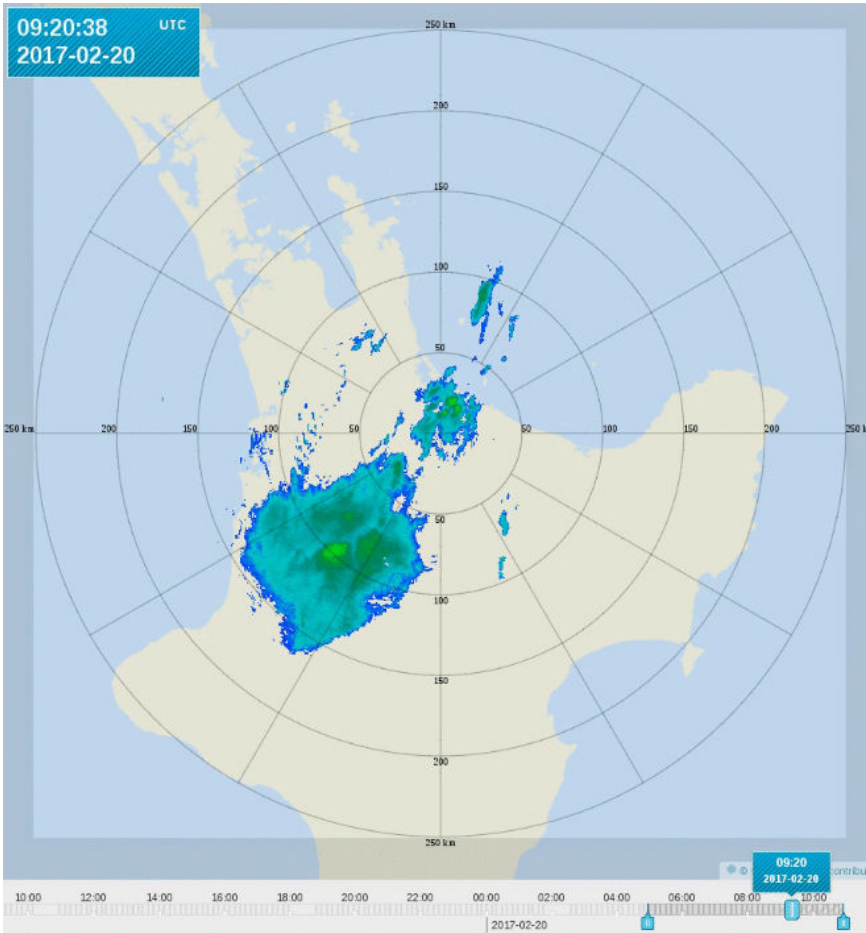


图 19 查看即时预报数据

IRIS Focus 即时预报使用一种基于区域的方法，利用这种方法，在整个观测区域内估算运动矢量场 (MVF)，以提供对许多降水类型的洞察力。IRIS Focus 显示器将笛卡尔乘积平推到未来。

您可以通过在动画时间线上移动滑块来在 IRIS Focus 中查看即时预报数据。当您处于即时预报模式时，时间戳的外观会更改，以指示您正在查看即时预报数据。

更多信息

- [动画时间线 \(第 26 页\)](#)
- [运动矢量场 \(MVF\) \(第 87 页\)](#)

3.9.1 计算临近预报

在临近预报中，降水场地被认为是可随时间移动和变化的单一模式。将分析区域放置在网格上，临近预报的第一步是计算一组速度矢量，每个速度矢量对应一个固定大小的平铺图，然后使用这些矢量来预测未来走势。计算以模式的互相关为基础。

在 IRIS Focus 中，为支持临近预报而计算的运动矢量场 (MVF) 覆盖了雷达的测量区域。放大和缩小显示不会更改计算结果。

临近预报流程

以下流程说明了 IRIS Focus 如何通过两个步骤创建其笛卡尔乘积的临近预报：首先创建运动矢量场 (MVF)，然后使用 MVF 预测未来的平流产品。

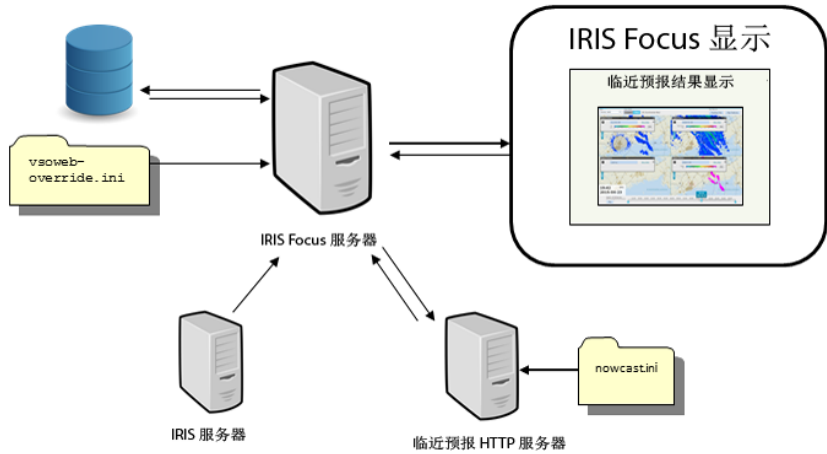


图 20 临近预报架构

1. 阅读启动时的临近预报配置。
2. 运行雷达数据序列。
3. 根据可配置设置，将当前速度作为运动矢量进行计算。
MVF 生成是在临近预报服务器上完成的，该服务器默认安装在 IRIS Focus 服务器上。临近预报服务器从 Web 应用程序获取请求并返回 MVF 产品。平流产品生成在 Web 应用程序中完成。
MVF 算法使用对某个笛卡尔乘积生成的最后几个产品，并通过临近预报算法传递。请注意，由于使用的是最后生成的产品，第一个平流图像可能早于当前时间，它取决于产品时间表。
MVF 在 IRIS Focus 中作为独立产品显示，IRIS Focus 将 MVF 用于临近预报其他雷达产品。
请参见[运动矢量场 \(MVF\) \(第 87 页\)](#)。
4. 运行临近预报的平流和速度计算算法，以确定大气中的降水元素在近期将如何移动。
请参见[计算平流产品 \(第 44 页\)](#)和[计算运动速度 \(第 89 页\)](#)。

- 在 IRIS Focus 中显示临近预报。
请参见[动画时间线 \(第 26 页\)](#)。

3.9.2 计算平流产品

通过将动画滑块移到临近预报区域来查看临近预报产品时，您将看到平流产品。

IRIS Focus 使用为站点生成的上一运动矢量场 (MVF) 以及您正在查看类型的上一产品来生成平流产品。IRIS Focus 可按需生成平流产品。

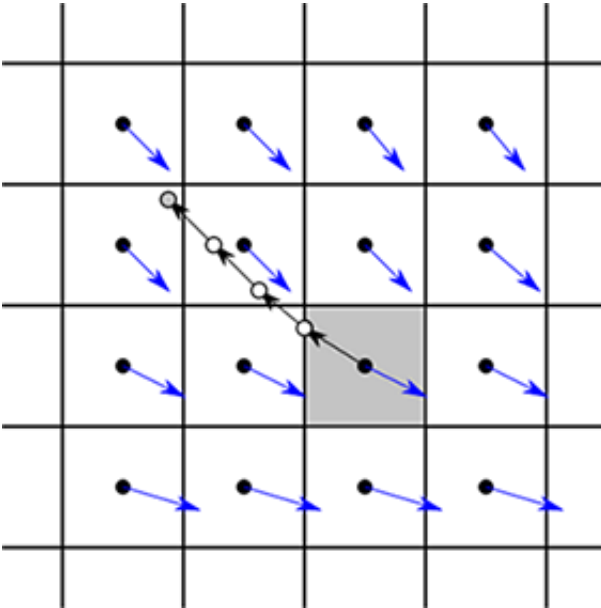


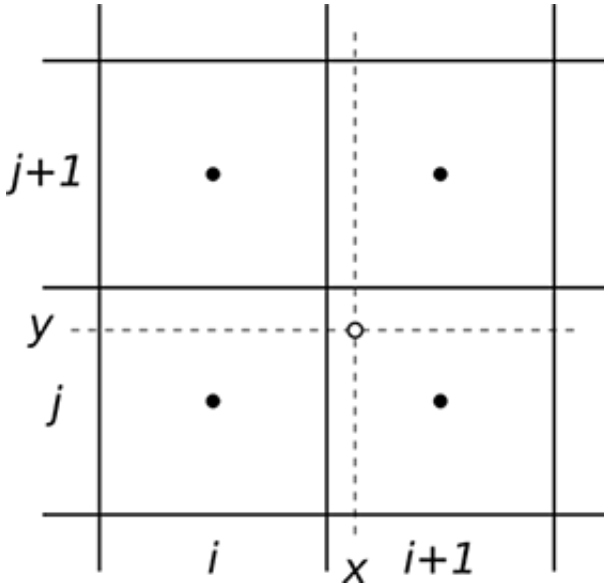
图 21 平流产品

计算平流产品

平流算法向后追溯每个像素的先前位置。为确定某一像素（在上一图像中以灰色显示）的值，该算法执行以下计算：

- 使用该像素的 MVF 点向相反方向移动像素的位置。
通过在像素的上一位置插入光栅值来确定新值。
- 要确定像素在 N 帧后的值，该算法需执行 N 次移位。

3. 该算法使用与上一位置栅格值相同的插值过程来确定每个中间位置的 MVF 矢量分量。插值法计算周围四个点的栅格值的加权平均值。



3.10 用户首选项

要查看和更改特定于用户的设置，请选择**首选项**。

User settings

Username: user1
 Email: test@email.com
 Phone number:

[Change password](#)

Animation

Animation pause: seconds (0-3600) ⓘ
 Default animation speed: FPS (1-25) ⓘ

Language

English (en)
 Español (es)
 Português (pt)
 Русский (ru)
 Français (fr)
 中文 (cn)

Units

Metric
 Imperial (miles)
 Aviation (nmi / knots)

Alert notifications

When notifications are enabled here, users can receive notifications on those areas of interest where notifications are selected.

Personal areas Email SMS Sound
 Organization-level areas Email SMS Sound

图 22 “首选项”选项卡

您可以更改：

- 您的密码
- 您的电话号码
- 默认动画设置
- Web 界面中使用的语言
- IRIS Focus 中使用的测量单位
- 报警通知设置

电子邮件地址在您的用户帐户中设置，由管理员创建。

更多信息

- [天气事件和报警 \(第 101 页\)](#)

3.11 已保存的视图

许多 IRIS Focus 用户在一个接一个会话中都使用同一组**地图**视图。

您可以使用**已保存的视图**来保存您经常使用的视图，以便在每次登录 IRIS Focus 时都可以使用它们。



如果您保存视图或加载已保存的视图，则浏览器选项卡将会更新以显示视图的名称（如果浏览器支持）。

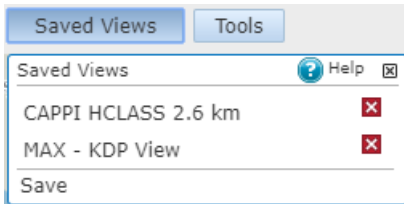


图 23 已保存的视图示例

- ▶ 1. 在 IRIS Focus **地图**视图中，设置您想要保存的视图。

例如，您可以保存以下各项的设置：

- **气象产品**
- 地图工具，例如横截面和跟踪工具
- 缩放级别

- 2. 选择**已保存的视图 > 保存**。

- 3. 给视图命名并选择**保存**。

该新视图便添加到了**已保存的视图**清单中，可供日后使用。

- 4. 更新已保存的视图：

- a. 在**已保存的视图**下，选择您想要更新的视图。
- b. 在**地图上**，更新视图设置。
例如，更改缩放级别或产品数据类型。
- c. 选择**已保存的视图 > 保存**。
- d. 保存该视图，同时使用您要更新的视图的名称为其命名。

- 5. 要删除已保存的视图，请在已保存的视图列表中，选择要删除视图旁边的 **X**。

3.12 支持的浏览器

IRIS Focus 数据可通过安全的网络连接获得，并可显示在组织的多个客户端工作站上。

IRIS Focus 支持当前的 Microsoft Edge®、Mozilla Firefox® 和 Google Chrome™ 浏览器。

4. 雷达和激光雷达产品

气象产品的用途是从各种来源收集气象数据，经过处理后再加以可视化，从而提供有关天气状况的相关信息。雷达产品基于从气象雷达收集的数据，而激光雷达产品则是基于从维萨拉 WindCube Scan 激光雷达收集的数据

表 8 IRIS Focus 产品类型

<p>按需产品</p>	<p>按需产品由 IRIS Focus 根据用户请求实时生成并直接显示。它们基于从设备软件接收的原始数据。</p> <p>按需产品可控制 IRIS Focus 用户界面中气象数据的显示。例如，您可以动态更改所选产品的参数阈值。</p> <p>IRIS Focus 用户可以通过从站点选择器中选择多个雷达/激光雷达站点来创建按需产品的组合。</p>
<p>预生成产品</p>	<p>预生成产品在 IRIS Analysis 中进行配置和生成，并由 IRIS Focus 根据用户请求进行显示。</p>

按需产品和预生成产品均可用于创建天气事件和报警。

有关用于处理气象雷达原始信号数据的算法的信息，请参见 IRIS and RDA Dual-polarization User Guide (M211452EN) 和 RVP10 User Guide (M212604EN)。

4.1 雷达和激光雷达测量原理

气象雷达在扫描过程中绕轴进行 360° 旋转，将微波脉冲发射到大气中，然后接收来自水汽凝结体（如雨、冰雹或雪）的反射信号。类似地，WindCube Scan 激光雷达发射的光会散射到大气中的气溶胶上。一次扫描结束后，雷达或激光雷达通常会改变仰角并开始新的扫描。

反射测量结果分类到雷达单元或激光雷达距离门中。它们是指在相对于设备站点的已知方向、海拔高度和距离处检测到的单个气象数据样本。

体积是指扫描过程中收集的完整原始测量数据集，用于计算大气模型。最大体积为一个半球（从 0° 仰角向上），但其他形状更为典型。

4.2 数据结构和显示

下图显示了在一次完整的扫描中雷达波束的传播过程。WindCube Scan 激光雷达也是一样的原理。

该图像显示了在 0° 到 5° 的几个仰角上的几次方位角扫描 (PPI)。每次方位角扫描都是完整的（扫描头或天线进行完整的 360° 方位旋转）。

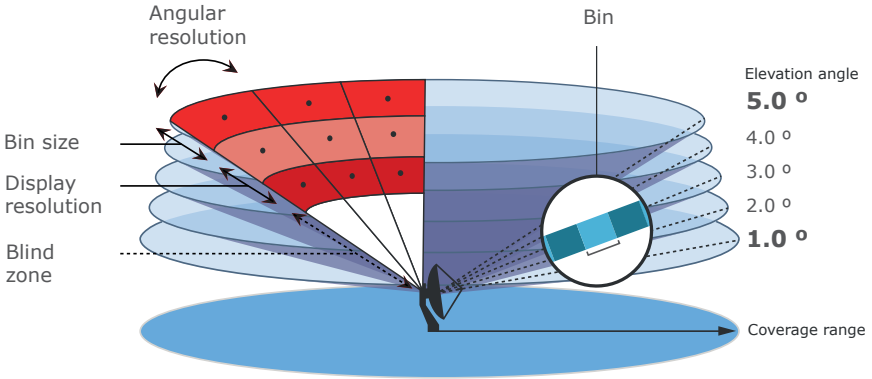


图 24 设备波束传播

数据结构是二维的，由射线（或波束）和单元（或距离门）索引。每条射线在大气中的方向都是由天线（或扫描头）的结果来确定，在极坐标中以方位角和仰角为特征来表示。

- **方位角**
视线在当地水平面上的投影与地理北方之间的角度。它是以地理北方为 0°，顺时针方向定义的。
- **仰角**
视线与当地水平面之间的角度，由与设备相关的当地参考框架定义。当地平面内的仰角为 0°，天顶方向则是 90°。
- **角度分辨率**
覆盖一条射线（或波束）的角扇区。视线能够移动的最小角步长。
- **单元（距离门）**
在相对于设备站点的已知方向和距离处测量到的气象数据的单个样本。
- **单元尺寸（距离门长度）**
沿着射线（或波束）的单元（或距离门）的大小。
- **显示分辨率**
两个连续雷达**单元**或激光雷达**距离门**中心之间的固定空间间隔。显示的分辨率也是显示画面上的单元或范围门的大小。它由单元大小或范围门长度以及连续单元或范围门之间的重叠确定。

表 9 雷达和激光雷达功能示例

	气象雷达 WRM200	气象雷达 WRS400	WindCube Scan 激光雷达
方位角	最小 0° 最大 360°	最小 0° 最大 360°	最小 0° 最大 360°
仰角	最小 -2° 最大 108°	最小 -2° 最大 92°	最小 -16° 最大 196°
定位准确度	0.05°	0.05°	0.005°

4.3 测量雷达数据

IRIS Focus 使用气象雷达生成的数据来检测大气中的水汽凝结体，如雨、雪或冰雹。

4.3.1 雷达波束

随着距雷达站点的距离增加，雷达波束的粒度会减小，从而导致雷达产品精度降低。例如，在天线处发送的 1° 宽波束在 120 千米距离处的宽度可达到 2 千米。下图显示了随着距雷达站点的距离增加，所检测到的单元也越来越大。

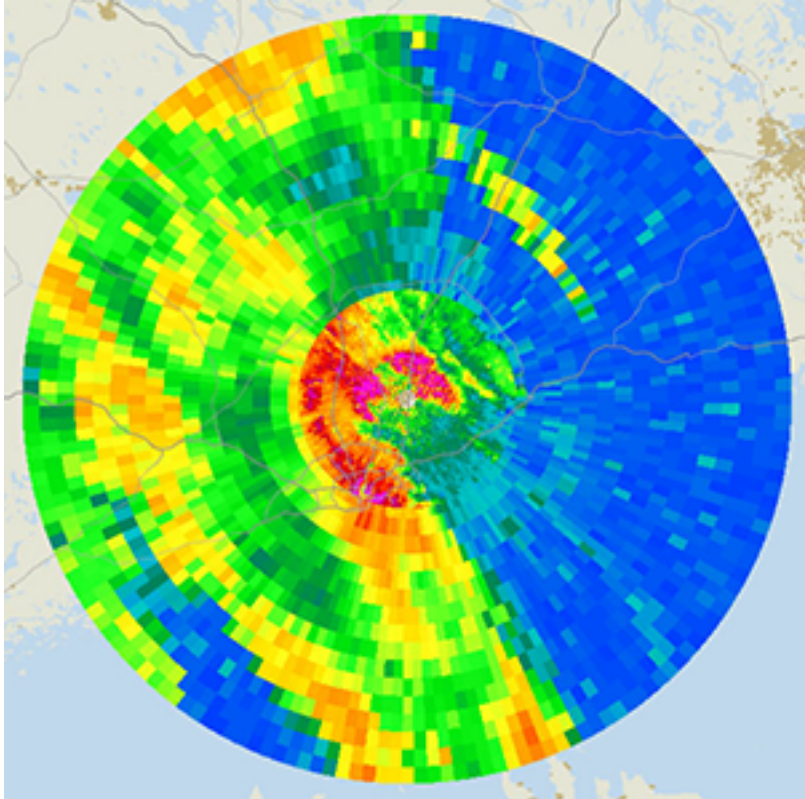


图 25 整个检测区域的雷达分辨率

许多雷达产品都受到地球曲率的影响。不考虑大气折射因素，平坦环境中从雷达站点以 0° 垂直角发射的雷达波束在 100 km 距离处的高程可达到 780 米。尽管所有 IRIS Focus 雷达产品都已针对曲率和折射影响进行过校正，但仍然无法检测到低于曲率阈值的气象现象。

下图显示了典型体积扫描操作的垂直横截面。该图已针对地球曲率进行了校正。请注意，垂直分辨率随着水平距离的增加而提高。这一原理同样适用于水平分辨率。

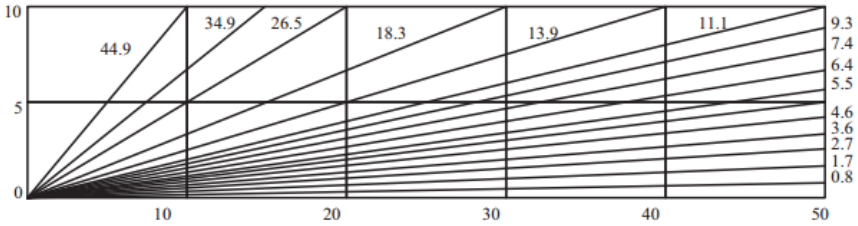


图 26 15 倾斜体积扫描示例

4.3.2 雷达数据类型

雷达产品数据类型定义从收到的雷达脉冲反射中计算出的值。

数据类型同时用于 IRIS Analysis 产品和按需产品。

- 在 IRIS Analysis 产品中，数据类型在雷达产品名称中显示。
- 在按需产品中，您可以从**气象产品**窗格上的下拉菜单中选择所需的数据类型。

IRIS Focus 中的数据类型从不使用希腊字母表中的字母，并且总是以大写字母书写，即使在信号处理和气象惯例使用下标时也是如此。例如，IRIS Focus 使用 PHIH 代替 Φ_h 。

在数据类型中，水平和垂直极化脉冲通常缩写为 H 和 V。使用这两种极化脉冲作为输入的数据类型包括用字母组合 H 和 V 来描述所使用的脉冲类型。例如，HV 是指发送和接收的水平和垂直脉冲。

表 10 IRIS Focus 数据类型

数据类型	定义	描述
HCLASS	水汽凝结体分类	估计的降水区水汽凝结体类型。
KDP	差分传播相移率	雷达水平和垂直极化脉冲之间的相位差变化率的指示器。水平偏移生成正 KDP 值越大，垂直偏移生成负 KDP 值也越大。较高 KDP 区域的典型原因是大雨。
LDRH (LDRV)	线性去极化率 H/V (或 V/H)。	交叉极与共极反射率之比，单位为 dB。
PHIH (PHIV)	水平 (或垂直) 差分相位	雷达与反射信号的体积之间的总往返行程的相位差。 在 HH 与 HV 信道之间测量 PHIH。 在 VV 与 VH 信道之间测量 PHIV。
PHIDP	差分相位	由于雷达的 HH 与 VV 信道之间的传播而导致的相位差。

数据类型	定义	描述
RHOHV (RHOH/ RHOH)	HH 与 VV (或 HH 与 HV / VV 与 VH) 信道之间的 相关系数	较高 (>0.95) 值表示降水区域均匀, 较小值表示 混合的水汽凝结体类型较多, 如融雪、湿雪花或 空气中的碎屑。
SNR	信噪比	信噪比的通用测量单位为 dB。
SQI	信号质量指数	一个介于 0 ... 1 之间的值, 用于测量信号的多普 勒相干性, 即信号与其多普勒延迟之间的相关 性。 · 0 表示白噪声 · 1 代表完美的多普勒点目标
T	总反射率	返回到雷达的总功率, 以反射率单位表示。它通 常代表没有地面杂波校正的水平反射率。
TV (TE)	总垂直 (HV 增强) 反射 率	来自垂直极化信道 (TV) 以及水平和垂直信道的 组合 (TE) 的总反射率。
V	速度	探测到的水汽凝结体区域的平均径向速度 (朝向 或远离雷达)。
VC	校正速度	与速度相同, 但针对距离折叠和速度折叠的效果 进行了校正。
W	频谱宽度	测量区域内多普勒速度值的可变性。
Z	反射率	在专业文献中通常称为 dBZ。它是测量雷达信 号反射率的常用数据类型, 并据此用于估计降水 强度。所有 Z 测量值都针对地面杂波进行了校 正。
ZV (ZE)	垂直 (HV 增强) 反射率	来自垂直极化信道 (ZV) 以及水平和垂直信道的 组合 (ZE) 的总反射率。已校正地面杂波。
ZC	经校正反射率	与 Z 相同, 但已针对衰减和波束阻塞效应进行了 校正。
ZDR	差分反射率	水平信道中的 SNR 与垂直信道中的 SNR 之比。 正值表示水平回波更显著, 负值表示垂直回波更 显著。 通常通过较高的 ZDR 正值来识别较大的水汽凝 结体大小。
ZDRC	经校正差分反射率	与 ZDR 相同, 但已针对衰减和波束阻塞效应进 行了校正。

4.4 测量激光雷达数据

WindCube Scan 激光雷达数据通过各种扫描方法收集, 以检测风特性的变化。激光雷达发
出的光散射到大气中的气溶胶上。然后, 激光雷达采集和处理单元分析后向散射信号。

4.4.1 激光雷达扫描

目前，在 IRIS Focus 中支持显示或处理 PPI、固定和体积扫描。

表 11 激光雷达扫描类型

扫描类型	描述和建议	扫描持续时间
PPI	这种扫描以恒定的仰角在方位角内移动扫描头。	30 秒... 60 分钟，通常为 1 到 2 分钟
FIXED	这种扫描在定义的时间内将扫描头指向一个固定方向。	10 秒 ... 60 分钟
体积	体积扫描是在一次扫描中包含多个仰角逐步增加的 PPI 扫描。它用于体积风处理。	10 ... 15 分钟

4.4.2 激光雷达产品生成

来自维萨拉 WindCube 扫描激光雷达的数据可以发送到 IRIS Focus 进行可视化。目前，在 IRIS Focus 中支持显示或处理 PPI 和 FIXED 扫描。

Windforge 软件可将数据生成为 NetCDF 文件。然后将该文件发送到激光雷达输入服务中的特定目录，后者又将该文件发送到数据管理器。IRIS Focus 与 Windforge 3.5.0 版兼容。

IRIS Focus 使用激光雷达扫描配置中用户定义的扫描名称，从摄取的激光雷达数据创建任务名称。之前通过 IRIS Analysis 摄取的激光雷达数据可能具有不同的扫描命名方案：扫描类型和扫描 ID（激光雷达中配置更改的版本）用下划线分隔。

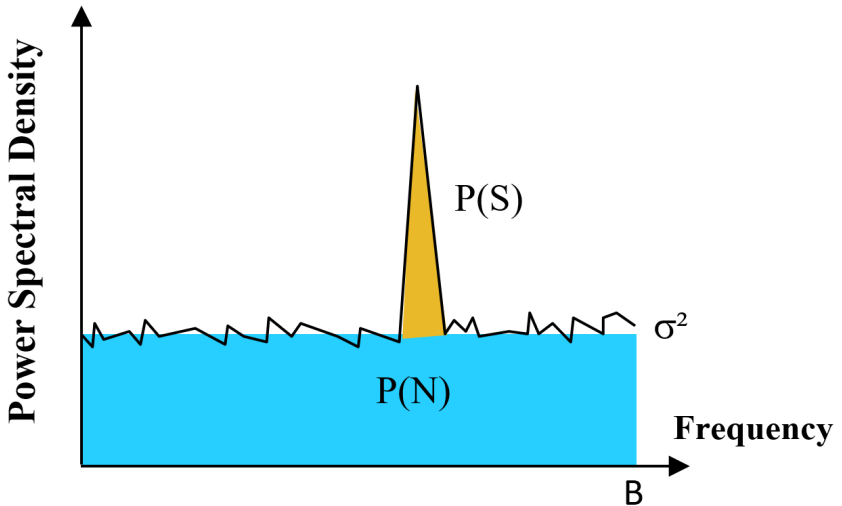
4.4.3 激光雷达数据类型

表 12 IRIS Focus 中的激光雷达数据类型

数据组	数据矩	在 IRIS Focus 中	数据模型	数据级别	扫描/任务
径向风数据	radial_wind_speed	V - 速度	时间（射线或波束数）x 范围（单元数）	2	所有扫描
径向风数据	CNR	SNR - 信噪比	时间（射线或波束数）x 范围（单元数）	2	所有扫描
径向风数据	CNR	CNR - 载噪比	时间（射线或波束数）x 范围（单元数）	2	所有扫描
径向风数据	doppler_spectrum_width	W - 谱宽	时间（射线或波束数）x 范围（单元数）	2	所有扫描

数据组	数据矩	在 IRIS Focus 中	数据模型	数据级别	扫描/任务
径向风数据	doppler_spectrum_mean_error	ME - 速度估算平均误差	时间 (射线或波束数) x 范围 (单元数)	2	所有扫描
径向风数据	radial_wind_speed_ci	CIV - 速度置信指数	时间 (射线或波束数) x 范围 (单元数)	2	所有扫描
径向风数据	radial_wind_speed_status	STV - 速度质量状况	时间 (射线或波束数) x 范围 (单元数)	2	所有扫描
径向 beta 数据	relative_beta	RELB-- 相对后向散射	时间 (射线或波束数) x 范围 (单元数)	3	所有扫描
径向绝对 beta 数据	absolute_beta	ABSB - 绝对后向散射	时间 (射线或波束数) x 范围 (单元数)	3	所有扫描

CNR 的含义是载噪比。它表示在累积的时间内，给定距离门从气溶胶后向散射接收到的光子数量。它也可以定义为多普勒峰值以下的累积功率谱密度 $P(S)$ (下图中的橙色) 与噪声对应的累积功率谱密度 $P(N)$ (蓝色) 之间的比率。在 IRIS Focus 中，CNR 直接从 Windcube Scan 激光雷达的 NetCDF 文件获得。



SNR 的含义是信噪比。它是后处理信号质量和风速估算质量的衡量标准。

4.5 按需产品

按需产品由 IRIS Focus 实时处理，用户可以动态更改产品配置。

来自雷达信号处理器的原始体积数据存储在数据管理器中，该数据管理器可向 IRIS Focus 用户界面提供数据。

IRIS Focus 使用数据管理器读取原始体积数据并实时生成雷达产品或激光雷达产品。

为了优化视图，当用户平移和缩放地图时，每个像素的位置和大小都会改变。按需产品会根据新的地理定义重新计算每个像素的值。

表 13 雷达和激光雷达支持的按需产品

产品名称	气象雷达数据	测风激光雷达数据
BASE	✓	
CAPPI	✓	
MAX	✓	
PPI	✓	✓
THICK	✓	
TOPS	✓	
Turbulence		✓
RTI		✓

更多信息

- [IRIS Focus 概述 \(第 9 页\)](#)

4.5.1 基本回波 (BASE)

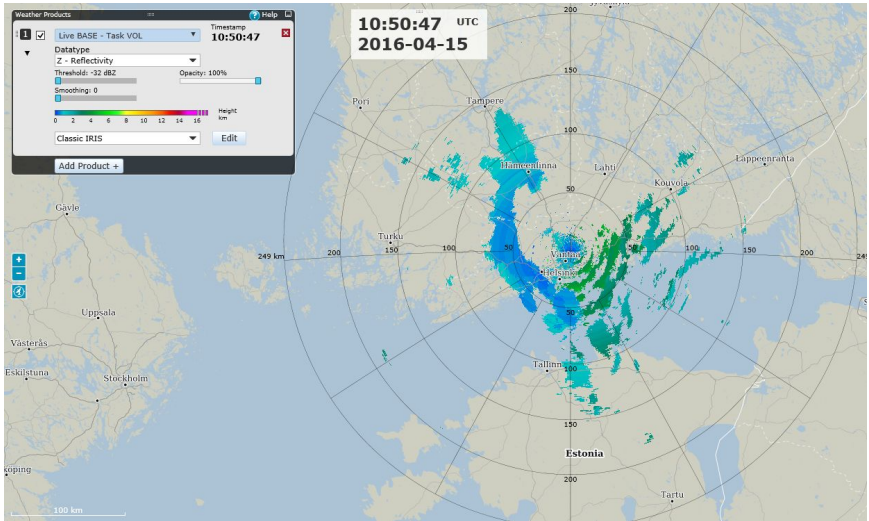


图 27 BASE 示例

BASE（亦称回波底）是雷达指示的降水区域的底部。系统在每个像素位置定位已定义反射率的最低海拔高度**阈值**。

BASE 显示探测到的信号回波的底部水平，通常反映云底或降水区域的底部。



如下面的图像所示，由于地球的曲率，可以探测到回波底的地面上的最小高度随测量范围的增加而增加。

与 **BASE** 产品相反的是 **TOPS** 产品。

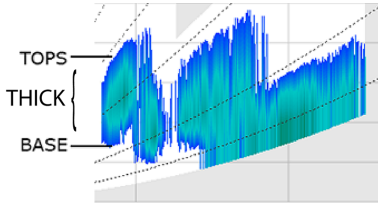


图 28 **BASE** 和 **TOPS** 产品

更多信息

- › [回波顶 \(TOPS\) \(第 73 页\)](#)
- › [回波厚度 \(THICK\) \(第 71 页\)](#)

4.5.1.1 **BASE** 阈值

可配置的阈值定义了图像中的最小反射率，如高于该值，则必须显示。

下面的第一个图像显示定义了 -20 dBZ 阈值的 **BASE**。在此图像中，高度较低、密度较小的云会在显示的图像中出现。

在阈值为 40 dBZ 的第二个图像中，高度较低的云不会在显示的图像中出现，因为其反射率值低于定义的阈值。

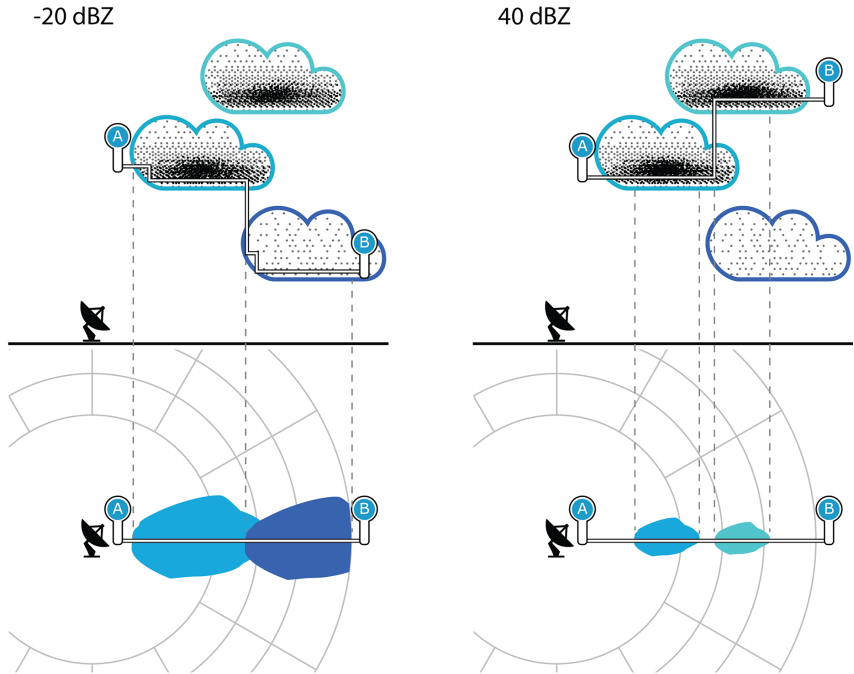


图 29 BASE，阈值为 -20 和 40 dBZ

4.5.1.2 计算 BASE

对于图像中的每个像素，算法都会按如下方式计算 **BASE**：

1. 计算雷达周围的等距方位 (AzEQ) 点。
2. 使用 AzEQ 中的坐标计算与 radar (vector length) 的距离。
3. 检查 AzEQ 点是否位于 **BASE** 产品的雷达范围内。
4. 计算与 radar (atan2) 的方位角。
5. 确定反射率值超过阈值的最低扫描。
6. 通过从最低扫描高度计算反射率超过阈值的最低点的高度，优化最小高度的计算。
计算使用 `minHeightOfSweep`，这需要向下计算直到不再有反射率。

扫描的最小高度表示阈值中定义的具有最小反射率的高度。

该算法向下扫描，直到找到没有超过阈值的反射率值的高度。结果是具有有效反射率的最后一个高度。

最终生成产品是所选 dBZ 阈值的回波 BASE 高度的彩色编码图。

4.5.2 等高平面位置指示器 (CAPPI)

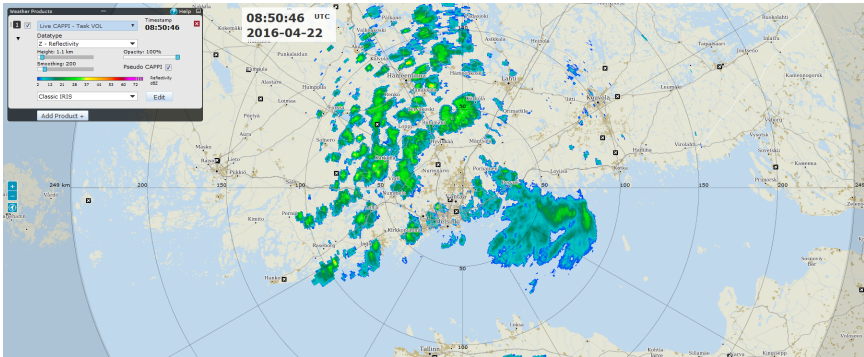


图 30 CAPPI 示例

按需 **CAPPI** (等高 PPI) 显示选定高度处信号反射率的水平横截面。

在以下横截面图像中，对定义的 5 km 恒定海拔高度计算 **CAPPI** 产品。红线表示来自射束数据的插值，而黑线表示恒定海拔高度。

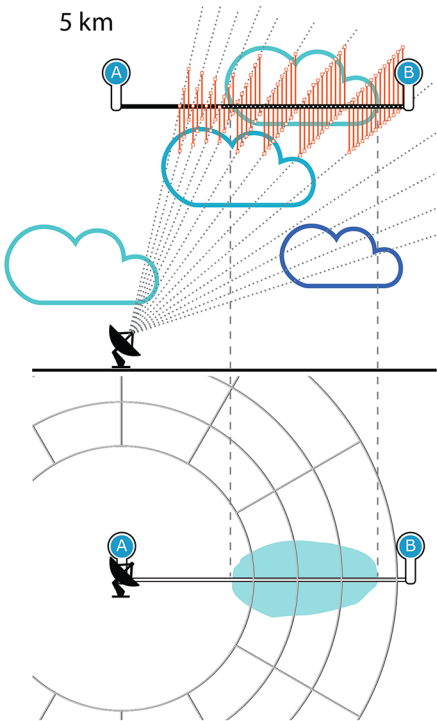


图 31 CAPPI 测量定义的海拔高度



该图像未显示实际 CAPPI 产品中包含的云反射率值。



可选的雷达产品平滑处理针对位图图像执行，而不是针对体积数据执行。

更多信息

- 横截面工具 (第 29 页)
- 平面位置指示器 (PPI) (第 68 页)
- 产品层设置 (第 22 页)

4.5.2.1 CAPPI 高度值

可配置高度 (km) 定义的是图中所显示的横截面的海拔高度。

高度滑块用于定义所显示的 **CAPPI** 高度。

下面的第一张图显示了海拔 3 千米处的 **CAPPI** 所呈现的气象情况。

第二张图显示了海拔 5 千米处的 **CAPPI** 所呈现的气象情况。



图中的 A 和 B 表示贯穿雷达扫描体积的垂直横截面的起点和终点。

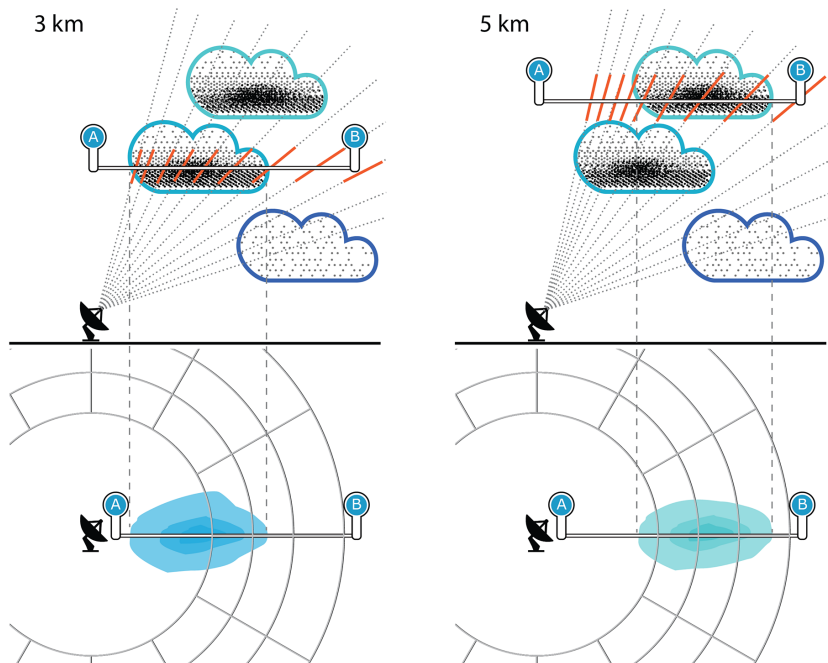


图 32 3 km 和 5 km 高度处的 **CAPPI**

4.5.2.2 伪 CAPPI

选择 **Pseudo CAPPI** 选项，将伪 **CAPPI** 计算添加至您的 **CAPPI** 产品。

Pseudo CAPPI 会尝试可视化雷达范围内未直接测量的部分，例如雷达周边区域以及海拔最高处的体积边界。

在第一张横截面图像中，**CAPPI** 产品是根据给定恒定海拔高度上的射线数据计算得出的。红线表示来自射束数据的插值，而黑线表示恒定海拔高度。

在第二张横截面图像中，红色粗线指示了 **Pseudo CAPPI** 产品如何利用最近射线的值在恒定高度上和以下的范围内扩展 **CAPPI** 产品。

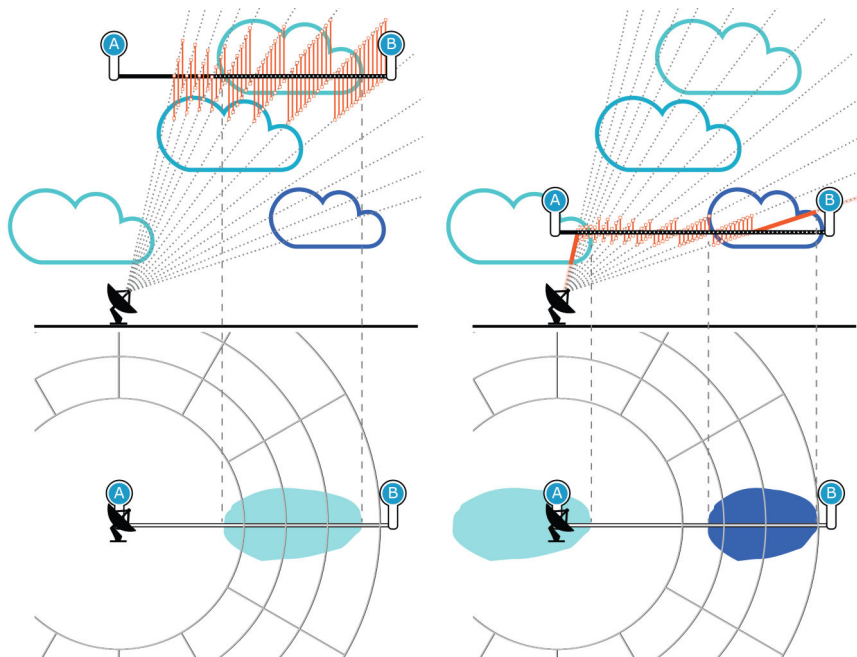


图 33 **Pseudo CAPPI**，扩展自 **CAPPI**



该图像未显示实际 **CAPPI** 产品中包含的云反射率值。



并非所有 **Pseudo CAPPI** 数据都源自 **CAPPI** 高度，部分数据可能与实际高度相差甚远。

4.5.2.3 计算 CAPPI

通过读取整个扫描体积数据并计算选定海拔高度的水平横截面，可在屏幕上显示 **CAPPI** 产品。横截面绘制为栅格化的位图。直接测量的数据仅来自雷达脉冲与所选海拔高度层相交的区域。位图的其余部分从已知值进行水平和垂直内插。

计算 **CAPPI** 产品要求首先完成一次完整的 **PPI** 体积扫描。仅在扫描和处理完全部体积数据后才更新 **CAPPI** 产品。

对于图像中的每个像素，算法都会按如下方式计算 **CAPPI** 产品：

1. 从 **CAPPI** 等高平面点中（在仰角上）最接近的两个体积数据点检查等距方位 (**AzEq**) 圆柱体积。
2. 在最接近的仰角上线性插值体积数据点，以定义单个 **CAPPI** 平面数据点值。

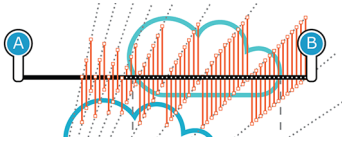


图 34 基于两个最近数据点计算 **AzEq** 圆柱体积

更多信息

- 计算 **PPI** (第 70 页)

4.5.3 按需最大数据 (MAX)

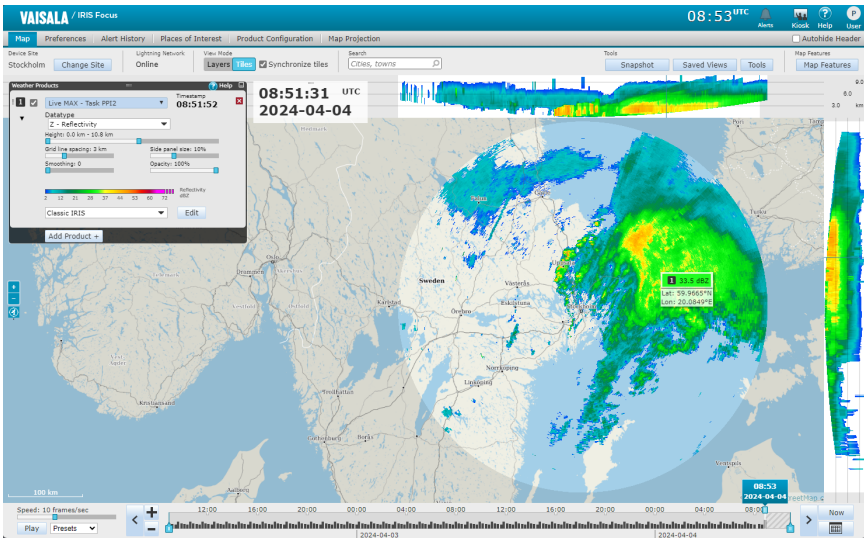
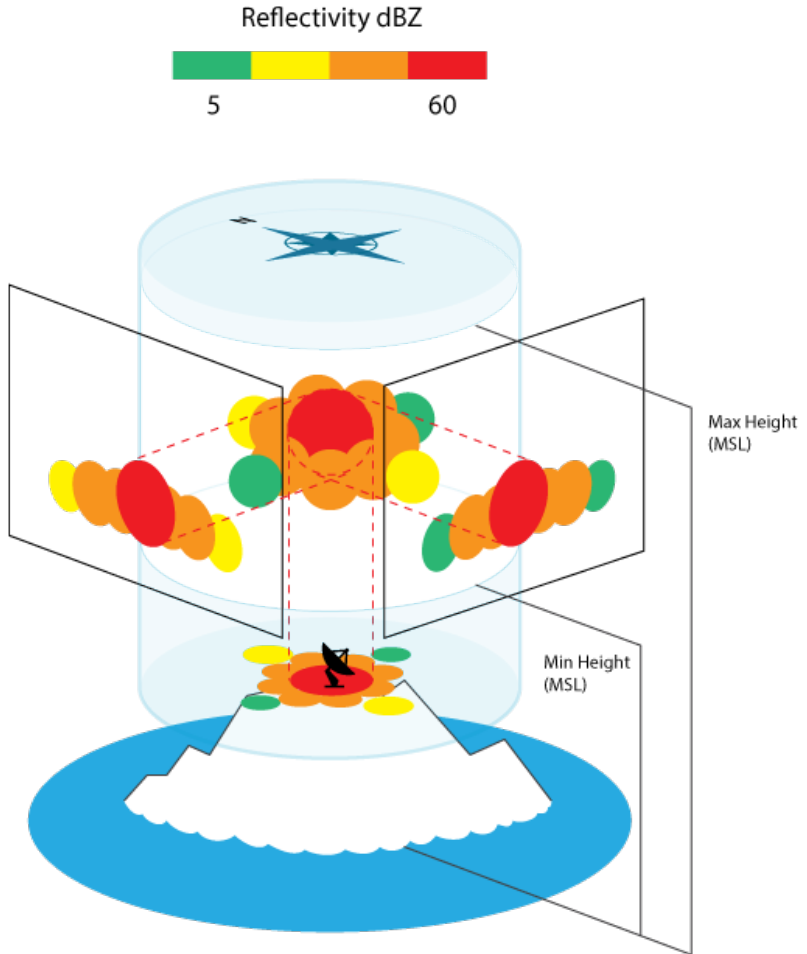


图 35 **MAX** 示例

按需 **MAX** 显示的是出现最大数据（例如反射率）时的回波高度。

您可以在观测恶劣天气区域（例如从近地层到对流层之间的区域、融化层以下或以上区域）时使用 **MAX**。



在主视图中，**MAX** 显示的是测量区域所有点中的最大值。顶面板和右侧面板显示的是两个水平投影：南北向水平投影和东西向水平投影。

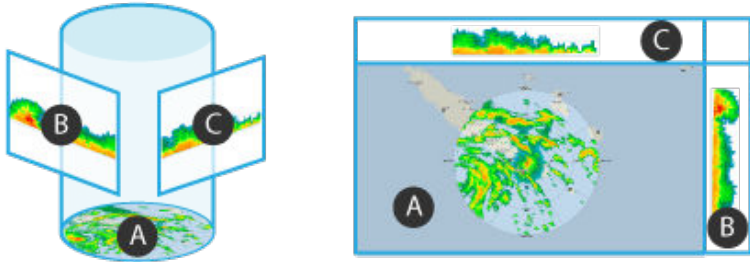
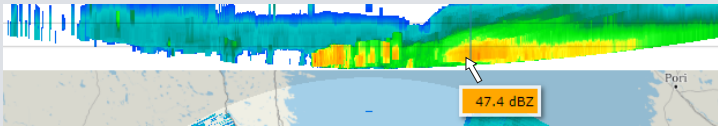


图 36 MAX 视图

- A 水平方向最大投影
- B 南北向最大投影
- C 东西向最大投影



要显示有关测量区域的详细信息，请将鼠标悬停在地图视图或侧面板中的测量区域上。



4.5.3.1 MAX 高度值

可配置的高度定义了用于计算 MAX 产品的海平面以上的测量区域 (MSL)。

使用高度滑块定义显示的 MAX 上下高度。

使用网格线间距滑块定义侧面板和顶面板网格线之间的距离。

使用侧面板大小滑块定义侧面板和顶面板的屏幕尺寸。

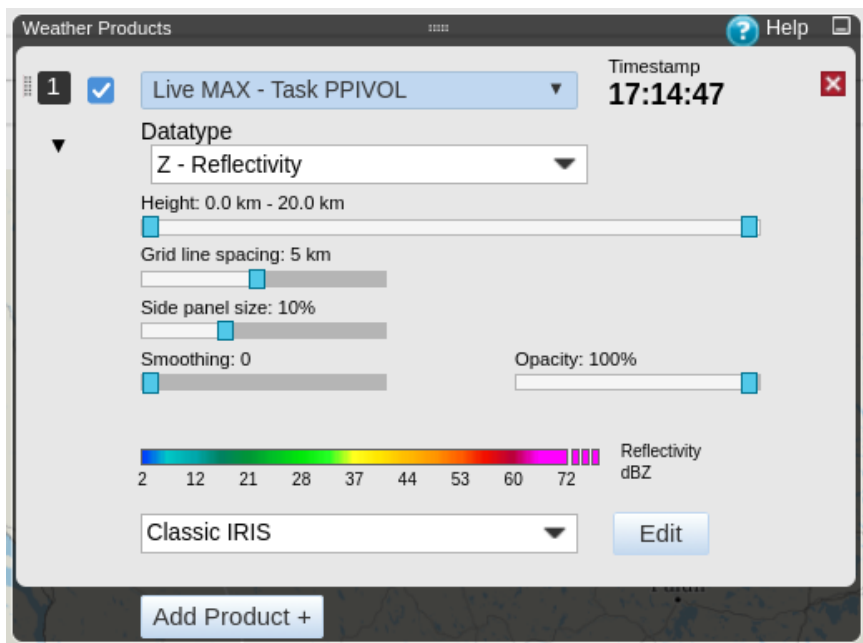


图 37 MAX 设置



在大多数情况下，请勿使用平滑，因为平滑过滤器可减小最大值。



您可以在显示画面右上方检查高度值。

更多信息

- [产品平滑处理 \(第 36 页\)](#)

4.5.3.2 计算 MAX

对于图像中的每个像素，算法都会按如下方式计算 MAX：

1. 计算雷达周围的等距方位 (AzEQ) 圆柱体积。
2. 使用 AzEQ 中的坐标计算与雷达的距离（矢量长度）。
3. 如果这一特定产品对应的点位于雷达范围内，算法将计算其与雷达的方位角。
4. 算法利用先前的计算结果来计算特定气柱的最大数据值。

水平方向最大投影取每个像素的用户指定层中的最高数据值进行计算。

东西向最大投影取沿相应南北线的每个像素的最大数据值计算得出。

南北向最大投影根据沿东西线的最大数据值计算得出。

4.5.4 平面位置指示器 (PPI)

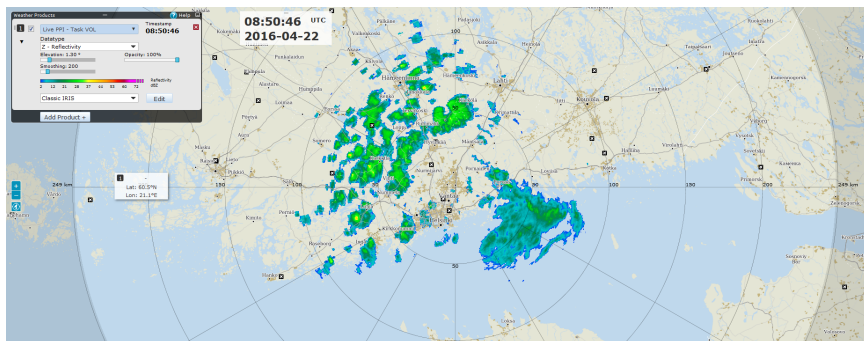


图 38 PPI 示例

PPI（平面位置显示器）显示近地层上的信号反射率，近地层是雷达以固定的仰角执行完整的 360° 水平扫描时形成的。

PPI 是经典的雷达视图，该视图用于视觉天气监视和空中交通管制以及其他用途。扫描完成后立即刷新产品，而不是等待完整体积扫描结束。

在下面的图像中，在突出显示的仰角上执行 **PPI** 扫描。

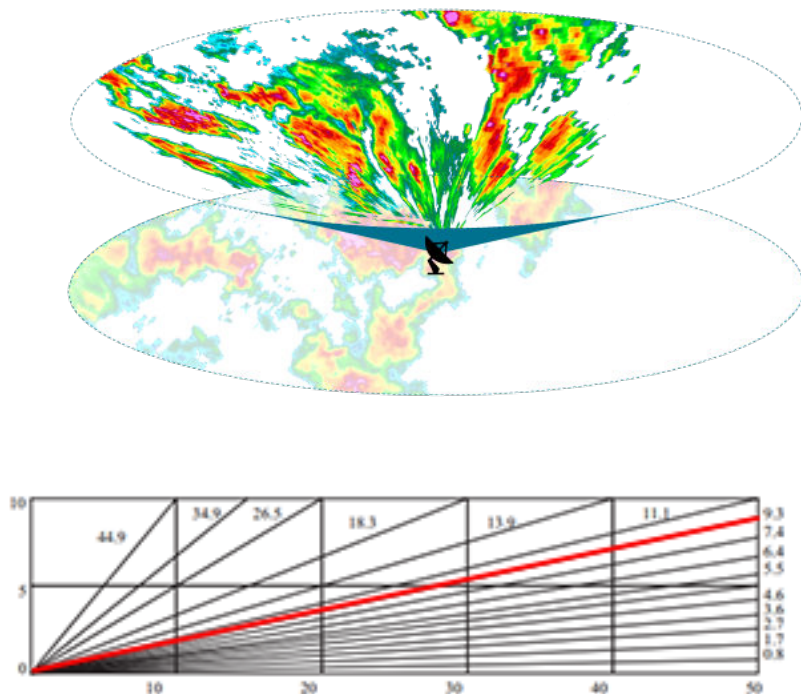


图 39 PPI 测量定义的仰角

4.5.4.1 PPI 仰角

可配置仰角定义了图中所显示的仰角扫描。

仰角滑块用于定义所显示的 PPI 仰角。

第一张图显示的是仰角定义为 45° 时的 PPI。在该图中，IRIS 产品中显示的是高云。

第二张图显示的是仰角定义为 20° 时的 PPI。在该图中，IRIS 产品中显示的是低云。



图中的 A 和 B 表示贯穿雷达扫描体积的垂直横截面的起点和终点。

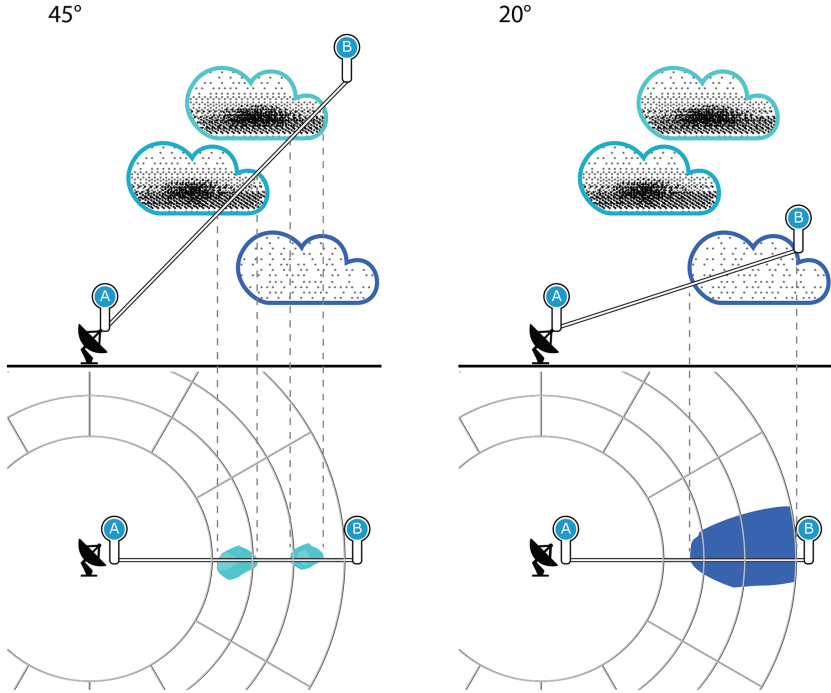


图 40 仰角分别为 45° 和 20° 时的 PPI

4.5.4.2 计算 PPI

对于图像中的每个像素，算法都会按如下方式计算按需 PPI：

1. 将像素坐标转换为地图坐标。
2. 将地图坐标转换为雷达周围的等距方位 (AzEq)。
3. 计算到雷达的距离（矢量长度）以及与雷达 atan2 形成的方位角。
4. 使用扫描参数计算该点的实际值。

4.5.5 回波厚度 (THICK)

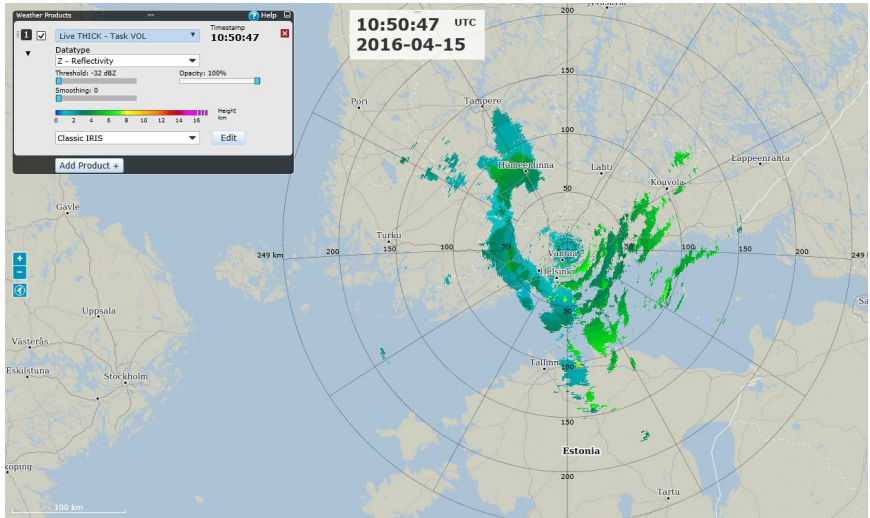


图 41 THICK 示例

THICK 是雷达指明的降水区域的云层厚度。

THICK 计算 **BASE** 产品与 **TOPS** 产品之间的差值。

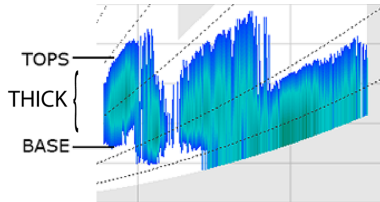


图 42 THICK 与 BASE 和 TOPS

更多信息

- 基本回波 (BASE) (第 57 页)
- 回波顶 (TOPS) (第 73 页)

4.5.5.1 THICK 阈值

可配置的阈值定义了为显示在图像中而必须提供的最小反射率。

下面的第一个图像显示定义了 -20 dBZ 阈值的 **THICK**。在此图像中，显示了更多数据，包括较低，密度较小的云量。

在第二个图像中，阈值为 40 dBZ，显示的数据集要少得多，仅包含反射率为 40 dBZ 或更高的云层。

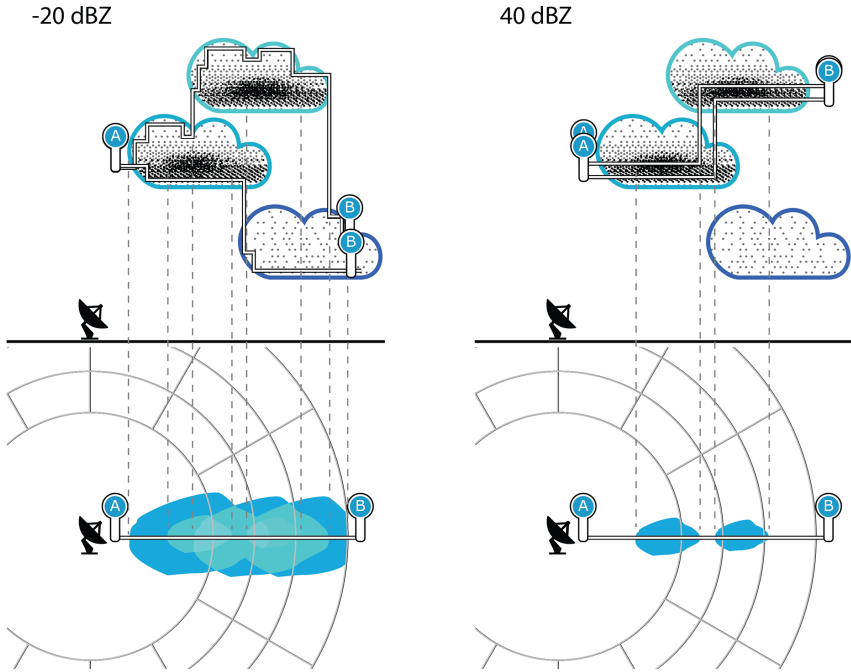


图 43 阈值为 -20 dBZ 和 40 dBZ 的 THICK

4.5.5.2 计算 THICK

IRIS Focus 计算 THICK 的方法是：计算某个点处的 TOPS 和 BASE 并从 TOPS 中减去 BASE。

更多信息

- 计算 BASE (第 59 页)
- 计算按需 TOPS (第 74 页)

4.5.6 回波顶 (TOPS)

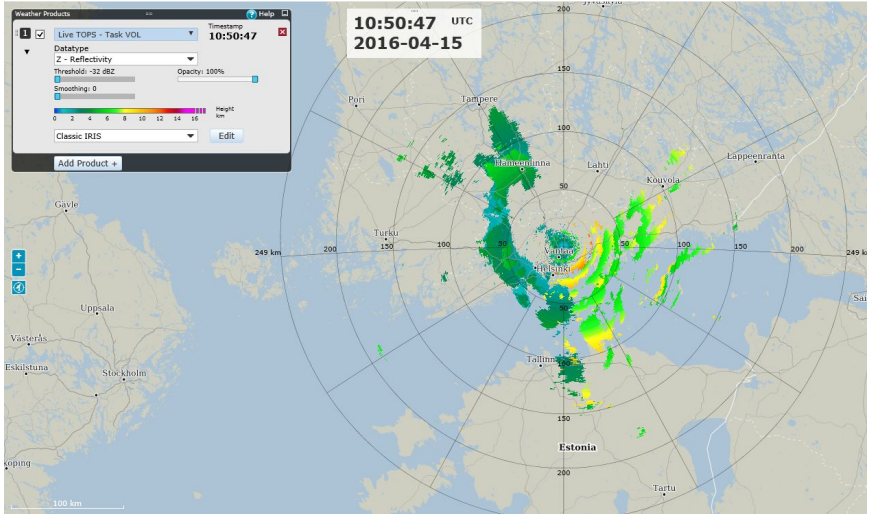


图 44 TOPS 示例

TOPS (亦称回波顶) 是雷达指示的降水区域的顶部。系统在每个像素位置定位已定义反射率阈值的最高海拔高度。

TOPS 显示探测到的信号回波高于**阈值** (dBZ) 中定义的值, 该阈值通常用于测量降水区域或云层的顶部。

TOPS 在识别强烈的上升气流、恶劣的天气和冰雹时非常有用。

与 **TOPS** 产品相反的是 **BASE** 产品。

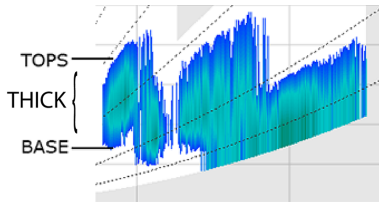


图 45 **BASE** 和 **TOPS** 产品

更多信息

- [基本回波 \(BASE\) \(第 57 页\)](#)
- [回波厚度 \(THICK\) \(第 71 页\)](#)

4.5.6.1 TOPS 阈值

可配置的阈值定义了为显示在图像中而必须提供的最小反射率。

下面的第一个图像显示定义了 -20 dBZ 阈值的 **TOPS**。在此图像中，云中较高的，密度较小的部分显示在演示的图像中。在 **TOPS** 中，使用较低的阈值可以帮助确定周围降水的高度。例如，只有强烈的对流风暴（可能是由于冰雹的影响），能生成高于结冰层的 1 km 50 dBZ TOP。

在具有 40 dBZ 阈值的第二个图像中，较高的云部分没有显示在演示的图像中，因为其反射率值低于定义的阈值。

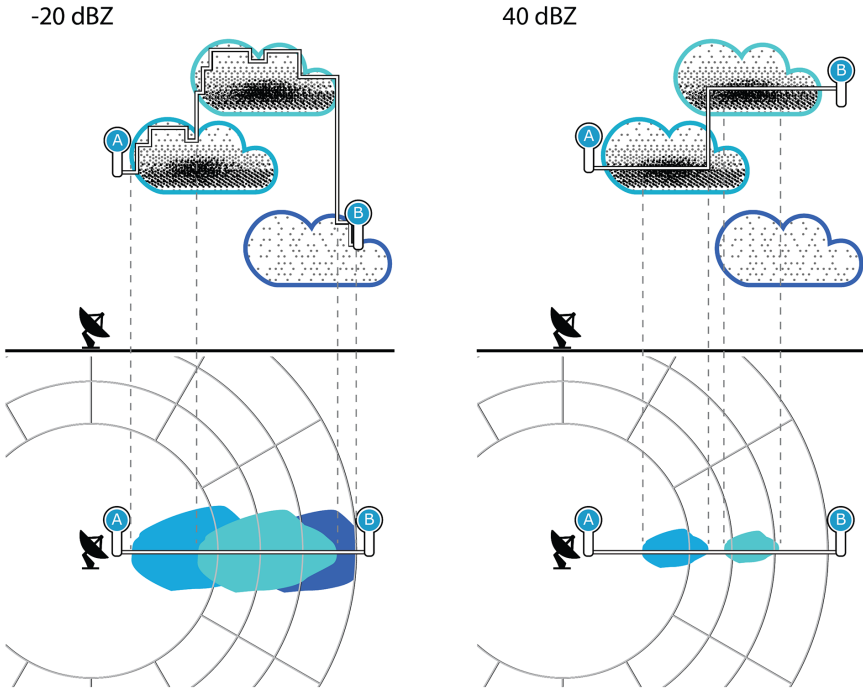


图 46 阈值为 -20 dBZ 和 40 dBZ 的 **TOPS**

4.5.6.2 计算按需 TOPS

对于图像中的每个像素，算法都会按如下方式计算按需 **TOPS**：

1. 计算雷达周围的等距方位 (AzEQ) 点。
2. 使用 AzEQ 中的坐标计算与 radar (vector length) 的距离。
3. 检查 AzEQ 点是否位于 **TOPS** 产品的雷达范围内。
4. 计算与 radar (atan2) 的方位角。

5. 确定反射率值超过阈值的最高扫描。
6. 通过从最高扫描高度计算反射率超过阈值的最高点的高度，优化最大高度的计算。
计算使用 `maxHeightOfSweep`，这需要向上计算直到不再有反射率。

扫描的最大高度表示阈值中定义的具有最小反射率的高度。

该算法向上扫描，直到找到没有超过阈值的反射率值的高度。结果是具有有效反射率值的最后一个高度。

最终生成的产品是所选 dBZ 阈值的回波顶高度的彩色编码图。

4.5.7 Turbulence

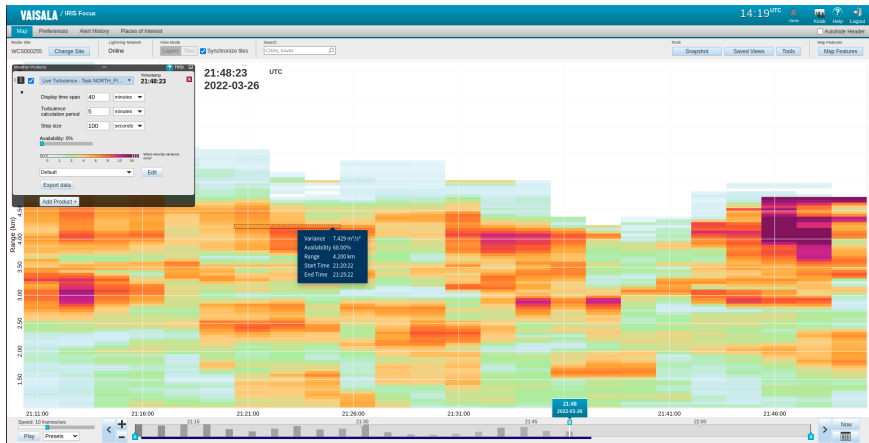


图 47 Turbulence 示例

Turbulence 产品可以通过多普勒速度的波动更好地了解风速的时间和空间变化。它们的计算方式为指定的计算时间段内多普勒速度的方差，以 m^2/s^2 表示。**Turbulence** 产品只能应用于 Windcube 扫描激光雷达的固定（指向）扫描。

在产品显示中，每个湍流计算周期以竖条表示。颜色的变化表示湍流值的变化。X 轴表示时间，Y 轴表示范围。

时间线上的彩色区域表示查询时间。

显示的图没有底层地图，但是可以在 **并列显示** 模式中使用图旁边的其他天气产品查看地图平铺图像。

查看 Turbulence 产品

您可以选择显示湍流的时间间隔。在产品配置窗格中可以选择以下内容：

表 14 湍流配置参数

参数	说明
显示时间跨度	当前正在显示的数据的持续时间。在时间轴上显示为彩色区域。在此时间段内收集指向扫描，然后以图形表示。
湍流计算周期	计算一个湍流值的时间跨度。
时变大小	新计算周期起点之间的间隔。默认值与计算窗口值相同。

下图描述了这些值之间的依赖关系。竖条表示湍流计算周期。如果您设置的时变大小小于湍流计算周期，您将获得更多粒度。但是，此时，您会遇到这样的情况：在查询时间开始时，第一个湍流计算周期尚未完成，而第二个湍流计算周期已经开始。

激光雷达的数据

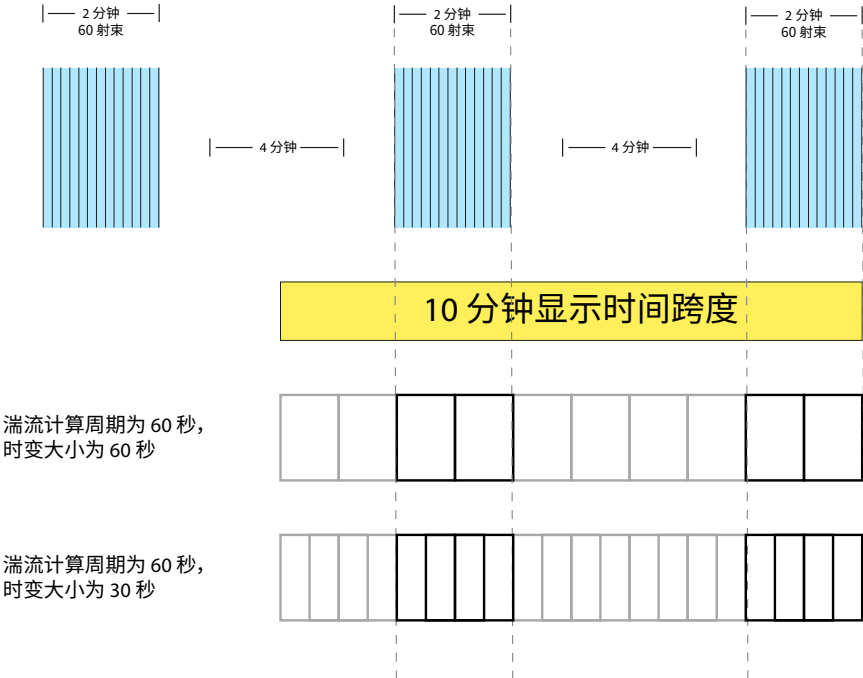


图 48 湍流计算周期和时变大小

4.5.7.1 配置 Turbulence

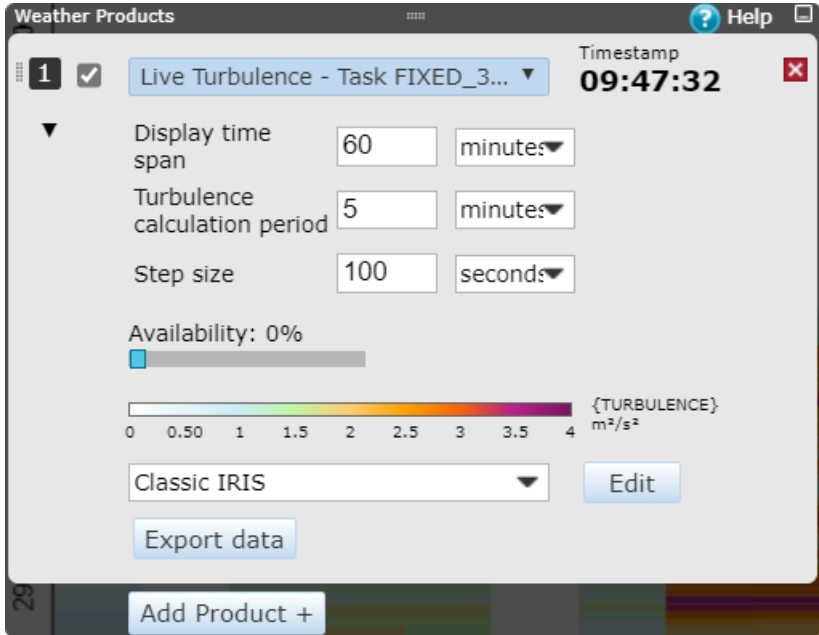


图 49 气象产品 窗格中的 Turbulence 产品

Turbulence 产品显示了许多竖条，每个竖条宽 **时变大小**。显示的实际时间跨度将等于或大于 **显示时间跨度** 值，以便仅显示完整竖条。

如果 **显示时间跨度** 为 20 分钟，**时变大小** 为 2 分钟，将产生 10 根竖条，显示的实际时间跨度为 20 分钟。但是，如果 **显示时间跨度** 为 21 分钟，**时变大小** 为 5 分钟，将产生 5 根竖条，显示的实际时间跨度为 25 分钟。

- ▶ 1. 单击 ▶ 以显示详细产品设置。
- 2. 设置 **显示时间跨度** 字段中显示数据的周期，以分钟或秒为单位。
- 3. 设置 **紊流计算期间**，以分钟或秒为单位。
- 4. 设置 **时变大小**，以分钟或秒为单位。
- 5. 使用 **可用性** 滑块设置测量可用性阈值（过滤掉可用性低于此值的数据）。

6. 从色阶下拉栏中选择色标。

单击**编辑**，编辑所选的色标或创建新的色标。



同时担任 **admin** 角色和 **focus** 角色的用户可以创建所有用户都可以选择使用的全局色标。

7. 单击 ▼ 以隐藏详细产品设置。



您可以使用 **导出数据** 将湍流数据导出到 NetCDF 文件。

4.5.8 距离时间指示器 (RTI)

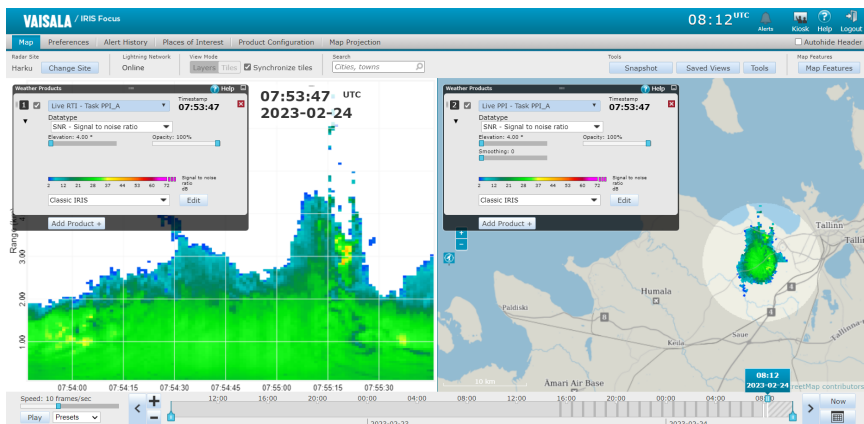


图 50 RTI 示例

距离时间指示器 (RTI) 产品显示原始扫描数据，其中横轴表示时间，纵轴表示范围。例如，它可用于在平铺地图视图中并排显示 **Turbulence** 产品和 **RTI**，以进行比较。**RTI** 支持 PPI 扫描和指向扫描。



在 **并列显示** 视图中，**RTI** 图表的最小单元尺寸分辨率可能与旁边显示的地图产品不同。地图产品显示的单元尺寸不小于 250 m，而 **RTI** 产品将显示传感器配置检测的内容。

将地图产品的最小单元尺寸分辨率设为 250 m，对于雷达等较小范围的传感器而言可能会更加明显。

4.6 预生成的气象产品

预生成产品由 IRIS Analysis 中的信号处理组件生成。IRIS Focus 读取产品列表，并在 IRIS Focus 地图视图上显示用户请求的产品。

雷达产品及其设置是预配置的，仅在 IRIS Focus 中显示。无法在 IRIS Focus 地图视图图中对其进行编辑。

IRIS Focus 可以拥有的预配置雷达产品的数量没有上限。

原始体积数据存储在 IRIS Analysis 服务器上。可以将数据归档到磁带或存储在大的磁盘阵列上。

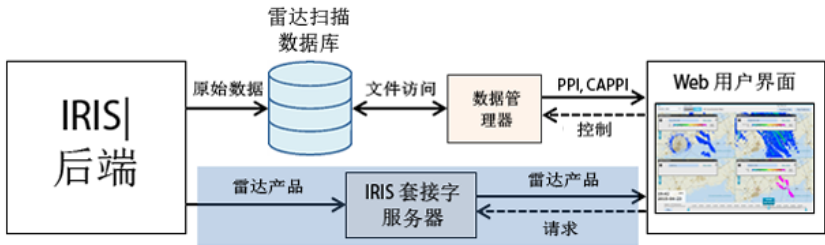


图 51 IRIS Analysis 到 IRIS Focus 的产品数据流

根据后端信号处理设置，将雷达产品光栅化为 2D 位图图像。图像通过 IRIS 套接字服务器接口发送到 IRIS Focus Web 用户界面。

当您在 IRIS Focus 中选择一个预配置产品时，IRIS Focus 将轮询套接字服务器并加载图像。

有关设置 IRIS Analysis 产品的信息，请参见 IRIS Product and Display Guide (M212928EN)。

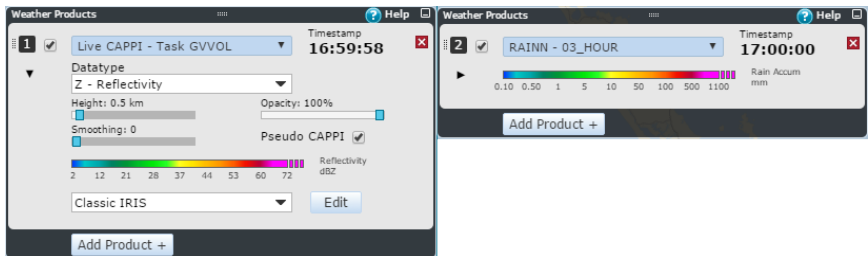


图 52 按需和预生成产品设置

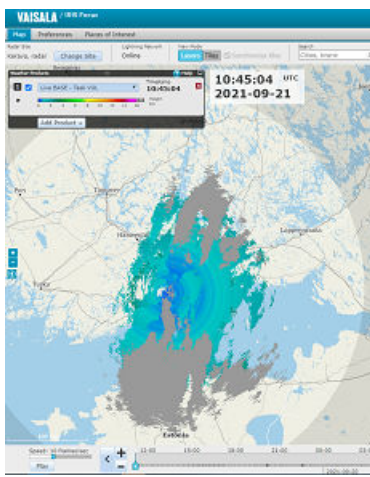
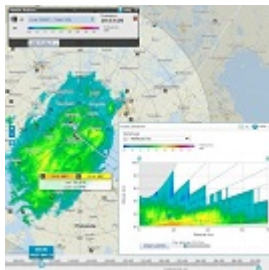
更多信息

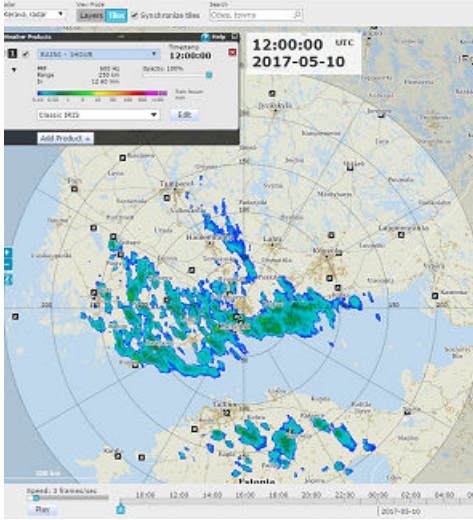

- › [IRIS Focus 概述 \(第 9 页\)](#)

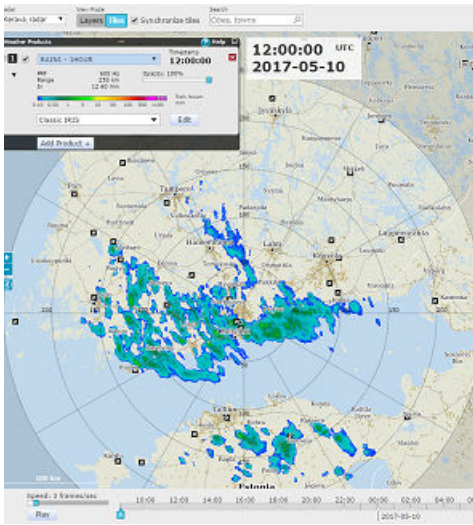
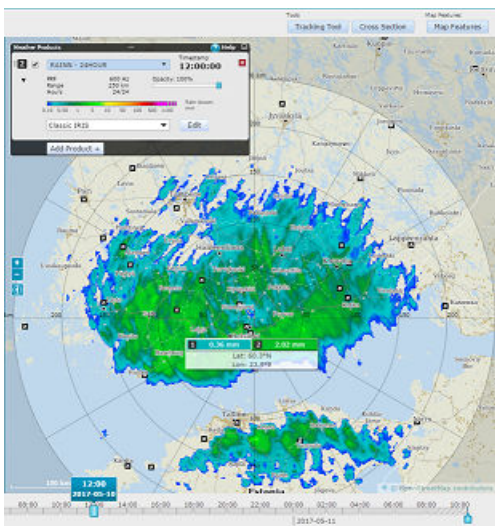
4.6.1 支持的预生成产品

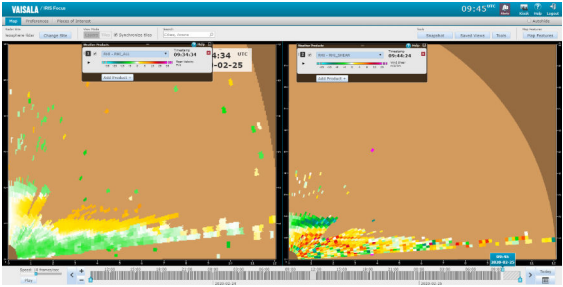
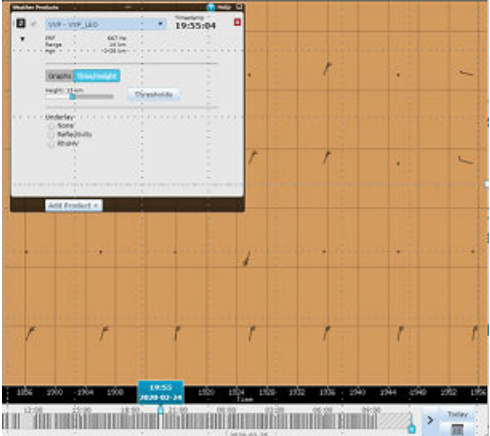
下表概述了 IRIS Focus 中支持的预生成产品。

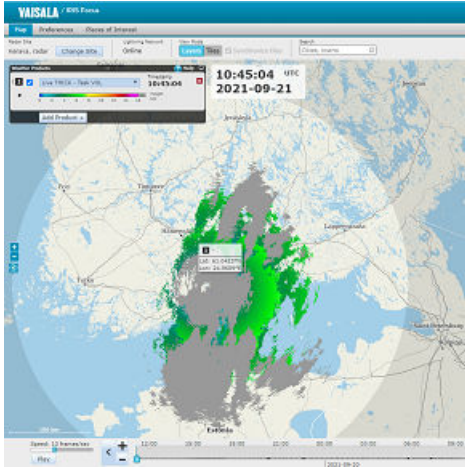
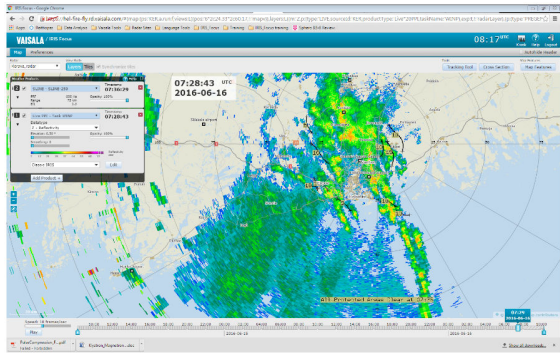
表 15 IRIS Focus 中支持的预生成产品

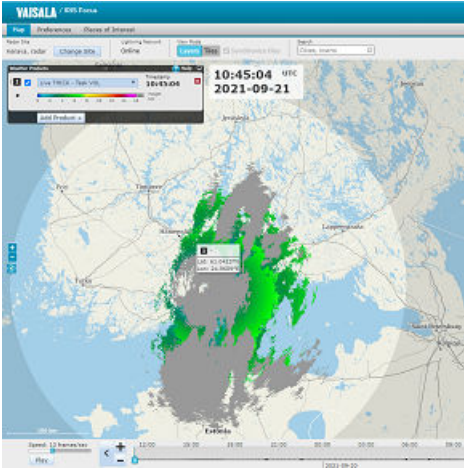

产品	描述
<p>BASE 回波底</p>	<p>BASE 用于确定回波底。</p> 
<p>BEAM 天线波束模式</p>	<p>BEAM 是全屏的横截面格式图像，用于在方位角和仰角坐标中显示范围平均强度。 BEAM 在调校期间使用，用于验证天线模式。</p>
<p>CAPPI 恒定海拔高度 PPI</p>	<p>CAPPI 是选定海拔高度处的水平切割，用于气象监视以及识别强烈风暴。它还可用于在空中交通应用中监控特定飞行高度上的气象情况。</p> 
<p>HMAX 最大强度产品的高度</p>	<p>HMAX 显示每个输出像素上方最大数据的高度。 该产品需要进行体积扫描。</p>

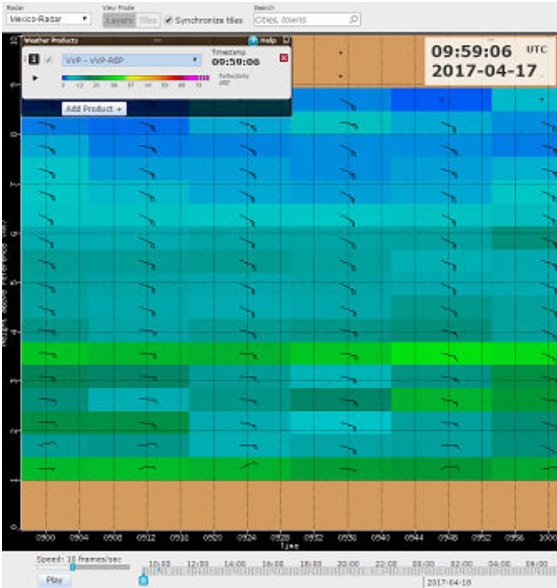
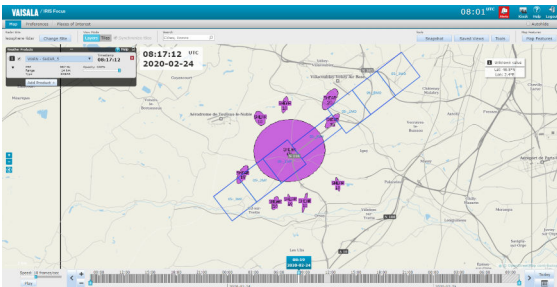
产品	描述
<p>LAYER</p>	<p>LAYER 可以计算摄取文件中任何极性数据类型的层平均值。 LAYER 也可以先转换为液体并计算 VIL Density。在计算 VIL Density 时，输出以 g/m^3 为单位。</p>
<p>MAX 最大数据</p>	<p>MAX 在侧窗格中显示每个像素的最大数据以及东西和南北最大投影。</p> 
<p>MLHGT 融化层高度</p>	<p>MLHGT 显示融化层海拔高度的地图。</p>
<p>MVF 运动矢量场</p>	<p>运动矢量场 (MVF) 描述了天气在一组产品中的常规运动。 IRIS Focus 将计算当前运动矢量 (MVF) 作为即时预报计算的第一步。</p>
<p>PPI 平面位置指示器</p>	<p>PPI 是主要用于气象监测目的的全屏图像。</p> 


产品	描述
<p>RAIN1 每小时累积降水量</p>	<p>RAIN1 是每小时累积降水量。</p> 
<p>RAINN N 小时累积降水量</p>	<p>RAINN 是最后 N 小时的累积降水量，其中 N 由用户选择。</p> 

产品	描述
<p>RHI 距离高度指示器</p>	<p>RHI 是显示风暴的详细横截面结构的全屏图像，用于标识强烈风暴、冰雹和亮带。</p> 
<p>RTI 距离时间指示器</p>	<p>RTI 沿水平轴显示时间，垂直轴显示来自雷达的范围。通常在观察固定目标时用于手动扫描。</p> 

产品	描述
<p>SRI 地表降雨强度</p>	<p>SRI 提供针对 RAIN1 产品的输入，以便获取累积降水量的最佳估算值，即使是在来自雷达的较大范围内也是如此。</p> 
<p>SHEAR 风切变</p>	<p>SHEAR 探测大气中的风切变，从而可以探测微爆气流、阵风锋面、中气旋、冷锋面和大气波。</p>
<p>SLINE 切变线（锋面边界）</p>	<p>SLINE 标记图像上两个气团之间的过渡。</p> 

产品	描述
<p>THICK 回波厚度</p>	<p>THICK 显示云回波的厚度。 THICK 与 TOPS 和 BASE 值之间的差值相同。 THICK 产品还计算所选 dBZ Contour 标识的层中的平均反射率。</p> 
<p>TOPS 回波顶图</p>	<p>TOPS 是所选 dBZ 级别顶部的彩色编码轮廓图。 Z 或 ZT 可用作该估计的基础。</p> 
<p>VAD 速度方位角显示</p>	<p>VAD 显示给定范围内的平均多普勒速度，该速度当雷达天线以固定仰角通过方位扫描旋转时随方位角而定。</p>
<p>VIL 垂直累计液态水</p>	<p>VIL 是包含在可选择大气层中的估计水深度（以毫米为单位）的彩色编码图。它是强烈风暴的最佳指标。</p>

产品	描述
<p>VVP 速度体积处理</p>	<p>VVP 提供在特定高度下的风速、风向和风散的折线图或时间高度横截面。</p> 
<p>WARN 警告/矩心</p>	<p>WARN 是自动的报警和矩心绘图。</p> <p>可以为关注区域和用户可选的警告条件设置自动报警。</p> <p>输出是报警信息和情况重叠图，显示风暴特征的矩心位置，例如高 VIL 或反射率。</p> 

产品	描述
<p>WIND 风速和风向</p>	<p>WIND 用风羽或风弦显示风速和风向。 您可以指定数据的范围和高度，以及显示的行的范围和方位角间距。</p> 

4.6.2 运动矢量场 (MVF)

运动矢量场 (MVF) 描述了天气在一组产品中的常规运动。

IRIS Focus 将计算当前运动矢量 (MVF) 作为即时预报计算的第一步。

您可以检查 **MVF** 产品以检查大气中降水的方向和速度，并验证临近预报的配置。



图 53 MVF 示例

运动矢量指示器

在 IRIS Focus 中，运动矢量场用风羽符号表示。显示屏上的运动矢量显示天气的运动方向。矢量上的短倒钩和三角旗表示速度，类似于风力显示中的风羽。圆圈表示无风的状况。

表 16 **MVF** 风羽符号

符号	速度 (m/s)	风速 (节)
○	无风	无风
—	<1.5	<3
—┘	2.6	5
—┘┘	5.1	10
—┘┘┘	7.7	15
—┘┘┘┘	10.2	20
—┘┘┘┘┘	25.7	50
—┘┘┘┘┘┘	38.5	75

IRIS Focus 计算 **MVF** 时需要通过即时预报算法传递可配置数量的雷达产品。

因为 **MVF** 的生成可能需要一些时间，IRIS Focus 对每个站点仅生成一个 **MVF** 产品。配置完成后，当来自 IRIS 的已配置类型的新产品到达时，IRIS Focus 会自动生成 **MVF** 产品。



您必须在开始使用即时预报之前配置 **MVF**。许多用户在安装期间执行配置，但也可以稍后进行。

配置完成后，当来自 IRIS 的已配置类型的新产品到达时，IRIS Focus 会自动生成 **MVF**。系统不会针对历史输入的产品来计算 **MVF** 产品。

更多信息

› [即时预报 \(第 41 页\)](#)

4.6.2.1 计算运动速度

IRIS Focus 临近预报功能使用 TREC 算法来确定运动矢量场 (MVF) 中各个场的预测速度。

TREC 算法

TREC (雷达回波相关跟踪法) 算法是一种基于最大互相关准则的迭代搜索方法，这种准则用于估计连续图像之间矢量网格中的运动。

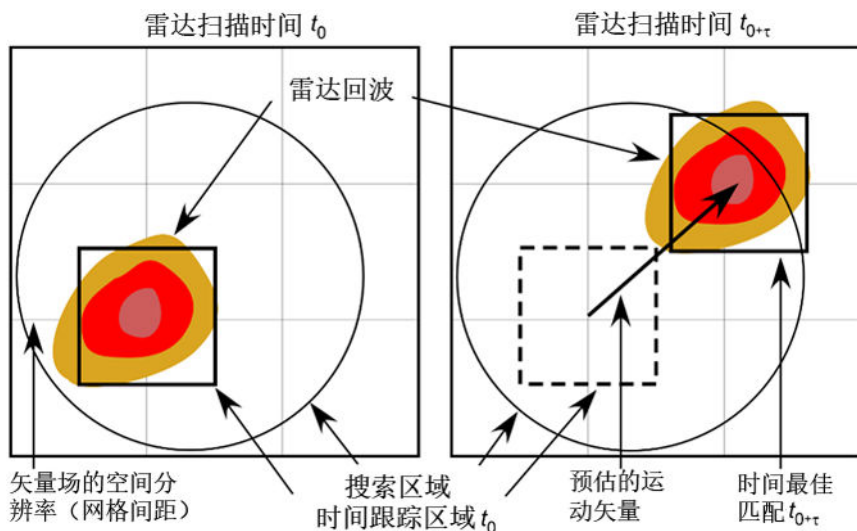


图 54 计算 TREC

t_0 当前时间

t_{t_0+T} 临近预报预测时间

1. 计算与此子网格内数据以及未来时间点 (T) 相对应的互相关系数， t_{t_0+T} 。
2. 计算这些位置之间的运动矢量。
3. 针对数据字段中的每个网格点或网格点子集重复此操作。

参考文献

有关 TREC 计算的更多信息，请参见公开参考文献。例如：

- Chornoboy, E. S., A. M. Matlin, and J. P. Morgan, 1994: Automatic storm tracking for air traffic control Lincoln Labs. J., **7**, 427–448.
- Li, L. W., W. Schmid, and J. Joss, 1995: Nowcasting of motion and growth of precipitation with radar over a complex orography. J. Appl. Meteor., **34**, 1286–1299.
- Mecklenburg, S., J. Joss, and W. Schmid, 2000: Improving the nowcasting of precipitation in an Alpine region with an enhanced radar echo tracking algorithm. J. Hydrol., **239**, 46–68.
- Rinehart, R. E., and E. T. Garvey, 1978: Three-dimensional storm motion detection by conventional weather radar. Nature, **273**, 287–289.
- Rinehart, R. E., 1981: A pattern-recognition technique for use with conventional weather radar to determine internal storm motions. Atmos. Technol., **13**, 119–134.
- Tuttle, J. D., and G. B. Foote, 1990: Determination of the boundary layer airflow from a single Doppler radar. J. Atmos. Oceanic Technol., **7**, 218–232.
- Wolfson, M. M., B. E. Forman, R. G. Hollowell and M. P. Moore, 1999: The growth and decay storm tracker. Preprints, Eighth Conf. on Aviation, Range, and Aerospace Meteorology, Dallas, TX, Amer. Meteor. Soc., 58–62.

4.6.3 警告/矩心 (WARN)

WARN 是自动的报警和矩心绘图。

可以为关注区域和用户可选的警告条件设置自动报警。

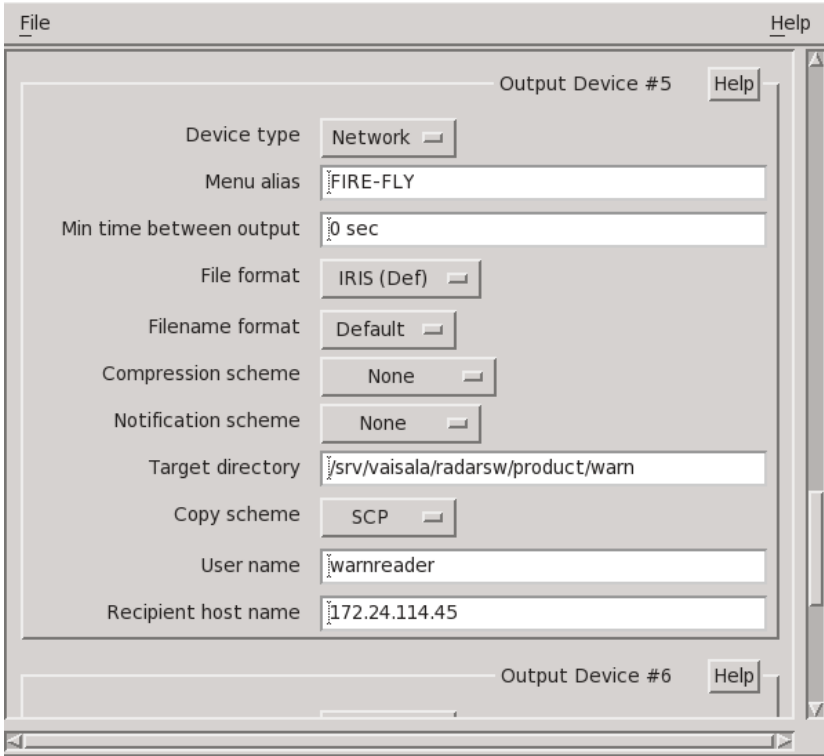
输出是报警信息和情况重叠图，显示风暴特征的矩心位置，例如高 **VIL** 或反射率。

4.6.3.1 为 **WARN** 产品配置 **IRIS** 输出设备

在 **IRIS** 中，必须将 **IRIS Focus** 服务器配置为 **IRIS** 复制 **WARN** 产品文件的目标输出设备。除菜单别名 和收件人主机名 字段会分别自动填充输出设备的名称和 **FIRE** 服务器的网络地址外，输出设备的配置应与以下内容类似（更改输出设备配置后，请务必保存并重新启动 **IRIS**）：

- ▶ 1. 在 **IRIS** 终端窗口中，键入：**setup&**
 IRIS Setup 实用程序启动。
2. 在 **IRIS Setup** 实用程序中，选择 **Output**。
3. 在 **Number of Output Devices** 中，将设备数量增加 1。

4. 向下滚动到第一个未配置的输出设备，然后开始为 IRIS Focus WARN 产品配置该设备。



- a. 在 **Device type** 字段中，选择 **Network**。
 - b. 在 **Menu alias** 字段中，键入输出设备的名称。
示例见图。
 - c. 在 **Recipient host name** 字段中，键入 IRIS Focus 服务器的网络地址。
示例见图。
5. 保存更改并重新启动 IRIS，以使更改生效。

4.6.3.2 将 WARN 产品从 IRIS 发送到 IRIS Focus

配置并安排好 WARN 产品日程后，就可以开始通过网络将 WARN 产品发送到 IRIS Focus 了。

- ▶ 1. 在 IRIS 终端窗口中，键入：**iris&**
IRIS Radar 应用程序启动。

- 2. 选择 **Menus > Product Output**。
- 3. 在 **Device** 菜单中，选择要向其发送产品的 IRIS Focus 设备。

 这是您在为 **WARN** 产品配置 **IRIS 输出设备 (第 90 页)** 中配置过的设备。

- 4. 筛选产品列表：

Malatya Product Output NETWORK6 MARKO : DEFAULT

File Menus Device Commands Help

Site Type Product Name Task From To Day Mon Year Files

X6T WARN [*] [*] [*] [*] [*] 100

Apply Grab All Wild Wild Time Commands

56/16001 Files 363.0K/39994.0M Bytes Default Opts Time

Site	Type	Name	Product-Specific-Parameters	Task	Date
WARN	R	01_04_155			
X6T	WARN	R_01_04_155	SLI 0.05qkm 1:In 3:Areas	GVVOL_A	13:23:20 15 DEC 2016
X6T	WARN	R_01_04_155	SLI 0.05qkm 1:In 3:Areas	GVVOL_A	13:11:20 15 DEC 2016
X6T	WARN	R_01_04_155	SLI 0.05qkm 1:In 3:Areas	GVVOL_A	12:59:20 15 DEC 2016
X6T	WARN	R_01_04_155	SLI 0.05qkm 1:In 3:Areas	GVVOL_A	12:47:21 15 DEC 2016
X6T	WARN	R_01_04_155	SLI 0.05qkm 1:In 3:Areas	GVVOL_A	12:35:20 15 DEC 2016
X6T	WARN	R_01_04_155	SLI 0.05qkm 1:In 3:Areas	GVVOL_A	12:23:20 15 DEC 2016
X6T	WARN	R_01_04_155	SLI 0.05qkm 1:In 3:Areas	GVVOL_A	12:11:20 15 DEC 2016
X6T	WARN	R_01_04_155	SLI 0.05qkm 1:In 3:Areas	GVVOL_A	11:59:20 15 DEC 2016
X6T	WARN	R_01_04_155	SLI 0.05qkm 1:In 3:Areas	GVVOL_A	11:47:20 15 DEC 2016
X6T	WARN	R_01_04_155	SLI 0.05qkm 1:In 3:Areas	GVVOL_A	11:35:20 15 DEC 2016
X6T	WARN	R_01_04_155	SLI 0.05qkm 1:In 3:Areas	GVVOL_A	11:23:21 15 DEC 2016
X6T	WARN	R_01_04_155	SLI 0.05qkm 1:In 3:Areas	GVVOL_A	11:11:20 15 DEC 2016
X6T	WARN	R_01_04_155	SLI 0.05qkm 1:In 3:Areas	GVVOL_A	10:59:20 15 DEC 2016
WARN	THUNDERSTRM				
X6T	WARN	THUNDERSTRM	THU 0.55qkm 1:In 13:Areas	SURV TRMM	13:34:20 15 DEC 2016
X6T	WARN	THUNDERSTRM	THU 0.55qkm 1:In 13:Areas	SURV TRMM	13:22:20 15 DEC 2016
X6T	WARN	THUNDERSTRM	THU 0.55qkm 1:In 13:Areas	SURV TRMM	13:10:19 15 DEC 2016
X6T	WARN	THUNDERSTRM	THU 0.55qkm 1:In 13:Areas	SURV TRMM	12:58:20 15 DEC 2016
X6T	WARN	THUNDERSTRM	THU 0.55qkm 1:In 13:Areas	SURV TRMM	12:46:20 15 DEC 2016
X6T	WARN	THUNDERSTRM	THU 0.55qkm 1:In 13:Areas	SURV TRMM	12:34:21 15 DEC 2016
X6T	WARN	THUNDERSTRM	THU 0.55qkm 1:In 13:Areas	SURV TRMM	12:22:20 15 DEC 2016

Files Only

All XXX ANK MAL KER KWA A-M X6T X7T X8T X9T X10 Exit

- a. 在 **Site** 字段中，选择正确的雷达站点。
- b. 在 **Type** 字段中，选择 **WARN**。
- c. 选择 **Apply**。

系统将显示为此雷达站点生成的 **WARN** 产品。

- 5. 右键单击 **Request** 列，然后选择要开始向其发送产品的站点。

在上面的示例中，**THUNDERSTRM WARN** 产品将发送到 **X6T** 站点。

5. 闪电产品

5.1 闪电产品生成

IRIS Focus 中的闪电产品数据源自于维萨拉闪电探测系统，该系统使用多个远程传感器探测雷电放电发出的信号，同时过滤掉非闪电电源产生的信号。每个传感器都将其数据发送到中央处理器（**Total Lightning Processor**，简称 TLP），闪电位置将在该处理器中得到确定。

为了确保传感器数据集适用于同一个闪电事件，TLP 会比较每个传感器记录该事件的时间，然后计算闪电事件的精确位置。TLP 还会记录每个闪电事件的多个描述性特征。

来自 TLP 的数据将被传送到 IRIS Focus。数据会被实时摄取到系统中，之后这些数据可由闪电产品在特定时间范围内进行请求。

单个 TLP 可以使用和合并来自多个其他 TLP 系统的数据集以生成数据超集。例如，如果来自三个邻近国家/地区的组织共享 TLP 数据，他们可以在每个 TLP 系统上拥有来自所有三个国家/地区的闪电解决方案的超集。之后，他们可以按闪电特征或地理区域创建数据馈送子集。然后将这些子集中的每一个都馈送到特定 Kafka 群集上的特定 Kafka 主题。每一个主题都可以为多个 IRIS Focus 系统提供数据。

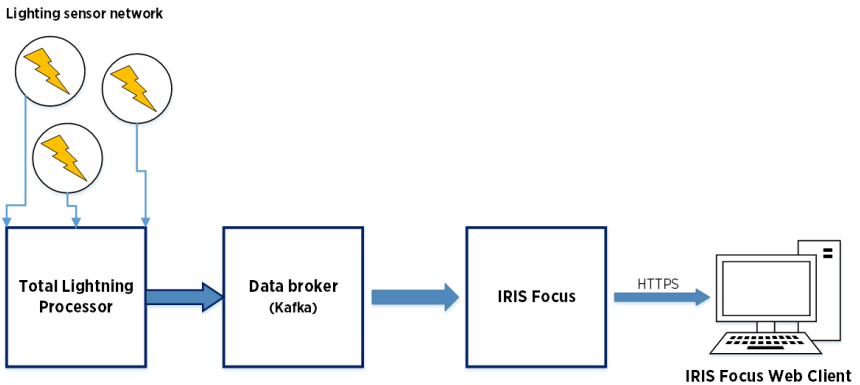


图 55 IRIS Focus 闪电体系结构

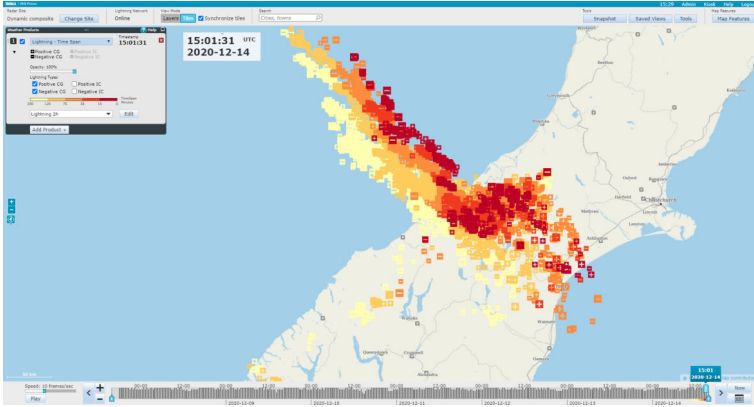
5.2 TimeSpan

TimeSpan 产品是最近闪电事件的数据可视化。它将闪电事件显示为彩色编码图标，这些图标以用户定义的间隔更改颜色。闪电图标的大小和形状指示闪电事件的类型、幅度和极性。您可以选择默认或自定义的配色方案。

发生新的闪电事件时，如果您正在查看当前时间，则会在该闪电周围显示一个动画圆圈。

在时间线上，您可以查看过去 7 天以内的闪电事件信息（最多 700k）。

Total Lightning Processor 可以配置为向 IRIS Focus 提供闪光或雷击数据。



1) 闪电数据：由 Transpower New Zealand Ltd. 提供

图 56 TimeSpan 产品

更多信息

- [动画时间线 \(第 26 页\)](#)
- [色标编辑器 \(第 33 页\)](#)
- [地图视图 \(第 18 页\)](#)

5.2.1 TimeSpan 产品配置

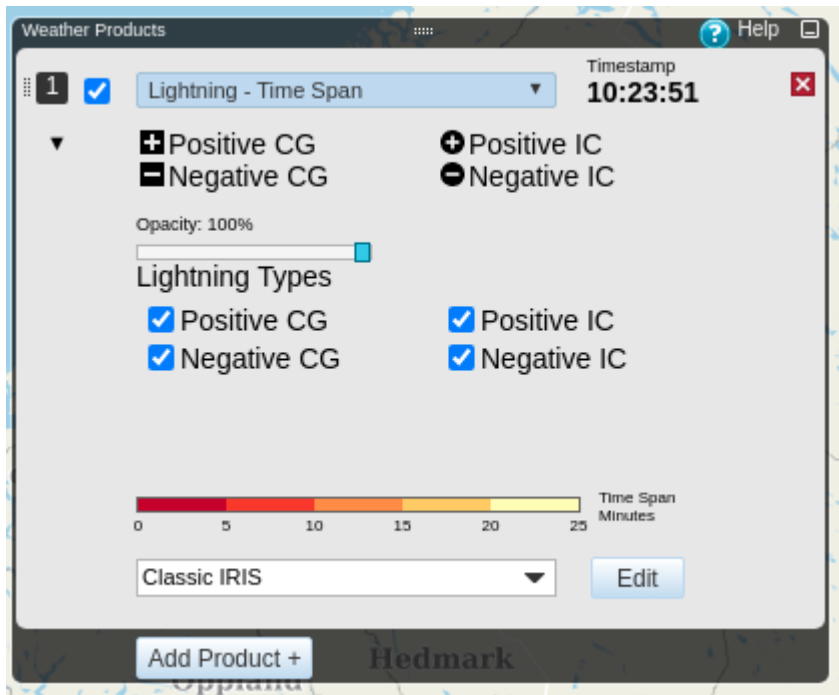


图 57 气象产品窗格中的 TimeSpan 产品

“负”表示电子向下流动的闪电，“正”表示电子向上流动的闪电。**CG**（云对地）表示对地放电，**IC**（云内）表示未接地放电。VHF（甚高频）传感器中的闪电事件无法测量放电或确定放电是否接地，并且始终被归类为**正 IC**。

从气象产品窗格中选择产品。

- ▶ 1. 单击 ▶ 以显示详细产品设置。
2. 使用不透明度滑块调整 TimeSpan 的不透明度。
可以在 0%（完全透明）到 100%（完全不透明）范围内设置不透明度。
3. 选择要在闪电类型中显示的闪电类型。
4. 从色阶下拉栏中选择色标。
单击编辑以编辑所选的色标或创建新的色标。
5. 单击 ▼ 以隐藏详细产品设置。

5.3 Lightning Threat Zone

Lightning Threat Zone 产品可使用闪电数据跟踪风暴单元，并会在计算预测路径和威胁区域时考虑速度和方向。它可以显示未来 60 分钟内将受闪电威胁的区域（以 10 分钟为增量），帮助您跟踪不断变化的风暴情况并据此制定计划。

每 10 分钟的增量会显示为一个单独的多边形，因此从当前时刻到未来一小时之间总共会显示 6 个多边形。每个多边形会每 2 分钟更新一次。



由于绘制威胁区域需要一段时间，因此 **Lightning Threat Zone** 产品不会在动画演示过程中显示。

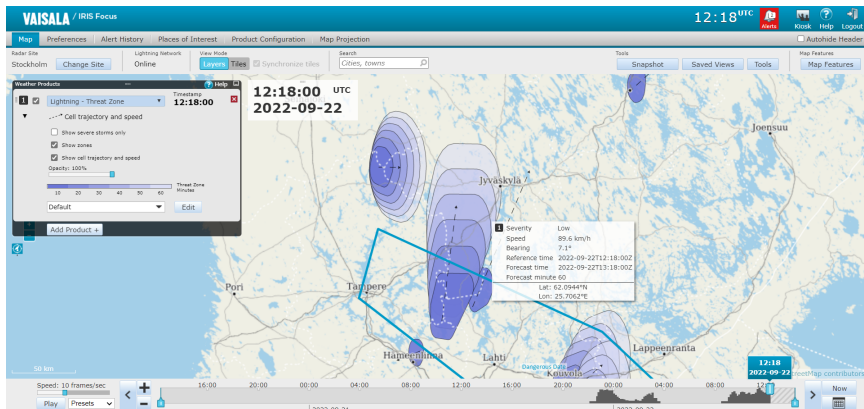


图 58 **Lightning Threat Zone** 产品。

更多信息

- 地图视图 (第 18 页)
- 色标编辑器 (第 33 页)

5.3.1 配置闪电威胁区

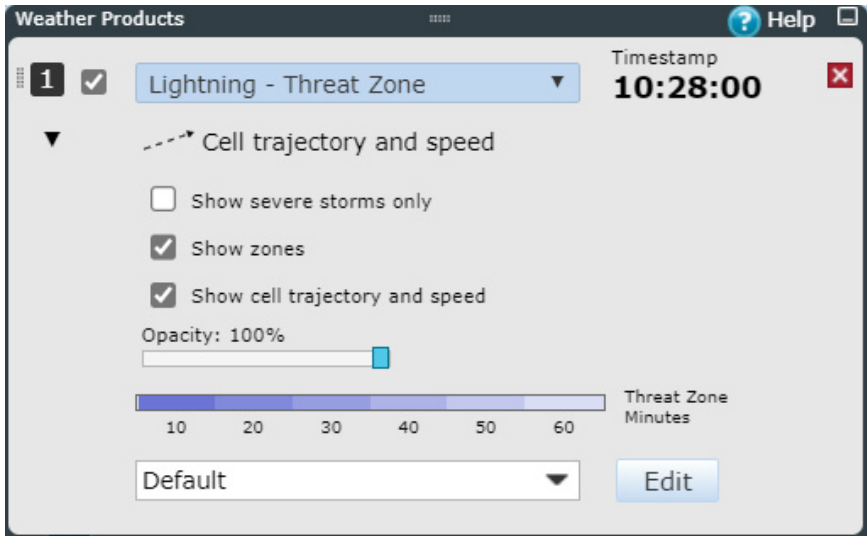


图 59 气象产品窗格中的 Lightning Threat Zone 产品

从气象产品窗格中选择产品。

- ▶ 1. 单击 ▶ 以显示详细产品设置。
- 2. 根据仅显示强烈风暴、显示区域和显示单元轨迹和速度条件选择您想要显示的数据。
- 3. 使用不透明度滑块调整 Lightning Threat Zone 的不透明度。
- 4. 从色阶下拉栏中选择色标。
- 5. 单击编辑以编辑所选的色标或创建新的色标。
- 6. 单击 ▼ 以隐藏详细产品设置。

5.4 Lightning Storm Intensity

Lightning Storm Intensity 产品会将每个雷暴的强度级别和当前风险区域显示为带有彩色编码矩心的蓝色多边形。

风暴的强度由矩形的颜色表示。黄色表示低强度，蓝色表示中等强度，红色表示高强度。

该产品在默认情况下不会被安装，并且需要特定的许可证。

5.5 网络运行状况

5.5.1 Network Health 产品概述

使用 **Network Health** 产品，您可以可视化闪电传感器网络的性能。该产品对 **Total Lightning Processor** 生成的性能估算值使用彩色编码的网格表示形式。

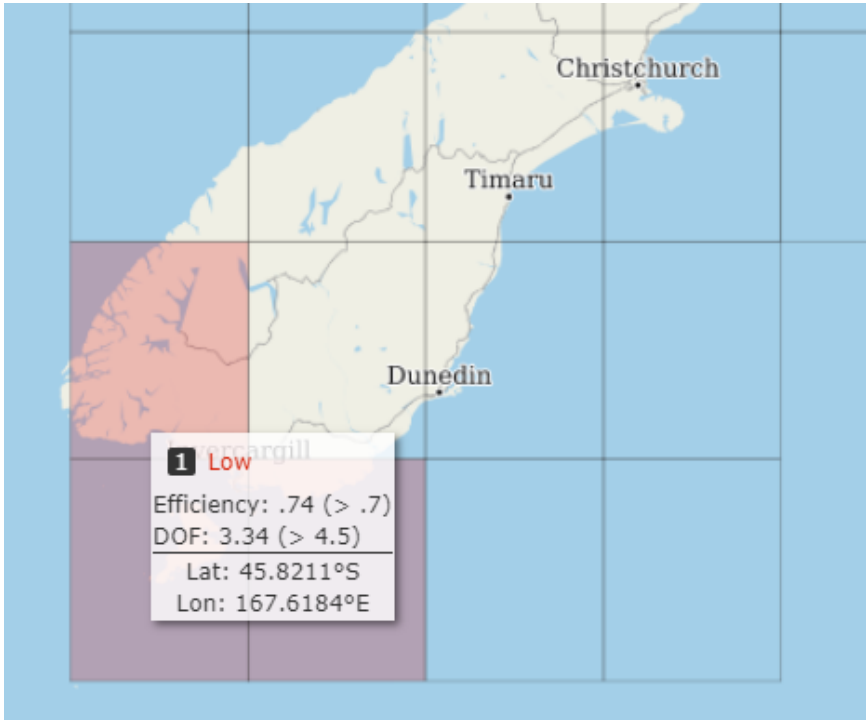
性能统计信息通过两种方式获得：

- 如果某个区域存在足够的闪电，则通过闪电位置数据获取性能指标。
- 如果不存在闪电，则传感器状态基于可参与探测该区域的传感器。

要运行 **Network Health** 产品，需要具有完全活动显示 IRIS Focus 许可证及高级功能 IRIS 闪电网络运行状况许可证。



Network Health 产品数据由您本地的 **Total Lightning Processor** 系统提供。它使用从系统生成的闪电数据以及与 TLP 相连的 LF 闪电传感器的状态和配置推导出的统计信息。**Network Health** 无法用于从外部提供商（例如 **GLD360**）引入的闪电数据，或 VHF 传感器提供的闪电数据。如果 **Total Lightning Processor** 混合配置了 LF 和 VHF 闪电探测器，运行状况建模算法将仅使用 LF 探测器提供的信息。



1) 闪电数据：由 Transpower New Zealand Ltd. 提供

图 60 Network Health 可视化

5.5.2 可视化 Network Health

闪电 Network Health 产品显示由多个单元构成的网格，并直观指示闪电网络对于每个单元中发生的闪电是否有足够的探测效率 (DE) 和平均自由度 (DOF)。如果估算的探测效率或平均自由度降至阈值以下，则会标记该单元（用颜色填充），指示其具有低 DE 或低 DOF。

应将被标记的单元视为在探测闪电事件时不够可靠。这并不意味着网络无法探测到该区域的闪电事件，而只是更可能会错过事件。

- ▶ 1. 要在地图上查看 Network Health，请在气象产品窗格上进行选择。
- 2. 将光标悬停在单元上可查看其状态的简短说明。
- 3. 使用不透明度字段可调整彩色单元的不透明度。

可以在 0%（完全透明）到 100%（完全不透明）范围内设置不透明度。

您不能调整与 **Network Health** 相关的颜色或阈值。这些值由系统管理员在 `vsoweb-override.ini` 文件中基于网络中闪电传感器的数量和间距进行确定和设置。如果 **Network Health** 始终显示关闭，请让系统管理员查看阈值设置。

5.6 GLD360

维萨拉全球闪电数据集 **GLD360** 提供实时闪电数据，可实现对恶劣天气的准确早期探测和跟踪。您可以在 IRIS Focus 中将 **GLD360** 数据作为外部 WMS 层查看。

GLD360 层是由维萨拉拥有和运营的统一全球网络提供的气象数据的可视化。该网络可即时探测到云地闪电和云闪电，并在一分钟内传送数据。

您将可以从所选的任何位置访问全天候闪电数据流。与其他外部 WMS 层类似，**GLD360** 是可与其他产品层以及地图层结合使用的图像层。

查看单个雷达站点时，**GLD360** 层将以等距方位投影的形式进行重新投影，查看多个站点时，则重新投影为 Web Mercator 投影。

GLD360 的探测准确度超过其他远程系统，包括卫星数据。它可探测全球各地大约 80% 的云地闪电和大部分云闪电，位置准确度为 2 到 3 km。

要使用 **GLD360** 层，IRIS Focus 服务器必须处于在线状态，并且您的组织必须具有有效的 **GLD360** 数据订阅。系统管理员需要启用层。

更多信息

- [用户角色 \(第 16 页\)](#)
- [外部 WMS 产品层 \(第 23 页\)](#)

6. 天气报警和关注地点

6.1 天气事件和报警

IRIS Focus 可以针对天气事件提供报警，例如用户定义的关注区域内可能出现强烈风暴、湍流或洪灾。您可以在地图上查看报警并以电子邮件和短信形式接收通知。

在 IRIS Focus 中，天气事件 指用户定义的一组与天气相关的条件。当地图上发生事件时，事件会以图标形式显示。

如果发生在关注区域，天气事件会触发报警。报警被触发时，用户可以收到通知。

关注区域是用户定义的区域，用户希望了解针对该区域特定天气事件的报警。

报警可以通过 API 发送到外部系统。有关更多信息，请参见 IRIS Focus Administrator Guide (M211850EN)。

更多信息

- [用户首选项 \(第 45 页\)](#)
- [创建天气事件 \(第 122 页\)](#)

6.1.1 报警 workflow

首先，**poweruser** 通过定义相关的气象标准来创建天气事件。这些天气事件的列表将可供创建了关注区域的所有用户使用。

接下来，用户必须创建关注区域，并选择要监控每个区域内的哪些天气事件。区域内发生所选的天气事件时会触发报警。

创建关注区域时，用户可以选择在该区域内触发的报警的严重程度级别。

与雷达数据相关的天气报警有 20 分钟的滞后期。如果出现相同类型的新事件并且处于相同关注区域中，IRIS Focus 将使报警保持激活状态。若 20 分钟内没有新事件发生，报警会清除。

更多信息

- [配置天气事件 \(第 123 页\)](#)

6.1.2 屏幕上的报警

当天气事件触发报警时，天气事件图标和关注区域会以不同颜色显示在地图上。您可以将鼠标悬停在该区域上以显示有关报警的更多信息。例如，您可以查看哪个设备生成了触发报警的数据。

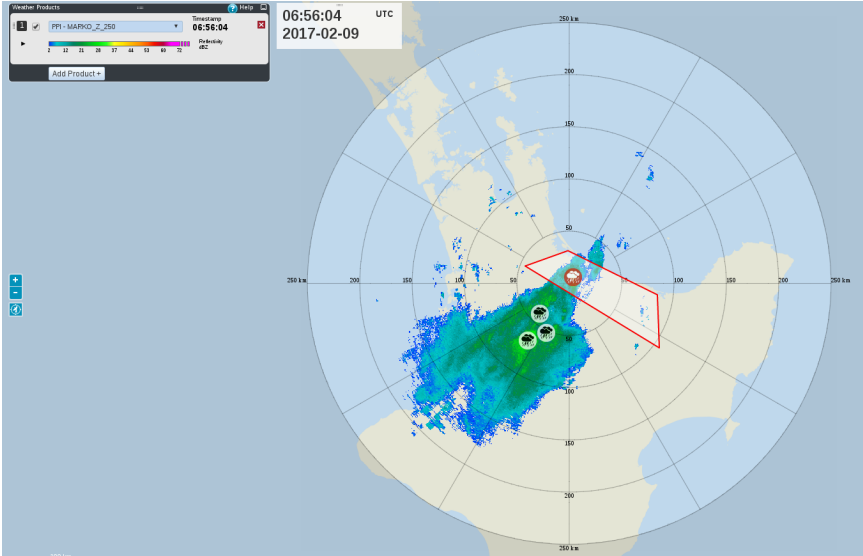


图 61 查看事件和报警

有效报警的数量显示在屏幕右上角的 **Alerts** 按钮上。单击该按钮可查看有效报警的列表。



图 62 显示目前存在 4 个有效报警的报警按钮

6.1.3 报警严重度

创建关注区域时，您可以选择在在该区域触发的报警的严重度。

选项如下：

- 信息（蓝色）：最低级别的报警
- 警告（黄色）：中等级别的报警
- 警报（红色图标）：最高级别的报警

例如，在非常重要的区域，您可能想要将报警的严重度设为最高，即，警报。另一方面，在不太重要的区域，您可能想要将报警的严重度设为较低的级别：警告或只是信息报警。

报警被触发时，这些区域的颜色会根据其报警严重度发生变化。

跟踪天气事件的进展

您可以使用不同的报警严重度轻松跟踪天气事件的进展：

6.1.4 报警通知

IRIS Focus 可以在关注区域内有报警被触发时向用户发送通知。具有 **focus** 角色的所有用户都可以为其个人关注区域配置通知。具有 **poweruser** 角色的用户可以为组织级别关注区域配置通知。

可用的通知类型包括声音、短信和电子邮件。

对于个人关注区域，将根据个人电子邮件或短信设置发送通知。对于组织级别关注区域，**poweruser** 可以配置系统向选定人员或电子邮件通讯组列表发送通知。

当关注区域进入报警活跃状态时，用户将收到通知，并且用户可以指定在该区域的报警清除时是否接收通知。

为确保用户在报警被触发时立即听到声音通知，请默认启用 Web 浏览器来播放声音。

关注区域通知设置

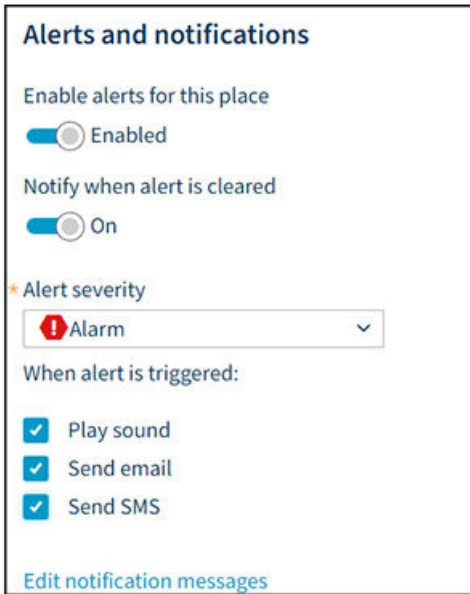


图 64 关注区域选项卡中的通知设置

通知的个人首选项

您可以使用**首选项**选项卡中的设置来定义是否接收报警通知。例如，您可以在度假时关闭通知。



如果您在接收来自组织级别关注区域的通知的通讯组列表中，即使您已在**首选项**中禁用通知，也会收到这些通知。此设置仅适用于以您的个人电子邮件地址或电话号码作为接收方的通知（例如 `firstname.lastname@organization.com`），不适用于以通讯组列表作为接收方的通知（例如 `all-meteorologists@organization.com`）。

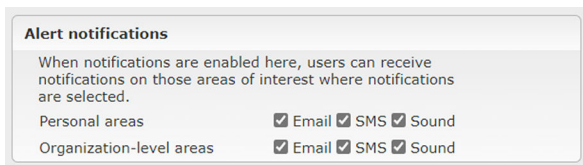


图 65 首选项选项卡中的通知设置

更多信息

- › [配置报警通知 \(第 109 页\)](#)

6.1.5 天气事件生成

当天气事件与一个或多个关注区域相关联时，IRIS Focus 将会开始监控气象数据，以寻找满足所有天气事件条件的状况。对于气象雷达数据，IRIS Focus 监控从范围内所有雷达接收的数据。当 IRIS Focus 找到匹配项时，会计为一个天气事件并将其显示在地图上。

如果某个天气事件未与任何关注区域相关联，IRIS Focus 将不会对该事件运行比较检查，因此不会在地图上显示事件图标。

当事件定义包含多个条件（例如，CAPPI 和闪电）时，这两个条件必须出现在同一地理区域，IRIS Focus 才会将其计为事件。也就是说，地理区域必须在地图上至少部分重叠。

6.1.6 所需的用户角色

下表显示了处理天气事件、报警和关注区域所需的用户角色（`user/kiosk`、`focus` 或 `poweruser`）。



要查看地图上的报警和报警历史记录，您需要具备 **focus** 角色。若要以电子邮件或短信形式接收通知，则没有任何限制。

表 17 所需的用户角色

操作	user/kiosk	focus	poweruser
创建天气事件	--	--	✓
创建和编辑组织级别关注区域和大头针	--	--	✓

操作	user/kiosk	focus	poweruser
将天气事件与组织级别关注区域关联起来	--	--	✓
查看组织级别关注区域和大头针	✓	✓	✓
在地图上查看组织级别关注区域的报警	--	✓	✓
创建和编辑个人关注区域和大头针	--	✓	--
将天气事件与个人关注区域关联，以查看关于事件的报警并接收通知	--	✓	--
为组织级别关注区域添加报警通知接收方	--	--	✓
接收针对组织级别关注区域的报警通知	✓	✓	✓



如果您有 **poweruser** 角色，您创建的所有关注区域都会成为组织级别的区域。

更多信息

- [用户角色 \(第 16 页\)](#)

6.2 关注地点

在 IRIS Focus 中，关注地点可以是地图上的关注区域，也可以是大头针（单个点）。

大头针

用地图上的大头针(和参考点及标注)来表明关注点。

关注区域

关注区域是可以监控天气事件的地理区域。

如果系统在某一关注区域中检测到天气事件，则会生成警报。

组织级别关注区域

组织内的所有 **focus** 用户都可以看到组织级别关注区域以及在其中触发的报警。

只有被分配 **poweruser** 角色的用户可以创建、编辑或删除组织级别关注区域，并将天气事件与这些区域关联起来。

powerusers 还可以定义在组织级别关注区域内触发报警时，将收到通知的接收方列表。

个人关注区域

被分配 focus 角色的用户可以创建、编辑和删除其自己个人的关注区域。（例外情形：如果用户还拥有 poweruser 角色，则其创建的区域会成为组织级别的区域。）

个人关注区域只对创建它们的用户可见。只有创建这些区域的用户可以看见针对该等区域的报警。

更多信息

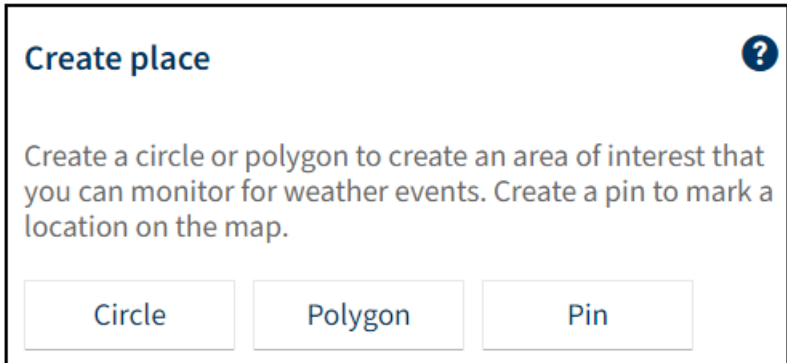
- 在地图上用大头针标记位置 (第 119 页)

6.2.1 创建关注区域

1. 选择关注地点。

关注地点窗格打开。

2. 选择要创建的区域类型：**多边形**或**圆**。



3. 在地图上绘制该区域。
4. 为关注区域指定一个唯一名称。
5. 如果想要在地图上显示区域名称，选择**在地图上显示名称**。

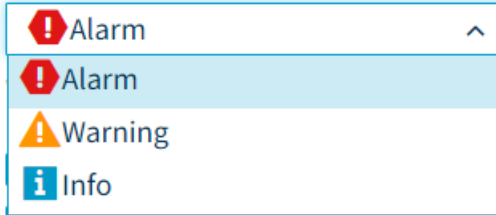
6. 为区域配置报警设置。
 - a. 选择是否要在此区域内启用报警。



小心: 如果未选中**在此区域启用报警**复选框, 您将不会收到该地区的天气报警。

- b. 在**报警严重度**下拉列表中选择此区域中触发的报警的严重度。

★ Alert severity



选项如下:

- **信息**: 最低级别的报警
- **警告**: 中等级别的报警
- **报警**: 最高级别的报警

- c. 配置**报警通知**。

选择您希望收到有关此区域的什么类型的报警通知, 并填写信息文本。

如果您是 **poweruser**, 还可以将其他人添加为接收方。

7. 选择您要在此区域监控的天气事件。当此区域发生被监测的天气事件时, 会触发报警。



天气事件由 poweruser 在系统中创建。

8. 选择**保存**。

更多信息

- › [绘制圆 \(第 112 页\)](#)
- › [绘制多边形 \(第 113 页\)](#)
- › [在地图上显示和隐藏关注地点 \(第 115 页\)](#)

6.2.1.1 配置报警通知

您可以选择希望接收的通知类型：声音、短信或电子邮件。对于电子邮件和短信，管理员已创建默认内容，不过您可以将其替换为自己的文本。



要接收通知，您还需要在个人**首选项**中启用通知。

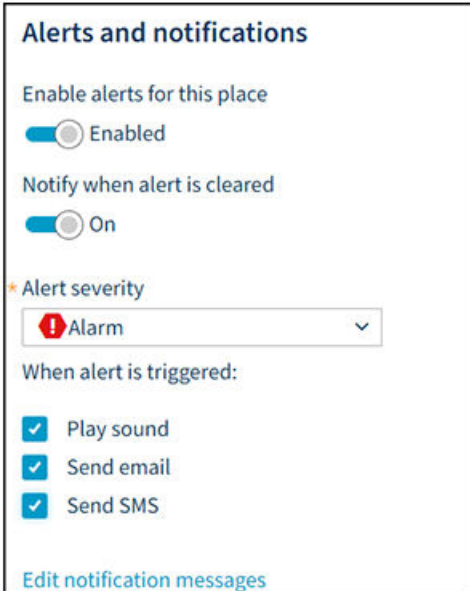


图 66 关注区域选项卡中的通知设置

- ▶ 1. 选择关注区域。
2. 选择您希望 IRIS Focus 在报警被触发时发送的通知。
3. 选择报警被清除时 IRIS Focus 是否发送通知。
4. 选择**编辑通知信息**并填写信息字段。
如果不输入任何信息，系统将使用 **admin** 用户定义的默认内容。
5. 选择**保存**。

表 18 电子邮件信息字段

字段	说明
发送电子邮件至	<p>默认值：为创建关注区域的用户的用户帐户设置的地址。</p> <p>如果用户只有 focus 用户角色，则只有该用户能收到通知。如果用户有 poweruser 角色，则该用户可以添加其他接收方。</p>
电子邮件主题	您可以使用宏来填写信息，例如报警的严重程度和关注区域的名称。
电子邮件文本 (HTML)	电子邮件的内容。您可以使用宏来填写信息。
电子邮件文本 (纯文本)	<p>电子邮件的内容。您可以使用宏来填写信息。如果接收方的设备不支持 HTML，请使用此字段。</p> <div style="background-color: #e0e0e0; padding: 10px; border: 1px solid #ccc;"> <p> 如果您使用的是电子邮件转短信服务，并且部分接收方的电话不支持 HTML 格式，请使用短信信息字段（而不是电子邮件信息字段）。</p> </div>
清除报警时的电子邮件主题	报警被清除时发送的电子邮件的主题。您可以使用宏来填写信息。
清除报警时的电子邮件文本 (HTML)	报警被清除时发送的电子邮件的内容。您可以使用宏来填写信息。
清除报警时的电子邮件文本 (纯文本)	<p>报警被清除时发送的电子邮件的内容。您可以使用宏来填写信息。如果接收方的设备不支持 HTML，请使用此字段。</p> <div style="background-color: #e0e0e0; padding: 10px; border: 1px solid #ccc;"> <p> 如果您使用的是电子邮件转短信服务，并且部分接收方的电话不支持 HTML 格式，请使用短信信息字段（而不是电子邮件信息字段）。</p> </div>

表 19 短信信息字段

字段	说明
发送至	默认值：为创建关注区域的用户的用户帐户设置的编号。 如果用户只有 focus 用户角色，则只有该用户能收到通知。如果用户有 poweruser 角色，则该用户可以添加其他接收方。
短信文本	您可以使用宏来填写信息，例如报警的严重程度和关注区域的名称。 字符限制：160 超过字符限制（160 个字符）的信息会被拆分为多条消息。
清除报警时的短信文本	报警被清除时发送的短信的内容。您可以使用宏来填写信息。

6.2.1.2 启用或禁用关注区域的报警

可用于每个关注区域的**在此区域启用报警**设置允许您管理哪些关注区域生成天气警报。

例如，如果要监测一段时间内仅对关注区域有意义的恶劣天气状况，则可以控制何时收到该区域的天气通知。



小心：如果未选中**在此区域启用报警**复选框，您将不会收到该地区的天气报警。

▶ 1. 选择关注地点。

关注地点窗格打开。


2. 在关注区域配置窗格中，更新**在此区域启用报警**设置。
3. 选择**保存**。

更多信息

- ▶ [在地图上显示和隐藏关注地点 \(第 115 页\)](#)

6.2.1.3 绘制圆

Add a circle ?

 Click a location on the map to define the center of the new circle. Move your cursor to define the radius and click again.

Radius
 km

Lat °N *** Lon** °E

Name

Show name on map

Concentric circles
 Off

1. 选择**关注地点**。
关注地点窗格打开。
2. 选择**圆**。
3. 在地图上绘制圆：
 - a. 在地图上单击要放置圆心的位置。
 - b. 移动鼠标以定义圆的半径，然后再次单击。
 - c. 要在地图上移动圆，请拖动圆的中心点。
 - d. 要在地图上调整圆的大小，请使用圆周围的角点。
4. 绘制完圆后，还可以填写准确的半径和坐标以进行修改。IRIS Focus 使用 WGS84 坐标系。
5. 为关注区域指定一个唯一名称。

- 要在关注区域圆圈的中心点与外缘之间显示同心圆，请将**同心圆**切换按钮设为“On”（开）。



同心圆可作为您查看区域的视觉助手。它们对报警功能没有影响。


- 选择**保存**。

更多信息

- 创建关注区域 (第 107 页)

6.2.1.4 绘制多边形

Edit polygon ?



Click points on the map to draw the polygon.
To finish the drawing, click on the starting point.

To add new points, hover on an edge, and then click + drag.

To remove points, press SHIFT + click.

Lat	Lon
<input type="text" value="62.925103C"/> °N	<input type="text" value="28.2235694"/> °E
<input type="text" value="62.954199z"/> °N	<input type="text" value="29.790515E"/> °E
<input type="text" value="62.4851811"/> °N	<input type="text" value="29.1509447"/> °E

* Name

Show name on map

- 选择**关注地点**。

关注地点窗格打开。

2. 选择**多边形**以创建新区域。

- a. 要构成多边形，请单击地图上的各点。
- b. 要封闭多边形，请单击起点。

绘制初始多边形后，您可以填写准确的坐标以修改多边形。IRIS Focus 使用 WGS84 坐标系。

3. 为关注区域指定一个唯一名称。

4. 根据需要继续编辑多边形：

- a. 要向多边形添加新点，请将鼠标悬停在某个边缘上，然后单击并拖动鼠标。
- b. 要移动现有点，请将鼠标悬停在该点上，然后单击并拖动鼠标以移动该点。
- c. 要删除点，请单击点坐标旁边的 **X**。

5. 选择**保存**。

更多信息

- [创建关注区域 \(第 107 页\)](#)

6.2.1.5 编辑关注区域

▶ 1. 在地图上，单击某个关注区域。

该区域的配置窗格随之打开。

2. 更新配置设置。

您还可以使用鼠标来调整地图上该区域的尺寸。

3. 选择**保存**。

6.2.1.6 删除关注区域

当您从 IRIS Focus 中移除某个关注区域后，该区域将无法用于跟踪将来的重大天气。浏览历史数据时，该区域及为该区域记录的所有警报都保留在系统中。



小心：从地图上移除关注区域时请多加注意。
您无法撤消移除关注区域的操作。

▶ 1. 要通过**关注地点**移除某个关注区域：

a. 选择**关注地点**。

关注地点窗格打开。

b. 在关注地点列表中，为您要移除的区域选择 **x**。

2. 要通过地图移除关注区域：

- a. 选择您要移除的区域。
- b. 按 **DELETE**。

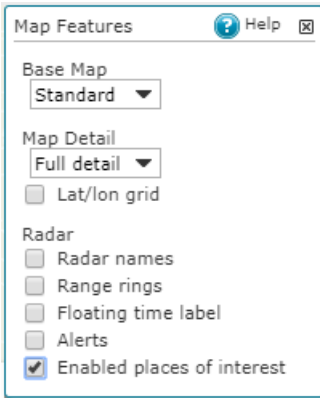
该关注区域将从 IRIS Focus 显示中移除。

您将不再收到有关该区域天气事件的警报。

6.2.2 在地图上显示和隐藏关注地点

您可以选择关注区域和大头针是否显示在地图上。

如果为关注区域启用了报警，即使该区域未在地图上显示，您也会收到该区域的天气报警。



要在地图上看到大头针和关注区域，请执行以下操作：

- ▶ 1. 选择**地图功能**。
2. 选择**已启用的关注区域**。

更多信息

- ▶ [创建关注区域 \(第 107 页\)](#)
- ▶ [启用或禁用关注区域的报警 \(第 111 页\)](#)
- ▶ [在地图上显示事件和报警 \(第 116 页\)](#)

6.3 向关注区域添加事件以接收报警

您可以选择要在关注区域内监控的天气事件。关注区域内发生所选的天气事件时会触发报警。

▶ 1. 选择关注地点。

关注地点窗格打开。

2. 在**关注地点**窗格中，选择现有关注区域或创建新关注区域。

将会打开一个包含关注区域设置的窗口。

3. 在**事件**部分中，选择**添加事件**。

可用天气事件列表随之打开。它们是由 **poweruser** 为组织创建的天气事件。

4. 从列表中选择您要在此区域监控的天气事件。



确保天气事件条件中所列的产品可用于关注区域。
如果没有可用的产品，则无法满足触发报警的条件。

5. 选择**保存**。

6.4 事件组

如果您想要监控某个区域的多个不同事件，但只想一次看到其中一个事件触发报警，请使用**事件组**。

一个事件组由 2 到 5 个事件组成，按优先顺序进行组织。如果同一关注区域同时发生多个事件，则只有具有最高优先级的事件才会触发报警。这意味着只有触发报警的事件的图标显示为红色，并且用户收到的通知也只显示该事件的名称。其他事件图标显示为白色，即使它们位于关注区域中也是如此。（不属于该事件组的事件都将显示为红色）。



您需要拥有 **poweruser** 角色才能创建和编辑事件组。但是，所有具有 **Focus** 角色的用户都可以将事件组附加到他们的关注区域。
高级用户还可以定义事件组触发的报警是否通过报警 API 发送到外部系统。有关 API 的更多信息，请参见 IRIS Focus Administrator Guide (M211850EN)。

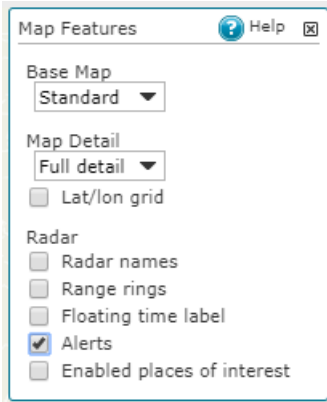
更多信息

- ▶ [创建事件组 \(第 133 页\)](#)

6.5 在地图上显示事件和报警

、如果您在地图上看不到事件图标和报警，请检查以下内容：

- ▶ 1. 必须在**地图功能**窗格选中**报警**复选框。



您可以使用**报警**按钮打开的**报警历史记录**窗格始终处于活动状态。即使**地图功能**窗格中的**报警**复选框未被选中，它也会列出天气报警。

2. 在关注区域的设置中，必须选择要在该区域监控的天气事件。如果没有为任何区域选择天气事件，则它不会显示在地图上。
3. 必须为关注区域选中**在此区域启用报警**复选框。如果未选中，则不会触发针对该区域的报警。
4. 如果要接收雷达或激光雷达数据，您必须选择正确的站点（非组合），并为设备选择正确的任务。

更多信息

- [在地图上显示和隐藏关注地点 \(第 115 页\)](#)
- [配置天气事件 \(第 123 页\)](#)

6.6 确认天气报警

该确认将记录报警查看者和查看时间。



确认报警对报警状态没有影响。

- ▶ 1. 单击报警按钮。



报警窗格将打开。

- 2. 在报警窗格中，单击确认。

6.7 报警历史记录

您可以在报警历史记录视图中查看当前处于活动状态的报警和以前的报警。要打开该视图，请选择报警历史记录选项卡。

您可以看到来自个人关注区域和组织级别关注区域的报警。您可以按关键字（例如天气事件名称）搜索报警，也可以搜索特定时间段的报警。您可以筛选列表以查看有效或失效报警或所有报警。单击报警可查看有关该报警的更多详细信息。

Severity	Weather event	Location	Start time	Li
> Alarm	Thunderstorm	KUL 5	20.10.2021 09:50	2
> Warning	Thunderstorm	KUL 10	20.10.2021 09:50	2
> Information	Thunderstorm	KUL 15	20.10.2021 09:50	2
> Alarm	Lightning	Räyskälä area	20.10.2021 09:50	2

图 67 报警历史记录视图

对于由具有 **poweruser** 角色的用户配置的报警，**owner** 列显示为“组织”。

默认情况下，视图显示过去 72 小时的报警。

您可以将报警列表导出为 CSV、XLS 或 HTML 文件。

除了天气相关报警外，历史记录视图还有一个显示技术报警的选项卡。这些报警主要面向系统管理员。技术报警与数据流等问题有关。









在您使用历史数据时，请考虑以下事项：

- 当您浏览历史数据时，会看到使用记录事件时的事件条件设置实时记录的天气事件和警报的相关信息。
- 如果您删除了某一关注区域或某些报警条件，在浏览历史数据时，您还是能查阅该区域以及与该区域关联的任何记录过的报警。

6.8 天气报警符号示例

下表显示了 IRIS Focus 中可用的天气事件和报警图标的一些示例。创建天气事件时，**poweruser** 可以为事件分配任何图标。

表 20 IRIS Focus 事件和报警图标示例


Example	IRIS Focus 事件图标	IRIS Focus 报警图标
下击暴流		
冰雹		
风力		
其他值		

6.9 在地图上用大头针标记位置

您可以在地图上添加大头针，以使用有用的参考点和标签来指示关注点。

您不能通过监控大头针来获知天气事件，或接收关于大头针附近发生的天气事件的警报。

Add a pin ?


Click the map to place a pin.

* Lat * Lon

63.8127690 °N

30.1158900 °E

* Name

Location 2

Show name on map

- ▶ 1. 选择**关注地点**。
 关注地点窗格打开。
2. 选择**大头针**来标记一个新的大头针。
3. 要将大头针添加到地图中，请执行以下操作之一：
 - 在配置窗格中，键入大头针位置的纬度和经度。
 - 在地图上，单击大头针位置。
4. 从 **图标** 下拉栏中选择大头针图标。
5. 要在大头针周围显示同心圆，请选择**同心圆**。
6. 要在地图上显示大头针的名称，请选择**在地图上显示名称**。
7. 选择**保存**。

更多信息

- [关注地点 \(第 106 页\)](#)

6.9.1 在地图上显示和隐藏大头针

可用于每个大头针的**在地图上显示大头针**设置支持您管理地图上显示哪些大头针。例如，您可以从视图中隐藏大头针，但将其保存以供日后在地图上显示。

- ▶ 1. 选择**关注地点**。
 关注地点窗格打开。
- 2. 在大头针配置窗格中，更新在地图上显示大头针设置。
- 3. 选择**保存**。

6.9.2 删除大头针

从 IRIS Focus 中移除大头针后，该大头针将从系统中删除。



小心：您无法撤消移除大头针的操作。

- ▶ 1. 选择您要移除的大头针。
- 2. 按 **DELETE**。
 该大头针将从 IRIS Focus 地图和**关注地点**窗格中的大头针列表中移除。

7. 超级用户任务

7.1 创建天气事件

您必须创建天气事件，才能在 IRIS Focus 中启用天气报警。然后，用户可以将天气事件添加到关注区域，当该区域发生事件时，他/她就会看到报警。



为提高效率，天气事件条件必须基于当地的气候和经验。

维萨拉可与您合作发展这样的气候学，或更好地了解这些条件的功能和局限性。

维萨拉不保证（无论是明示还是暗示）天气报警可以探测到所有危险的天气情况。在任何情况下，维萨拉对系统未能发出警告或系统可能发出的错误警报而造成的任何损失概不负责。

示例：探测冰雹

在许多中纬度地区，在结冰高度以上 1.5 km 处出现 45 dBZ 的信号是冰雹的良好标识。假定结冰高度为 4 km，并且您运行 45 dBZ 等高线的回波 **TOPS** 产品，您配置的事件条件可以检查：

- **TOPS** 产品是否表明 45 dBZ 回波顶高超过 5.5 km 的高度。如果是，则极有可能发生冰雹。
- 为避免基于单个像素发出报警，“阈值区域”参数会检查冰雹特征区域是否至少有 10 km²。
- 同一地区 (1...10 km) 的 **VIL** 大于 5 mm（或根据当地冰雹气候确定的值）。

创建天气事件的原则

维萨拉建议最多使用 3 个产品作为条件。分别为每个条件设置阈值并进行平滑处理，然后使用 **AND** 运算符将所有结果关联起来。

仅当记录的值小于/大于事件条件中定义的阈值时，IRIS Focus 才会将天气状况识别为天气事件。

测量单位取决于所选产品。例如：

- **TOPS** 阈值以 km 为单位指定
- **VIL** 阈值以 mm 为单位指定。

对于上面的示例，IRIS Focus 按如下方式计算事件条件以识别冰雹：

1. IRIS Focus 设置输入产品的阈值（本例中为 45 dBZ TOPS），以便仅考虑大于该阈值的点（例如 $>> 5.5$ km）。
结果是一个二维二进制数组。
2. IRIS Focus 平滑处理并连接几乎接触的重大天气区域，并消除任何孤立的单元。
3. 将识别连续的区域。计算每个区域的位置和大小。
低于阈值大小的区域将被弃用。
4. IRIS Focus 确定任何区域的任何部分是否处在关注区域内。
5. IRIS Focus 将重大天气（冰雹）显示为关注区域外的事件或关注区域内的报警。

更多信息

- [天气事件和报警 \(第 101 页\)](#)

7.1.1 配置天气事件



您必须具有 **poweruser** 角色才能配置天气事件。

您需要通过定义一组标准来创建天气事件。

当出现满足天气事件所有条件的重大气象现象时，地图上会显示天气事件图标。例如，对于图像图 68 (第 124 页) 中所示的天气事件，当在同一地理区域（即在地图上重叠）同时满足闪电和 CAPPI 数据类型的既定条件时，就会出现这种情况。

⚡ Thunderstorm	
Code	STORM
Minimum area	2 km
Minimum time	0 Minutes
Data type	T (threshold: Greater than 45)
Product	CAPPI
Altitude	2.5 km
Product	LIGHTNING
Positive CG	<input checked="" type="checkbox"/> Yes
Positive IC	<input type="radio"/> No
Negative CG	<input checked="" type="checkbox"/> Yes
Negative IC	<input type="radio"/> No
Number of strikes to trigger an alert	1 count
Time to clear alert after last strike	10 minutes

图 68 天气事件“雷暴”

- ▶ 1. 以 **poweruser** 身份登录到 IRIS Focus。
2. 选择**关注地点 > 事件**。
3. 在**事件**选项卡上，选择**创建事件**。
4. 为事件指定描述性名称和代码。
代码通常用于航空领域。
5. 从下拉列表中选择一个图标。
当天气事件发生时，该图标会显示在地图上。

6. 定义事件条件。

- a. 从下拉列表中选择产品（例如：闪电、PPI、RAINN）。

其余可用的事件条件取决于您选择的产品。

- b. 定义产品的其他条件（例如：数据类型、阈值）。

请参见表 21 (第 125 页)。



数据类型列表显示您的系统中当前可用的数据类型。

7. 您可以选择多个产品来添加更多条件。

维萨拉建议最多使用 3 个产品作为条件。





使用 AND 条件可以将所有条件包含在事件中。也就是说，必须满足所有条件，IRIS Focus 才能将天气状况识别为天气事件并触发报警。
要使用 OR 条件，请创建另一个事件并将其应用于相同的关注区域。



Lightning Threat Zone 产品不能与事件中的其他产品分为一组。

8. 选择保存。

表 21 对天气事件条件的说明

条件	说明
最小区域	<p>事件范围下限（以 km² 表示）。</p> <p>影响区域面积小于此值的天气事件不会触发报警。</p> <p>此条件仅适用于基于气象雷达数据的产品。</p> <div style="background-color: #f0f0f0; padding: 5px; margin-top: 10px;"> <p> 这个条件是指地图上天气事件影响范围的大小，而不是相关关注区域的大小。</p> </div> <div style="background-color: #f0f0f0; padding: 5px; margin-top: 10px;"> <p> 如果将报警区域设置为 0 km²，您可能会看到许多本质上代表一起天气事件的事件图标，因为每个未连接的像素都超过了阈值并被计作一起单独的事件。</p> </div>




条件	说明
最短时间	<p>定义天气条件必须在关注区域持续多长时间。如果事件在关注区域中持续的时间达到或超出了定义的时间间隔，则 IRIS Focus 会创建报警。持续时间短于定义的时间间隔的天气事件将被忽略。</p> <p>此条件仅适用于基于气象雷达数据的产品。</p> <div style="border: 1px solid #ccc; padding: 10px; margin: 10px 0;">  维萨拉建议将最短时间值设置为 0。如果该值大于 0，您不会获取关注区域上该事件的第一个实例的报警。仅当 IRIS Focus 接收了该产品的下一个实例时，您才会获取报警；根据雷达任务计划，这可能在 15 分钟或更晚时间才会获取。这种延迟可能会导致您错过重大天气事件的即时报警。 </div> <p>您必须知道您的任务计划。通常，如果您的所有产品条件都基于同一任务，则将最短时间时间设置为 00:00:00，以便仅使用来自同一批次的的数据。</p>
雷击的数量	<p>定义在特定时间范围内必须发生多少次雷击才能触发报警。</p> <p>仅适用于基于 TLP 的闪电数据。</p> <p>如果您创建闪电事件并将条件设置为发生多次雷击才会触发报警，则报警被触发后，任何紧接着发生的雷击（即使只是一次）都会导致报警持续存在。</p> <div style="border: 1px solid #ccc; padding: 10px; margin: 10px 0;">  此处的雷击是指闪电或雷电，具体取决于 TLP 上的配置。 </div>
最后一次雷击到报警清除所经历的时间	<p>如果在此字段中定义的时间内没有雷击，则报警会清除。</p> <div style="border: 1px solid #ccc; padding: 10px; margin: 10px 0;">  如果天气事件的条件包括基于气象雷达的产品和基于 TLP 的闪电数据，则报警清除时间由气象雷达数据定义（默认气象雷达报警清除时间为 20 分钟。） </div>
闪电威胁区	<p>定义受闪电威胁的区域将提前多长时间触发报警。</p> <p>仅适用于 Lightning Threat Zone 产品。</p>

表 22 任务计划注意事项

按需产品	IRIS Analysis 产品
IRIS Focus 记录事件的开始时间，并在定义的时间间隔期间继续进行监控，以检查何时满足时间条件。	您必须定义一个时间条件，这时间条件需要兼顾产品发送到 IRIS Focus 的频率。

按需产品	IRIS Analysis 产品
IRIS Focus 将事件条件应用于所有任务。	IRIS Analysis 产品被附加了某一任务后，事件条件就只适用于为生成 IRIS Analysis 产品所使用的那些任务。 IRIS Focus 检查目标区域以查看雷达是否正在生成所需的 IRIS Analysis 产品。

更多信息

- ▶ [在地图上显示事件和报警 \(第 116 页\)](#)

7.1.1.1 示例：创建闪电天气事件

此示例演示如何创建您想要查看报警的与闪电相关的天气事件。

- ▶ 1. 以 **poweruser** 身份登录到 IRIS Focus。
- 2. 选择**关注地点 > 事件**。
- 3. 在**事件**选项卡上，选择**创建事件**。
- 4. 为事件指定描述性名称和代码。

代码通常用于航空领域。

5. 在 **Product** 字段中, 选择 **Lightning**。

Create event ?

* Name

* Code

* Icon

Product

- BASE
- CAPPI
- MAX
- PPI
- THICK
- TOPS
- VIL
- SRI
- RAIN1
- RAINN
- SHEAR
- LIGHTNING

图 69 定义天气事件

6. 选择闪电类型。

- **CG** = 云地闪电
- **IC** = 云内/云间闪电

Create event ?

Name

Code

Icon

Product

Select one or more products to create criteria for the event. All criteria must be met to cause an alert.

LIGHTNING ✕

★ Lightning type

- Positive CG
- Positive IC
- Negative CG
- Negative IC

★ Number of strikes to trigger an alert


count

★ Time to clear alert after last strike

minutes

7. 定义触发报警的最低雷击次数以及报警清除时间。

表 23 事件条件描述

条件	说明
雷击的数量	<p>该字段定义在特定时间范围内必须发生多少次雷击才能触发报警。</p> <div style="background-color: #f0f0f0; padding: 10px; border: 1px solid #ccc;">  如果您创建事件并将条件设置为发生多次雷击才会触发报警，则报警被触发后，任何紧接着发生的雷击（即使只是一次）都会导致报警持续存在。 </div>
最后一次雷击到报警清除所经历的时间	如果在此字段中定义的时间内没有雷击，则报警会清除。
闪电威胁区	<p>定义受闪电威胁的区域将提前多长时间触发报警。</p> <p>仅适用于 Lightning Threat Zone 产品。</p>

示例：假设雷击的数量是 3 次雷击，最后一次雷击到报警清除所经历的时间是 5 分钟。在这种情况下，当 5 分钟内发生 3 次雷击时，将触发报警。只要在任意指定的 5 分钟内至少发生一次雷击，报警就会持续存在。当连续 5 分钟没有雷击时，报警就会解除。



此处的雷击是指闪电或雷电，具体取决于 TLP 上的配置。

8. 选择保存。

具有不同条件的闪电天气事件示例：用户在距关键位置不同距离处绘制关注区域：5 公里、10 公里、15 公里。在距离该位置最近的区域，用户将触发报警的雷击次数设为 1。在距离较远的位置，用户设置较高的阈值：3 或 5。

表 24 事件条件示例

天气事件名称	条件
5 公里范围内发生闪电	[Lightning Positive CG and Negative CG 1 lightning strike to trigger an alert Time to clear alert after no new strikes 10 min]
10 公里范围内发生闪电	[Lightning Positive CG and Negative CG 3 lightning strikes to trigger an alert Time to clear alert after no new strikes 10 min]
15 公里范围内发生闪电	[Lightning Positive CG and Negative CG 5 lightning strikes to trigger an alert Time to clear alert after no new strikes 10 min]

7.1.2 示例事件

下表显示了天气事件及其条件的一些示例。

在表中，每个条件的两侧都带有方括号。多个条件或事件任务通过 AND 运算符进行关联。



以下仅为示例。在实际使用中，必须根据当地条件调整值的大小。

表 25 事件条件示例









天气事件	示例条件
风切变探测	[Shear >10 m/s/km at 0.5° EL] AND [... at 0.7° EL] 影响区域面积大于 3 km ²

天气事件	示例条件
风暴湍流探测	<p>[Spectrum Width >6 m/s] AND [Reflectivity >20 dBZ]</p> <p>影响区域面积大于 10 km²</p>
冰雹探测	<p>[45 dBZ TOPS >1.5 km above freezing level]</p> <p>影响区域面积大于 10 km²</p>
冰雹探测 通常用于航空领域	<p>[CAPPI HCLASS = 90 km] [Height = 3km] [Range = 90 km] [Threshold > 6]</p> <p>影响区域面积大于 0.5 km²</p>
降水监测	<p>[1.5 to 14 km VIL >1 mm]</p> <p>影响区域面积大于 10 km²</p>
暴雨探测	<p>[Hourly Rainfall or N-Hour Rainfall >5 mm]</p> <p>影响区域面积大于 25 km²</p>
闪电探测	<p>[Lightning Positive CG and Negative CG 1 lightning strike to trigger an alert Time to clear alert after no new strikes 10 min]</p>
塔状积雨云探测 通常用于航空领域	<p>[10 dBZ TOPS >6.0km]</p> <p>影响区域面积大于 0.5 km²</p>
积雨云探测 通常用于航空领域	<p>[10 dBZ TOPS >8.0km]</p> <p>影响区域面积大于 0.5 km²</p>
阵雨探测 通常用于航空领域	<p>[CAPPI R = 90 km] [Height > 3km] [Range = 90km] [Threshold > 1mm/hr]</p> <p>影响区域面积大于 0.5 km²</p>

7.1.3 天气报警符号示例

下表显示了 IRIS Focus 中可用的天气事件和报警图标的一些示例。创建天气事件时，**poweruser** 可以为事件分配任何图标。

表 26 IRIS Focus 事件和报警图标示例

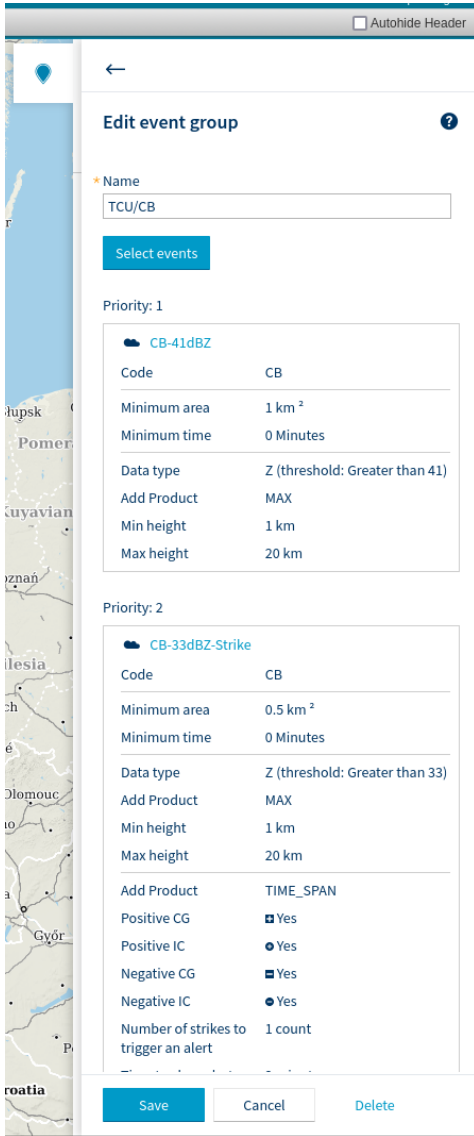
Example	IRIS Focus 事件图标	IRIS Focus 报警图标
下击暴流		
冰雹		
风力		
其他值		

7.2 创建事件组



您需要拥有 **poweruser** 角色才能创建和编辑事件组。

- ▶ 1. 转到**关注地点** > **事件选项卡**，然后选择**创建事件组**。



- 2. 选择要包含的 2 到 5 个事件，并为其设置优先级顺序。

3. 现在，您可以将事件组添加到关注区域。

当发生属于同一事件组的多个事件时，只有优先级最高的事件才会在地图上显示为图标。这适用于内部和外部 AOI。

示例

例如，要根据下表触发报警，请根据以下说明配置事件组。

表 27 CB：积雨云，TCU：塔状积云

反射率	X 机场 30 公里范围内发生闪电	无雷击
$Z \geq 41$ dBZ	CB 报警	CB 报警
$33 \leq Z < 41$ dBZ	CB 报警	TCU 报警
$Z < 33$ dBZ	CB 报警	无报警

1. 创建一个事件，名为 **CB 1**（条件：产品 = 闪电，触发报警的雷击次数 = 1）
2. 创建第二个事件，名为 **CB 2**（条件： $Z \geq 41$ dBZ）
3. 创建第三个事件，名为 **TCU**（条件： $33 \leq Z < 41$ dBZ）
4. 创建事件组。添加 **CB 1** 事件，并将其优先级设为 1。添加 **CB 2** 事件，并将其优先级设为 2。添加 **TCU** 事件，并将其优先级设为 3。
5. 绘制一个直径为 60 公里的圆形关注区域，以中间的机场为参考点，并将事件组添加到该区域。

如果事件组中的所有事件同时发生，则触发 CB 报警。如果仅发生 TCU 报警的事件，则触发 TCU 报警。

更多信息

› [事件组 \(第 116 页\)](#)

7.3 配置雷达组合



您必须分配一个 **poweruser** 角色来配置预定义的组合。

有三种类型的组合：动态复合（即时创建）、预定义的复合（由超级用户创建）和 IRIS Analysis 组合（在 IRIS Analysis 中创建）。

IRIS Focus 超级用户可以设置和管理预定义的组合。

与动态组合相比，配置预定义的组合可以更好地对设置（例如组合算法和**最大时间跨度**）进行控制。

IRIS Analysis 组合在 IRIS Analysis 中设置为 IRIS **COMP** 产品，并发送给 IRIS Focus，与其他预配置产品非常相似。

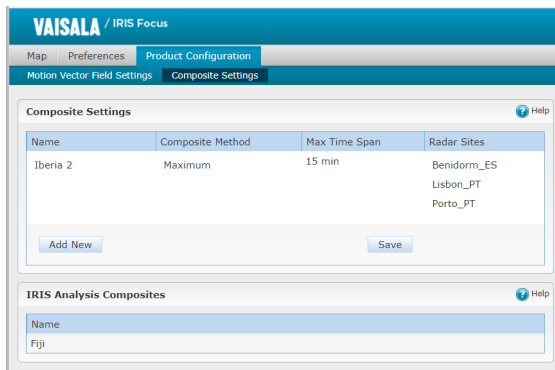


图 70 组合设置

7.3.1 设置预定义组合

- ▶ 1. 以 **poweruser** 身份登录到 IRIS Focus。
2. 选择 **产品配置 > 多站点组合设置**。
3. 选择**新增**。
4. 为组合站点命名。
5. 在**多站点组合方法**下，选择应用于重叠数据的算法。
请参见 [IRIS Focus 组合方法 \(第 40 页\)](#)。
6. 为组合定义 **最大时间跨度**。
请参见 [最大时间间隔 \(第 137 页\)](#)。
7. 在**雷达站**下方，选择要在组合中包含的站点。
8. 选择**保存**。

更多信息

- ▶ [组合 \(第 37 页\)](#)

7.3.2 编辑预定义组合

- ▶ 1. 以 **poweruser** 身份登录到 IRIS Focus。
2. 选择 **产品配置 > 多站点组合设置**。
3. 选择列表中的某个组合。
4. 根据需要调整组合方法或时间间隔。

5. 在**雷达站**下方，选择要在组合中包含的站点。
6. 要从组合中移除某个站点，请选择您要移除的站点旁边的 **X**。
7. 选择**保存**。

7.3.3 删除预定义组合

- ▶ 1. 以 **poweruser** 身份登录到 IRIS Focus。
- 2. 选择**产品配置 > 多站点组合设置**。
- 3. 选择列表中的某个复合，然后选择**删除**。
- 4. 选择**保存**。

7.3.4 IRIS Focus 组合方法

对于设备站点重叠的区域，您可以选择以下方法之一来组合气象数据：

- **最大值**
最大值方法使用最大值来组合数据。这是最常见的设置。
- **平均值**
平均值方法使用可用数据的平均值。如果您尝试覆盖被遮挡的区域，则不建议使用此方法。



IRIS Analysis 支持一组扩展的组合方法。有关更多信息，请参见 IRIS Product and Display Guide (M212928EN)。

7.3.5 最大时间间隔

最大时间跨度 是最新和最旧数据点之间允许的最长时间（分钟）。在处理新数据时，将删除早于指定时间间隔的点。

以下示例显示用于组合雷达数据的**最大时间跨度**：

- 每个雷达都有不同的任务计划，任务间隔为 5、7 和 10 分钟。
- **最大时间跨度**组合计算设置为 10 分钟。
- 随着时间的推移，组合计算在考虑哪些任务在时间跨度“窗口”内可用时使用**最大时间跨度**值。

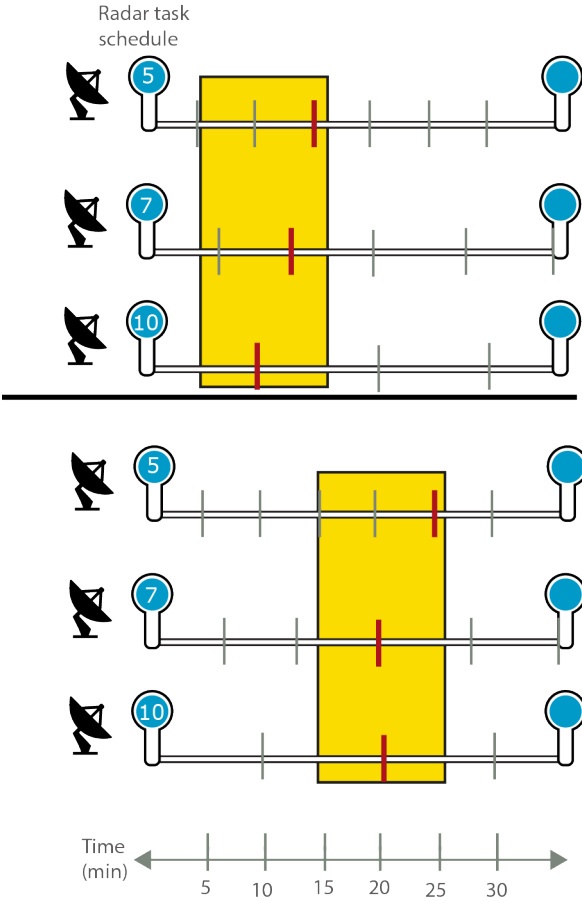


图 71 10 分钟最大时间跨度

7.3.6 查看 IRIS Analysis 组合列表

IRIS Analysis 组合在 IRIS Analysis 中设置为 IRIS COMP 产品，并发送给 IRIS Focus，与其他预配置产品非常相似。

- ▶ 1. 以 admin 身份登录到 IRIS Focus。
- 2. 选择产品配置 > 多站点组合设置。
- 3. 向下滚动到 IRIS Analysis 多站点组合窗格。

7.4 为气象雷达产品配置临近预报

在有 IRIS Radar 临近预报许可证的情况下，默认启用气象雷达数据临近预报功能。但是，在安装期间或之后，您可以调整临近预报配置。

配置 IRIS Focus 以进行临近预报涉及：

- 在 IRIS Focus Web 应用程序和临近预报服务器中启用临近预报。
- 配置 MVF 和临近预报条件。
- 微调算法。
大多数用户不需要调整临近预报算法。

7.4.1 配置 MVF

要使用临近预报，必须为每个雷达站点启用运动矢量场 (MVF) 生成，并且预先配置 MVF 产品以定义产品类型和产品名称。



IRIS Focus 对每个站点生成一个 MVF 产品。如果您的雷达站点之间的气象条件交错，您可能希望为每个雷达站点使用不同的产品。

VAISALA / IRIS Focus

Map
Preferences
Product Configuration

Motion Vector Field Settings
? Help

Motion vector calculations are the first step in nowcasting calculations.

Site	Reference Product	MVF Generation
KER (Kerava, radar)	CAPPI - 1KM_REFL_ADV ▾	■ <input checked="" type="checkbox"/> On
PLA (Philippines_A)	PPI - SURVEILLANCE ▾	■ <input checked="" type="checkbox"/> On
PLB (Philippines_B)	▾	<input type="checkbox"/> Off
PLC (Philippines_C)	▾	<input type="checkbox"/> Off
X2T (X2_Argentina)	▾	<input type="checkbox"/> Off
PHP (Philippines)	PPI - SURVEILLANCE ▾	<input type="checkbox"/> Off

Save

- ▶ 1. 以 **poweruser** 身份登录到 IRIS Focus。

2. 选择**产品配置 > 运动向量场设置**。
3. 对于每个雷达站点，选择是否为该站点启用 **MVF**。

为了最大化服务器性能，请不要为不需要临近预报功能的站点启用 **MVF** 生成。

4. 对于启用了 **MVF** 生成的站点，请选择用于创建 **MVF** 产品的产品。

该产品可以采用任何数据类型，但 **V** 和 **PHIDP** 除外。



为了最大限度地发挥服务器性能，应避免：

- 生成过多数据的产品，例如，高分辨率的产品。
维萨拉建议使用 2 km 高度处、分辨率为 480x480 的 **CAPPI**。
- 太频繁地生成 **MVF** 产品。
维萨拉建议使用配置为相隔不少于 10 分钟创建产品。

有关预先配置产品的详细信息，请参见 IRIS Radar User Guide (M212926EN)和 IRIS Product and Display Guide (M212928EN)。

5. 选择**保存**。

7.5 选择地图投影

您可以选择查看单个雷达站点和组合站点时要使用的地图投影。此设置在整个组织范围内生效，因此所有用户看到的都会是此投影下的地图。

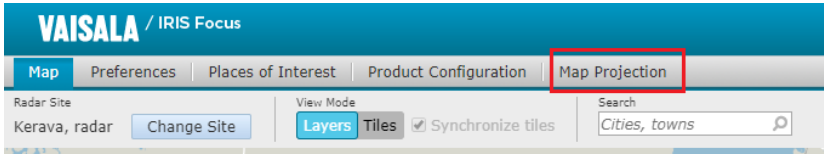
此功能仅适用于雷达和激光雷达产品。



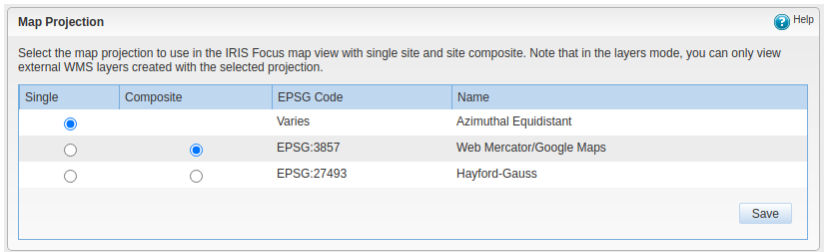
WMS 层仅在某些投影中可用。您只能查看那些支持您当前正在查看的投影的外部 WMS 层。

- ▶ 1. 以 **poweruser** 身份登录到 IRIS Focus。

2. 选择地图投影。



地图选择窗口随之打开。



3. 选择单个站点和组合站点的投影。

4. 选择保存。

8. 配置

8.1 添加/删除雷达

当在 IRIS Analysis 服务器上添加或删除作为数据源的新雷达站点时，必须重新同步 IRIS Focus 服务器上的雷达设置。需要更新的设置包括更新 GeoServer 中的雷达站点位置以及计算新的地图投影。

- ▶ 1. 运行雷达站点设置脚本：

```
rsw-basemap-site-setup --socket-server [socket_server_host_name]
```

- 2. 通过键入以下命令，重新启动 `vaisala-radar-sw-webapp` 服务：

```
systemctl restart vaisala-radar-sw-webapp
```

更多信息

- ▶ [IRIS Focus 许可 \(第 12 页\)](#)

8.2 配置混合任务的可视化

使用混合扫描任务时，可以选择是否在 IRIS Focus 上显示部分完成的混合扫描。默认情况下，显示部分混合扫描。

如果您想要只显示已完成的体积扫描，请按照下列步骤操作：

- ▶ 1. 以 `root` 身份登录到服务器。
- 2. 转到 `/etc/vaisala/radar-sw/configuration` 目录中的 `vsoweb-override.ini` 文件。
- 3. 将 `HYBRID_PRODUCT_TIMES` 参数设置为 `false`：

```
use.partial.hybrid.times = false
```

- 4. 重新启动 Web 应用程序。

如果您想重置 IRIS Focus 以显示部分混合扫描，请将 `HYBRID_PRODUCT_TIMES` 参数重置为 `true`，然后重新启动 Web 应用程序。

8.3 VHF 或高数据速率调整

如果您的 TLP 系统将以高数据速率提供闪电数据，则您应增加闪电 WebSocket 服务的闪电缓存大小。如果您预计您的闪电数据每天可能会包含超过 100 000 个事件，则应增加闪电缓存大小。有关更多信息，请参见 IRIS Focus Administrator Guide (M211850EN)。

8.4 制定从 IRIS Focus 导出图像的时间表

如果您想在网站之类的位置上共享感兴趣的气象事件，请使用 REST POST 方法制定从 IRIS Focus 已保存视图中导出图像的时间表。



小心：根据目标网站的设置，图像导出可能会有点慢。在计划导出量和时间表时要考虑到这一点。

8.4.1 将图像导出为 .png 文件

按照下面的程序将图像导出为 .png 文件。

1. 在 IRIS Focus **地图**视图中，设置您想要保存的视图。

例如，您可以保存以下各项的设置：

- **气象产品**
- 地图工具，例如横截面和跟踪工具
- 缩放级别


2. 选择**已保存的视图 > 保存**。
3. 给视图命名并选择**保存**。

该新视图便添加到了**已保存的视图**清单中，可供日后使用。

4. 配置您的 Web 服务器以访问 IRIS Focus 图像导出服务：

```
@Request: POST <your IRIS Focus URL>/focus-webapp/api/v2/image-export/get-image
@Produces: "image/png"
```

5. 配置以下参数：

参数	说明
username	 出于安全原因，维萨拉建议您配置特定的用户来导出图像。
password	用户的 IRIS Focus 密码。
time	时间，采用 ISO-8601 格式：2021-06-18T17:55:23.000Z
widthPx	导出图像的宽度（以像素为单位）。
heightPx	导出图像的高度（以像素为单位）。
savedViewName	您在步骤 3 中创建的已保存视图的名称。
savedViewUser	可选值。在您配置某一特定用户来导出图像（推荐）时使用。

6. 除了 [步骤 4](#) 和 [步骤 5](#)，您还可以通过创建脚本并设置 `cron` 任务从命令行运行导出。例如：
- 创建用于图像导出的 Python 脚本，如下所示：

```
#!/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/get-image"
FILE_PATH = "yourpath_and_nameofoutputimagesinpng_here"
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,
verify=False) # 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()
```

尽管示例 `image-export.py` 脚本仅保存一个截图，您仍可以对其进行编辑以使其按一定次数进行循环以及一次获取多个截图。

- 在终端中键入 `crontab -e`，并且将以下行（举例）添加到 `crontab` 文件（添加您自己的路径和参数）。

```
*/15 * * * * /usr/bin/python
/path/to/script/image-export.py >> /path/to/log/export.log 2>&1
```

这将每 15 分钟执行一次 `image-export.py` 脚本，并将单个截图以 PNG 文件的形式保存到服务器。

8.4.2 将图像导出为 .shp 文件

按照下面的程序将图像导出为形状文件 (.shp)。输出是一个 zip 文件，其中包含形状文件的所有文件。

▶ 1. 在 IRIS Focus **地图** 视图中，设置您想要保存的视图。

例如，您可以保存以下各项的设置：

- **气象产品**
- 地图工具，例如横截面和跟踪工具
- 缩放级别

2. 选择**已保存的视图 > 保存**。

3. 给视图命名并选择**保存**。


该新视图便添加到了**已保存的视图**清单中，可供日后使用。

4. 配置您的 Web 服务器以访问 IRIS Focus 图像导出服务：

```
@Request: POST <server-name>/focus-webapp/api/v2/image-export/shp
@Produces: "application/octet-stream"
```

图像将以 zip 文件形式导出。

5. 配置以下参数：

参数	说明
username	有效的 IRIS Focus 用户名。 <div style="border: 1px solid gray; padding: 5px; background-color: #f0f0f0;">  为确保安全和流畅的用户体验，维萨拉建议您配置特定的用户来导出图像。如果您使用的是活动用户的用户名，并且该用户在预定的导出发生时处于登录状态，则其会被注销，因为用户不能同时从两台计算机登录。 </div>
password	用户的 IRIS Focus 密码。
time	时间，采用 ISO-8601 格式： 2021-06-18T17:55:23.000Z
savedViewName	您创建的已保存视图的名称。
savedViewUser	可选值。在您配置某一特定用户来导出图像（推荐）时使用。

6. 您也可以不执行第 4 步和第 5 步，而选择通过创建脚本并设置 cron 任务从命令行运行导出。例如：

a. 创建用于图像导出的 Python 脚本，如下所示：

```
#!/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()

```

尽管示例 `image-export.py` 脚本仅保存一个截图，您仍可以对其进行编辑以使其按一定次数进行循环以及一次获取多个截图。

- b. 在终端中键入 `crontab -e`，并且将以下行（举例）添加到 `crontab` 文件（添加您自己的路径和参数）。

```

*/15 * * * * /usr/bin/python3
/path/to/script/image-export.py >> /path/to/log/export.log 2>&1

```

这样会每 15 分钟执行一次 `image-export.py` 脚本并创建一个包含形状文件组件的 ZIP 文件。

8.4.3 将图像导出为 .geotiff 文件

您还可以将图像导出为 geoTIFF 文件。

此程序在其他方面类似于[将图像导出为 .shp 文件 \(第 145 页\)](#)，但要配置您的 Web 服务器以访问 IRIS Focus 图像导出服务，请使用以下命令：

```

@Request: POST <server-name>/focus-webapp/api/v2/image-export/geotiff
@Produces: "image/tiff"

```

图像将以 `.tiff` 文件形式导出。

请注意，您可以使用[将图像导出为 .shp 文件 \(第 145 页\)](#)中的 Python 脚本样本，通过将 TYPE 设置为 “geotiff” 来获取 geotiff 文件。

8.5 将历史数据导入 IRIS Focus

您可以将历史数据导入 IRIS Focus，以便使用可用于当前数据的相同 IRIS Focus 可视化和分析工具。



此功能仅适用于气象雷达数据，不适用于闪电数据。

要导入数据，请使用以下导入方法之一：

- 将 RAW 产品数据从 IRIS 后端上的 IRIS Analysis 传输到 IRIS Focus 设备。
- 通过使用 SCP 命令借助网络发送 IRIS RAW 产品的集合，导入数据存档。请参见以下步骤。

▶ 1. 为您要从其进行复制的设备设置公用密钥身份验证：

在 `_my.iris.focus.server` 设备上，将该密钥从源设备添加到 `radardmininput` 用户的 `~/.ssh/authorized_keys` 文件。

2. 使用 SCP 将所有文件从 `/storage/raw/archive/` 复制到 IRIS Focus 服务器。例如：

```
find "/storage/raw/archive" -type f -exec scp {} radardmininput@my.iris.focus.server:/srv/vaisala/radarsw/datamanager/input;
```



数据管理器输入服务仅需要 IRIS RAW 文件。请确保不复制目录或 zip 文件。

3. 要监控数据导入，或解决数据在 IRIS Focus Web 界面上不出现的问题，请查看数据管理器输入服务日志：

```
journalctl -u vaisala-radarsw-data-manager-input-service -f
```

数据管理器输入服务将文件导入到数据管理器中，以用于 IRIS Focus。

词汇表

k9s

一个用于探索和控制 Kubernetes 群集的易用工具。

Kubernetes (k8s)

一般名称，用于管理计算机上运行的容器（服务）集合（计算机上运行的程序的指挥）。

microk8s

Kubernetes 在 IRIS Focus 上运行的实现。

MSL

平均海平面。海洋或大洋表面的平均水位。

NDOP 产品

双多普勒速度产品。通过整合来自 2 个或更多雷达的速度测量值获得风向和风速。

NWP

数值天气预报

PRF

请参见[脉冲重复频率 \(PRF\)](#)。

RAW 产品

直接从原始摄取数据获取的球坐标数据产品。数据以压缩格式存储，因此可以将它们记录在磁带上或发送到工作站以便进行进一步处理。

TLP

请参见 [Total Lightning Processor](#)。

Total Lightning Processor

Total Lightning Processor (TLP) 是维萨拉闪电探测系统的中央处理器，使用多个远程传感器来探测闪电。各个传感器会将其数据发送到中央处理器。

WMS

Web 地图服务协议

临近预报

未来 2 小时内的天气预报。

事件

请参见[天气事件](#)。

任务

面向激光雷达或雷达和信号处理系统的一组指令，包括但不限于扫描类型（PPI 或 RHI）、PRF、脉冲宽度、信号处理数据类型、时间和范围平均条件。例如，在多个仰角进行 PPI 体积扫描，或在单个方位角进行 RHI 扫描。也称为雷达任务/激光雷达任务。

体积

通过扫描收集的完整原始测量数据集，用于计算大气模型。最大体积为一个半球（从 0° 仰角向上），但其他形状更为典型。

信号处理器

一种可编程设备，用于数字化和处理来自雷达接收器的视频信号。

关注区域

关注区域是可以监控天气事件的地理区域。如果系统在某一关注区域中检测到天气事件，则会生成警报。

关注区域

地图上的一个位置，可以是单个点（大头针）或较大区域。请参见[关注区域](#)和[大头针](#)。

动态复合

通过即时选择多个雷达站点而创建的按需产品的雷达或激光雷达组合。组合条件基于标准化设置。

单元

在已知方向、海拔高度和距雷达站点的距离处检测到的气象数据的单个样本。

大头针

用地图上的大头针(和参考点及标注)来表明关注点。

天气事件

用户定义的一组与天气相关的标准。当地图上发生事件时，事件会以图标形式显示。如果天气事件发生在关注区域，会触发报警。

射束

根据配置规则一起处理的一组脉冲。另请参见[脉冲](#)。

平流

通过气团的水平运动传递大气的特性，如热、冷或湿度。平流计算用于执行一些临近预报计算。

扫描

设备围绕其轴 360° 旋转时，以固定的仰角收集脉冲或光线。一次扫描结束后，设备通常会改变仰角并开始新的扫描。每次扫描通常包含相同数量的单元或距离门，这一点不受仰角影响。

报警

报警是严重程度最高的一种警报。

按需产品

按需产品基于 IRIS 后端的原始数据。IRIS Focus 读取原始体积数据并实时生成气象产品。用户可以在用户界面中实时操作产品条件。

数据管理器

来自雷达信号处理器和测风激光雷达的原始体积数据存储在数据管理器中，为 IRIS Focus 用户界面提供可用的数据。IRIS Focus 从数据管理器读取原始体积数据并实时生成按需雷达产品。

最大时间间隔

最大时间间隔是最新和最旧数据点之间允许的最长时间（分钟）。在处理新数据时，将删除早于指定时间间隔的点。例如，用于雷达数据的组合。

气象产品

气象产品是来自 TLP 或雷达接收器的原始信号数据，经过处理可提供有关当前天气状况的信息。气象产品在 IRIS Focus 中显示为层。

水汽凝结体

大气中的冷凝水气颗粒。例如，雨、雪和冰雹都是水汽凝结体。

混合任务

由最多 3 个具有相同扫描类型的任务组成的任务组，这些任务被安排在一起执行，并一起用于生成产品。这为体积扫描方案赋予了灵活性。

组合

将来自多个雷达或激光雷达的组合数据（例如，一组 **CAPPI**、**VIL**、**PPI** 或 **TOPS** 产品）复合到一个图像中。

脉冲

雷达发送的短脉冲传输信号，用于测量大气中的天气活动。来自脉冲的反射测量结果按单元进行分类。

脉冲重复频率 (PRF)

每秒传输的脉冲数。测量 PRF 时，脉冲包含发射、接收和停滞时间阶段。PRF 影响距离折叠和速度折叠探测。在维萨拉 IRIS 产品中，PRF 限制了雷达图像中显示的区域和最大可测量风速。

警告

警告是中等严重程度的警报。

警报

警报是需要用户干预或识别的一种状态。不同类型的警报包括报警、警告和信息警报。

距离折叠

第二次回波的探测，是来自雷达最大范围之外的雷达信号回波。距离折叠会导致它们错误地显示在雷达测量区域内。也称为范围混叠。

速度折叠

由于测量区域中的粒子超过了雷达系统的最大速度探测阈值而导致的错误读数。测得的速度“折回”到刻度的另一端，导致读数不连续。也称为速度混叠。

雷击

在 IRIS Focus 中，雷击指闪电或雷电，具体取决于 TLP 的配置。

雷达产品

雷达产品是来自雷达接收器的原始信号数据，经过处理可提供有关当前天气状况的信息。雷达产品是根据在执行雷达任务期间收集的采集文件计算得出的。产品可以是数据、图片或文本。例如 **PPI** 和 **RHI**。

预先配置的产品

预先配置的产品是具有用于高级数据可视化的默认设置的产品，例如临近预报、警告或多层产品。

预定义的复合

具有定制设置（例如组合算法）的预定义雷达或激光雷达组合。

索引

- A
- API..... 116
- B
- BASE
- 按需.....57
- 计算.....59
- 阈值.....58
- C
- CAPPI
- 按需.....60
- 高度.....62
- 计算.....63
- 伪 CAPPI..... 60, 62
- I
- IRIS Analysis.....11
- IRIS Analysis 产品
- WARN.....90
- IRIS Focus..... 9
- 角色.....16
- 许可.....12
- 用户.....16
- IRIS Radar..... 11
- L
- Light 用户..... 14
- M
- MAX
- 按需.....64
- 高度.....66
- 计算.....67
- N
- NetCDF 文件..... 54
- Network Health..... 99
- P
- PPI.....54
- 按需.....68
- 计算.....70
- 仰角.....69
- R
- RTI..... 78
- T
- THICK
- 按需.....71
- 计算.....72
- 阈值.....71
- TimeSpan.....93
- 配置.....95
- TOPS
- 按需.....73
- 计算.....74
- 阈值.....74
- Total Lightning Processor..... 93, 98
- V
- VHF.....143
- W
- WARN
- IRIS Analysis.....90
- 发送自 IRIS.....91
- 输出设备..... 90
- WindCube Scan 激光雷达..... 11
- 按
- 按需产品..... 56
- BASE.....57
- BASE, 计算.....59
- CAPPI.....60
- CAPPI, 计算.....63
- MAX.....64

MAX, 计算.....	67	大	
PPI.....	68	大头针.....	106
PPI, 计算.....	70	地图.....	119
RTI.....	78	地图显示.....	115
THICK.....	71	关注地点.....	119
THICK, 计算.....	72	启用, 禁用.....	120
TOPS.....	73	删除.....	121
TOPS, 计算.....	74	视图.....	115
平滑.....	36	等	
湍流.....	75	等高平面位置显示器.....	60
伪 CAPPI.....	62	地	
版		地球曲率.....	51
版本信息.....	7	地图	
报		大头针.....	119
报警.....	101, 116	单位, 公制.....	23
触发.....	133	单位, 航空.....	23
关注区域.....	107, 115	单位, 英制.....	23
历史记录.....	118	视图.....	18
配置		数据.....	18
事件条件.....	123	地图层	
设置.....	101	WMS.....	23
视图.....	101, 116	编辑基本层.....	20
天气.....	117, 122	产品.....	19
天气, 条件.....	123	基本.....	19
条件, 示例.....	131	能见度.....	20
通知.....	104, 109	样式.....	20
图标.....	101	地图工具	
严重程度.....	102, 107	标尺.....	31
标		产品颜色.....	32
标尺工具.....	31	跟踪.....	32
测		光标.....	27
测风激光雷达.....	54	横截面.....	29
层		色标编辑器.....	33
层设置.....	22	地图投影.....	140
		地图要素	
		大头针.....	115
		关注区域	
		关注区域.....	115

- 动
- 动画
 - 回放.....26
 - 即时预报..... 26
 - 时间线..... 26
- 多
- 多边形
 - 关注区域..... 113
 - 多个雷达..... 37, 138
 - 多个设备..... 38
- 分
- 分组..... 116
- 复
- 复合
 - 预定义, 删除..... 137
 - 预定义, 设置..... 136
- 跟
- 跟踪工具..... 32
- 固
- 固定..... 54
- 关
- 关注地点
 - 大头针..... 119
 - 区域.....119
- 关注区域..... 9, 106
- 报警.....115
- 编辑.....114
- 大头针..... 106
- 地图显示..... 115
- 多边形..... 113
- 绘制.....107
- 启用, 禁用.....111
- 区域.....106
- 删除.....114
- 天气事件..... 115
- 显示.....115
- 用户角色..... 105
- 圆..... 112
- 组..... 102
- 光
- 光标工具..... 27
- 横
- 横截面工具.....29
- 回
- 回波 TOPS..... 73
- 回波底.....57
- 回波厚度..... 71
- 回放..... 26
- 混
- 混合任务
 - 部分.....142
 - 可视化..... 142
- 基
- 基本层
 - 道路.....20
- 激
- 激光雷达
 - 扫描.....54
 - 数据.....54
- 激光雷达产品..... 49
- 激光雷达任务..... 11
- 即
- 即时预报.....9, 26, 41
- 运动矢量..... 87
- 角
- 角色
 - focus.....16
 - kiosk..... 16

超级用户.....	16	算法.....	43
管理员.....	16	平	
用户.....	16	平滑.....	22, 36
截		平面位置显示器.....	68
截图.....	31	屏	
预定的图像导出.....	143, 145	屏幕截图	
警		预定的图像导出.....	143
警报.....	9	气	
关注区域.....	114	气象产品	
距		预生成的.....	79
距离时间指示器.....	78	色	
雷		色标编辑器.....	33, 36
雷达		闪	
添加.....	142	闪电产品.....	9, 93
移除.....	142	GLD360.....	100
雷达波束.....	51	Network Health.....	98
雷达产品.....	9, 49	层.....	21
层.....	21	闪电风暴强度.....	97
层设置.....	22	闪电威胁区.....	96
属性.....	22	时间跨度.....	93
颜色.....	32	闪电风暴强度.....	97
雷达任务.....	11	闪电威胁区.....	96
雷达数据.....	51	配置.....	97
雷达数据, 导入.....	148	商	
雷达站点.....	24	商标.....	8
历		时	
历史数据.....	9, 26, 148	时间线.....	26
临		事	
临近预报		事件.....	9, 101
TREC.....	89	分组.....	133
配置.....	139	视图.....	101
配置 MVF.....	139	图标.....	101
平流.....	44	事件条件.....	115
启用.....	139		
速度.....	89		

- 事件组.....133
- 数
- 数据管理器.....56
- 数据类型..... 22, 52
- 数据流..... 11
- 水
- 水汽凝结体.....51
- 算
- 算法
- BASE..... 59
- CAPPI.....63
- MAX.....67
- PPI..... 70
- TOPS.....74
- 体
- 体积..... 54
- 天
- 天气报警
- 监控.....115
- 确认.....117
- 视图.....116
- 条件.....122
- 条件, 配置.....123
- 条件, 示例.....131
- 图标..... 119, 133
- 天气事件
- 创建..... 122, 127
- 跟踪进展..... 102
- 配置.....123
- 生成.....105
- 示例.....131
- 视图.....116
- 条件.....122
- 用户角色..... 105
- 通
- 通知
- 配置.....109
- 图
- 图像导出
- .geotiff 文件..... 148
- .png 文件..... 143
- .shp 文件.....145
- 预定.....143, 145
- 预定计划..... 143
- 湍
- 湍流..... 75
- 配置.....77
- 伪
- 伪 CAPPI..... 22, 60, 62
- 相
- 相关文档..... 7
- 许
- 许可
- IRIS Focus.....12
- IRIS Focus Light..... 12
- 席位.....12
- 已
- 已保存的视图..... 47
- 用
- 用户
- 关注区域..... 105
- 管理.....16
- 管理员.....16
- 天气事件..... 105
- 帐户.....16

预
 预配置的产品
 运动矢量..... 87
 预生成产品
 BASE..... 80
 BEAM..... 80
 CAPPI..... 80
 HMAX..... 80
 LAYER..... 80
 MAX..... 80
 MLHGT..... 80
 PPI..... 80
 RAIN1..... 80
 RAINN..... 80
 RHI..... 80
 RTI..... 80
 SHEAR..... 80
 SLINE..... 80
 SRI..... 80
 THICK..... 80
 TOPS..... 80
 VAD..... 80
 VIL..... 80
 VVP..... 80
 WARN..... 80
 WIND..... 80

圆
 圆
 关注区域..... 112

运
 运动矢量..... 87
 配置..... 139

组
 组合
 IRIS Analysis..... 37, 138
 动态..... 37
 动态, 创建..... 38

方法..... 40, 137
 设置..... 137
 视图..... 38
 算法..... 40, 137
 预定义..... 37
 预定义, 编辑..... 136
 最大时间跨度..... 137
 组合, IRIS Analysis..... 135
 组合, 预定义
 配置..... 135
 最
 最大时间跨度..... 137
 最大数据..... 64

阈
 阈值..... 22

浏
 浏览器..... 47

质保

有关标准质保条款和条件，请参见 www.vaisala.com/warranty。

请注意，因正常磨损、异常工作环境、操作或安装疏忽或未经授权的改动导致的设备损坏，不在任何此类质保的范围之列。有关每种产品质保的详细信息，请参见适用的供货合同或销售条款。

技术支持



请与维萨拉技术支持部门联系，网址为 helpdesk@vaisala.com。请至少提供以下支持信息（如果适用）：

- 产品名称、型号和序列号
 - 软件/固件版本
 - 安装地点的名称和位置
 - 可对问题提供更多信息的技术人员的姓名和联系信息
- 有关更多信息，请参见 www.vaisala.com/support。

环保



根据当地法规回收所有适用材料。

VAISALA

www.vaisala.com

