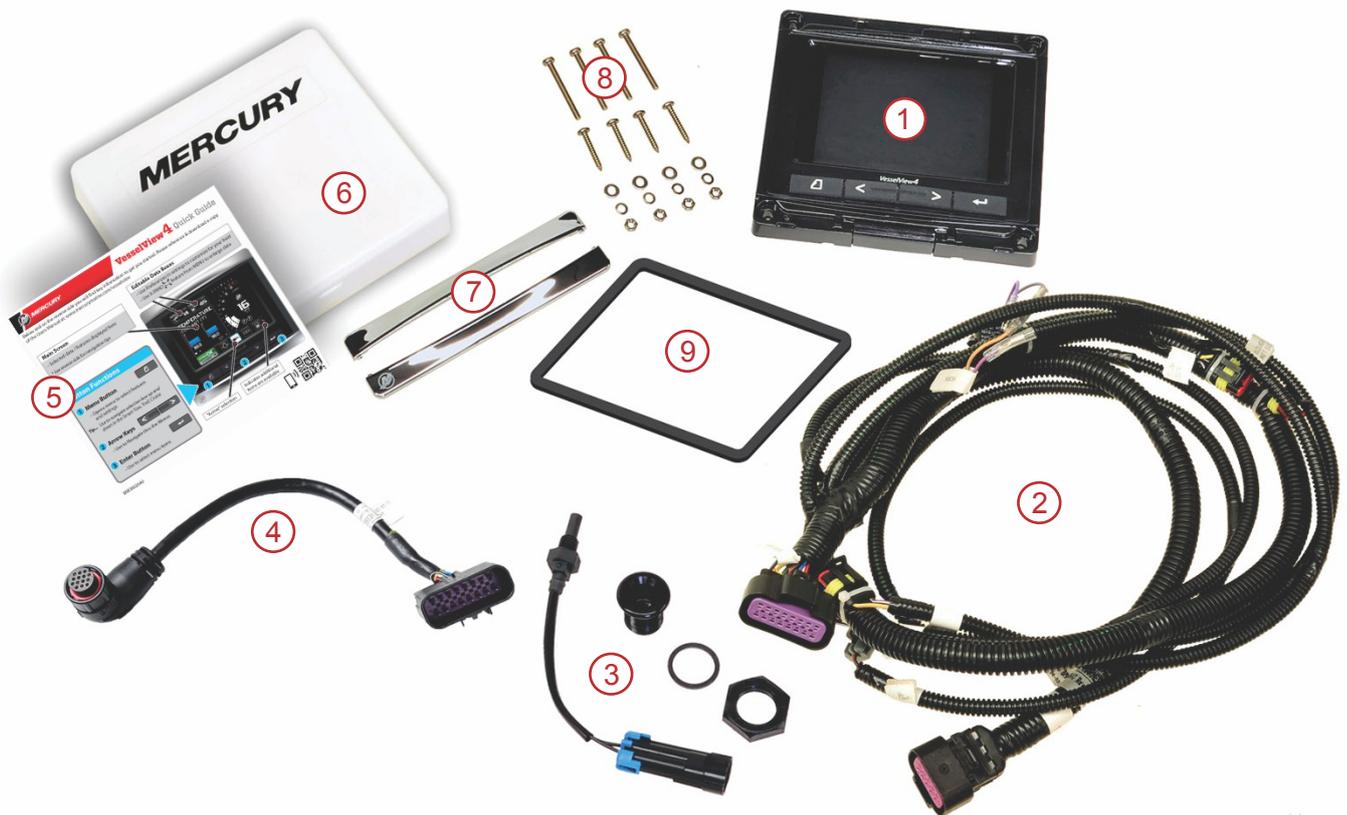


# INSTRUCCIONES DE INSTALACIÓN DEL VESSELVIEW 4

**NOTA:** Después de terminar la instalación, colocar estas instrucciones con el producto para que el propietario las pueda usar en el futuro.

**IMPORTANTE:** Este documento se ha redactado para guiar a nuestros concesionarios, constructores de embarcaciones y personal de servicio de la compañía en la instalación o servicio adecuados de nuestros productos. Si no se ha recibido formación acerca de los procedimientos de instalación o servicio recomendados para estos productos de Mercury Marine o similares, solo un técnico de un concesionario de Mercury Marine debe realizar el trabajo. La instalación o el servicio inadecuados de un producto Mercury puede ocasionar daños en el mismo o lesiones a las personas que instalen o hagan funcionar el producto.



55827

Ref.	Ctd.	Descripción
1	1	VesselView 4
2	1	Conjunto del mazo de cables del VesselView 4
3	1	Sensor de temperatura del aire y tornillería de montaje
4	1	Mazo del adaptador de VesselView 4
5	1	Guía de inicio rápido
6	1	Visera
7	2	Placa enmarcadora de embellecedor
8	1	Tornillería de montaje
9	1	Junta

## Instalación del VesselView 4

### Cableado

- No intentar nunca conectar, interconectar, empalmar, conmutar o disipar voltaje o corriente procedente de los mazos de cables del acelerador y cambio digital (DTS).
- No intentar nunca conectar al mazo de cables del DTS ningún tipo de equipo de comunicación o navegación en un punto de conexión que no sea el designado.
- Instalar siempre el equipo de accesorios de la embarcación mediante una conexión de fuente de energía adecuada, tal como un panel de fusibles o una caja de conexiones.

- No intentar nunca conectarse directamente a ninguno de los mazos de cables eléctricos del DTS para obtener alimentación.

**⚠ ADVERTENCIA**

Al sondear o efectuar empalmes se dañará el aislamiento del cable lo cual permite que penetre agua al cableado. La entrada de agua puede ocasionar el fallo del cableado y provocar la pérdida de control del acelerador y los cambios. Con el fin de evitar la posibilidad de que se produzcan lesiones graves o la muerte debido a la pérdida de control de la embarcación, no se deben realizar empalmes en el aislamiento de cualquiera de los cables usados en el sistema DTS.

### Pautas de cableado para accesorios eléctricos de la embarcación

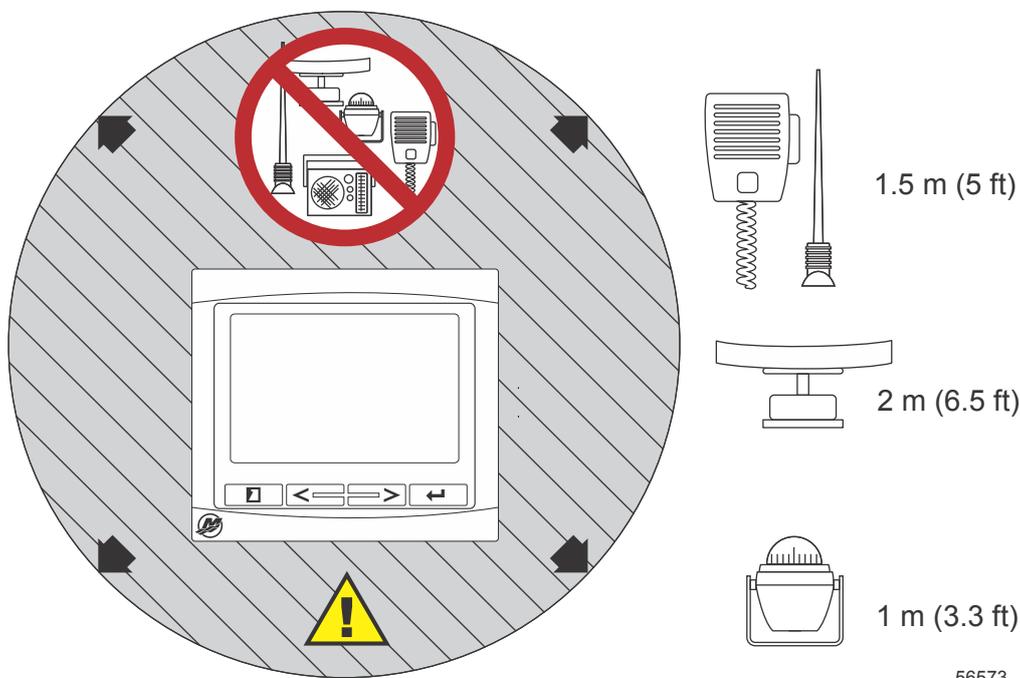
**⚠ ADVERTENCIA**

Una caída excesiva del voltaje puede comprometer el sistema DTS y provocar lesiones graves o mortales por la pérdida de control del acelerador y los cambios. No conectar ningún accesorio eléctrico a los circuitos del interruptor de la llave del encendido de 12 V del sistema DTS.

**IMPORTANTE:** No conectar accesorios de la embarcación al interruptor de la llave del encendido. Usar una fuente de 12 V conmutada independiente para el cableado de los accesorios de la embarcación.

**IMPORTANTE:** El sistema DTS necesita una fuente de alimentación constante de 12 V. Al realizar empalmes o conectar accesorios a los circuitos de DTS de 12 V o del interruptor de la llave del encendido (cables morado, morado/blanco o rojo) puede fundirse un fusible o pueden sobrecargarse los circuitos, con lo que se produce una pérdida de funcionamiento intermitente o completa.

### Interferencia electromagnética

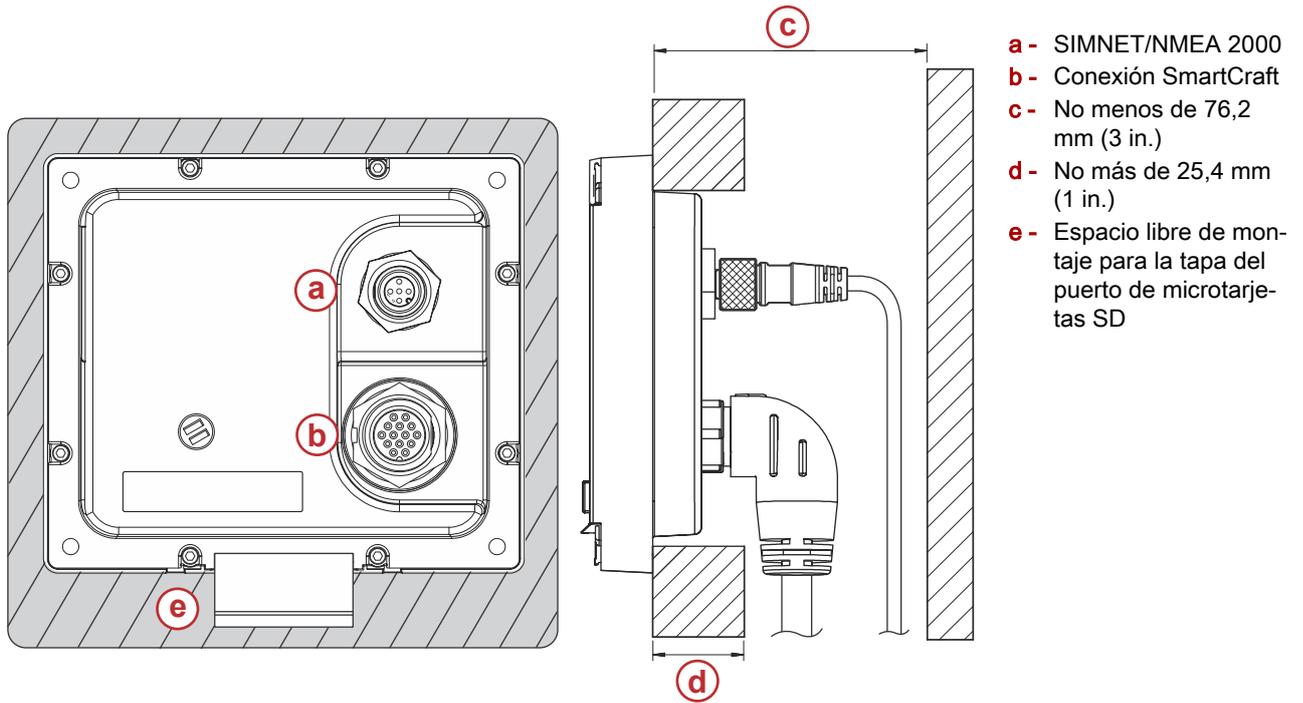


Distancias mínimas al VeselView

### Pautas de instalación del mazo de cables

- Localizar un recorrido adecuado para tender las conexiones del mazo de cables hasta los puntos de instalación.
- Inspeccionar la trayectoria para asegurarse de que las superficies no tengan bordes afilados o rebabas que puedan cortar el mazo de cables.
- Afianzar y sujetar el mazo de cables con abrazaderas o amarres para cables cada 45,8 cm (18 in.) a lo largo de la trayectoria. Se debe utilizar una abrazadera o un amarre para cables a no más de 25,4 cm (10 in.) de cualquier conexión de un sistema DTS.
- Asegurarse de que todas las conexiones estén apretadas. Sellar con tapas impermeables todos los conectores que no se utilicen.

## Conexiones y espacios libres



56022

## Ubicación del montaje

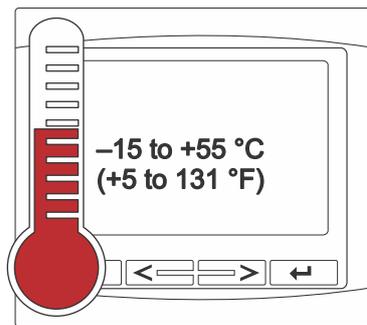
La ubicación del montaje debe escogerse con cuidado antes de taladrar o cortar. El montaje del VesselView debe permitir que el usuario maneje los controles y vea claramente la pantalla. La pantalla tiene propiedades de alto contraste y antirreflectantes para que pueda verse a plena luz del sol. Para que los resultados sean óptimos, montar la pantalla fuera de la luz directa del sol y donde el resplandor de ventanas u objetos brillantes sea mínimo.

Antes de cortar, comprobar que no haya cables eléctricos u otros elementos ocultos detrás del panel.

No instalarlo donde pueda utilizarse como asidero, quedar sumergido o dificultar el pilotaje de la embarcación.

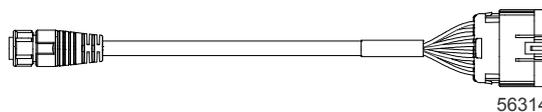
Comprobar que haya el espacio necesario para conectar todos los cables pertinentes.

Debe tenerse en cuenta que la ubicación de montaje ha de estar bien ventilada. Una ventilación deficiente puede recalentar la pantalla.



56313

Las siguientes instrucciones de instalación se han redactado para los mazos de cables incorporados al VesselView. Es posible que el conector del mazo de 90° impida instalar el VesselView cuando el grosor del tablero de mandos sea superior a la dimensión indicada. Deberá solicitarse el conector recto (N/P 8M0075079) cuando el tablero de mandos supere el grosor máximo permisible.

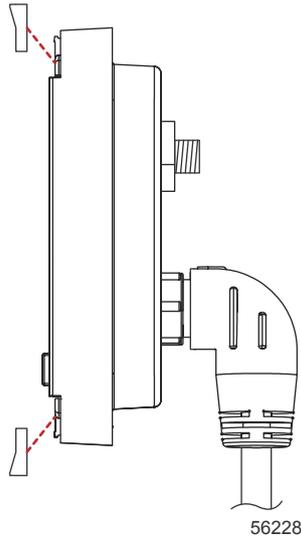


56314

### Conector recto opcional

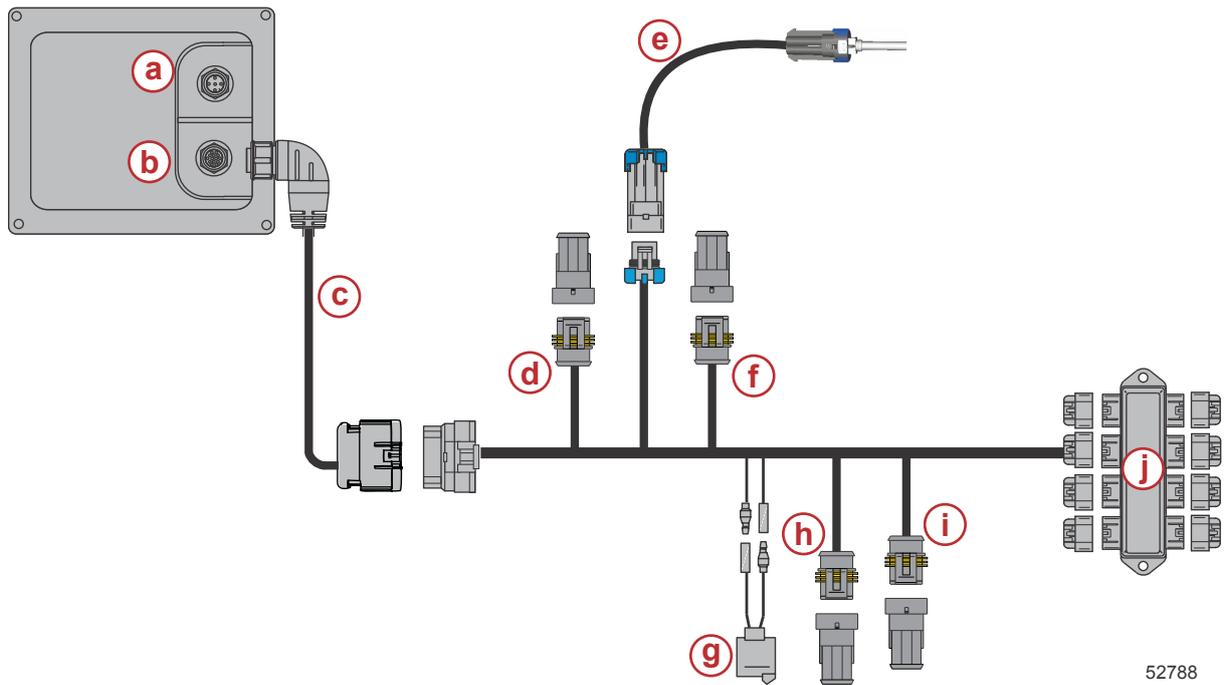
1. Comprobar que haya espacio suficiente para las conexiones de mazos del VesselView.
2. Sujetar la plantilla recortable a la superficie de montaje con cinta adhesiva.
3. Taladrar cuatro orificios de montaje de 4,5 mm (broca del 16) cuando se utilicen los tornillos roscados y tuercas con arandelas.

4. Taladrar cuatro orificios de montaje de 3,5 mm (broca del 29) cuando se utilicen tornillos de chapa con cabeza troncocónica.
5. Utilizar una broca o una sierra de perforación de tamaño adecuado para recortar las cuatro esquinas de 19 mm (3/4 in.) del área recortada gris.
6. Retirar el área gris restante con una sierra u otro dispositivo.
7. Eliminar los bordes afilados con una lima.
8. Comprobar que el VesselView encaje en la abertura. Retirar el material de la abertura si hay alguna interferencia.
9. Desprender el respaldo protector adhesivo de la junta e instalarla en la superficie de contacto de montaje del VesselView.
10. Conectar todos los cables en la parte trasera de la unidad antes de insertarla en la abertura.
11. Sujetar la unidad con la tornillería de montaje.
12. Instalar el embellecedor de placa enmarcadora superior e inferior.



**Instalación del embellecedor de placa enmarcadora**

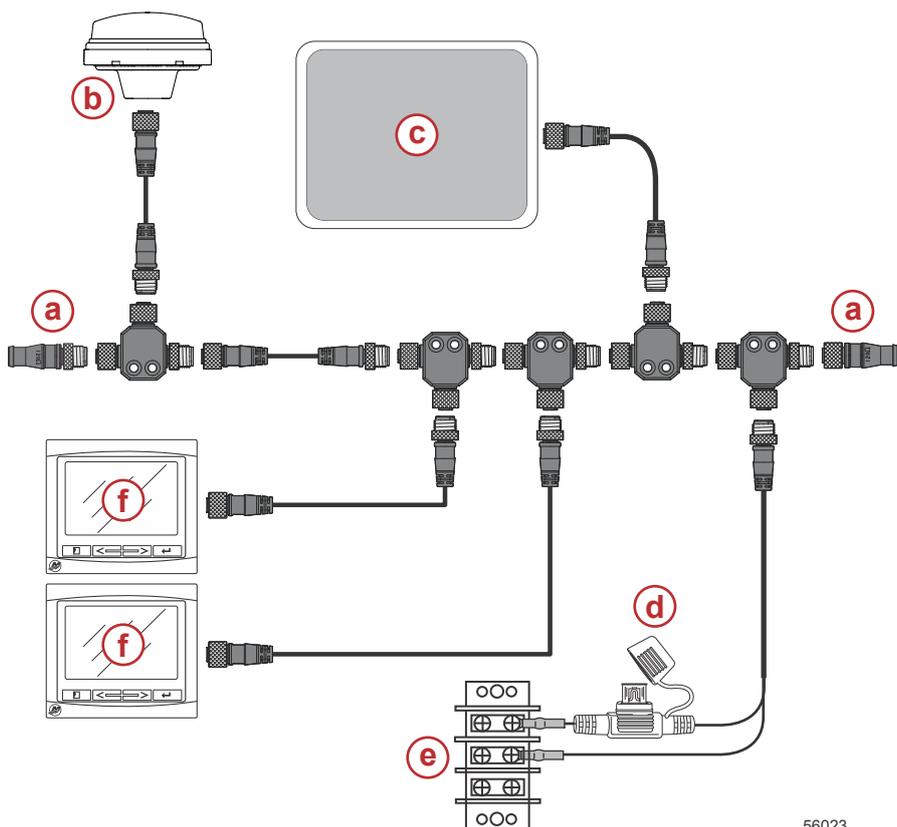
Mazo de cables del VesselView 4 Smart Craft



52788

- a** - Conexión de SIMNET/NMEA 2000
- b** - Alimentación y red del SmartCraft
- c** - Mazo de cables adaptador de VesselView
- d** - System Link central de babor
- e** - Sensor de temperatura del aire
- f** - System Link central de estribor
- g** - Bocina
- h** - System Link babor
- i** - System Link estribor
- j** - Caja de conexiones

### Conexiones NMEA 2000 de VesselView (opcionales)



- a - Resistencia de terminación de 120 ohmios, 1 macho y 1 hembra
- b - GPS
- c - Carta náutica digital
- d - Fuente de alimentación de NMEA 2000 con fusibles
- e - Barra colectora de alimentación
- f - VesselView

56023

### Identificación de los botones

#### Botones



#### VesselView 4

- a - Botón PAGES (Páginas)
- b - Botón de flecha IZQUIERDA
- c - Botón de flecha DERECHA
- d - Botón ENTER (Entrar)

51534

- Pulsando el botón PAGES (Páginas) se activa el menú de la barra de desplazamiento. Pulsando de nuevo el botón PAGES (Páginas) se abandona el menú de la barra de desplazamiento.
- Utilizar los botones de flecha IZQUIERDA y DERECHA para navegar por (seleccionar) campos de la pantalla.
- Pulsar el botón ENTER (Entrar), cuando se haya seleccionado el icono que interese, para entrar en esa función o en ese campo de datos.

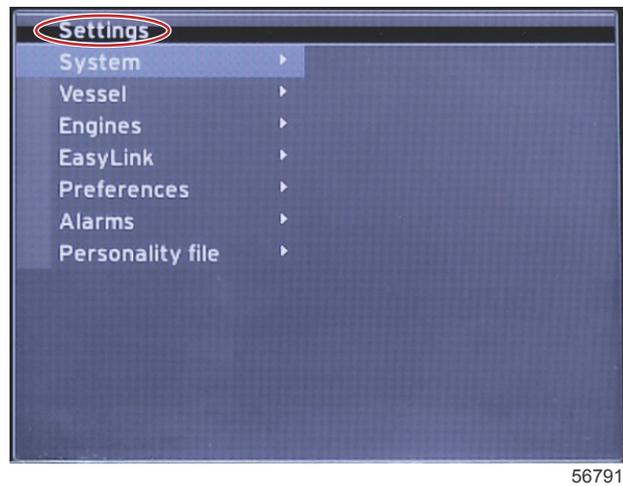
### Asistente de configuración

**IMPORTANTE:** No forzar el VesselView pulsando botones durante el arranque del sistema para obtener datos de la embarcación y los motores. La primera vez que se pone en marcha el VesselView, o después de una restauración de los ajustes de fábrica, el sistema necesita varios segundos para completar el proceso de inicio.

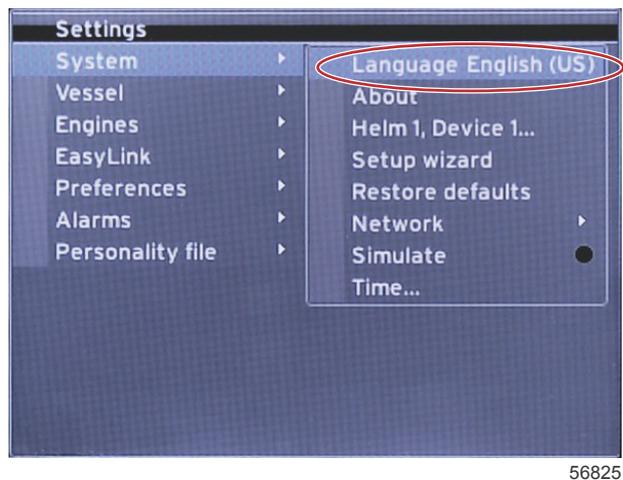
El asistente de configuración sirve de guía a través de los primeros pasos de configuración del VesselView. Puede accederse en cualquier momento al asistente de configuración mediante el icono SETTINGS (Configuración) del menú de desplazamiento. Pulsar el botón PAGES (Páginas) y la flecha DERECHA para acceder al icono SETTINGS (Configuración).



1. Con el icono SETTINGS (Configuración) seleccionado, pulsar el botón ENTER (Entrar). Aparecerá la pantalla del menú SETTINGS (Configuración).



2. Pulsar el botón ENTER (Entrar) para acceder al menú desplegable horizontal System Options (Opciones del sistema) y seleccionar Language (Idioma).

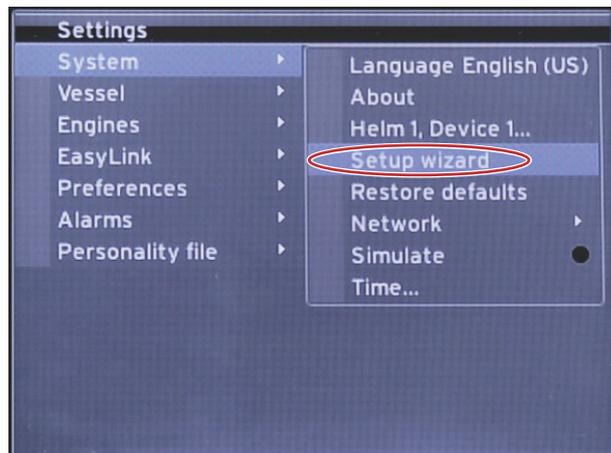


3. Seleccionar el idioma que se desee ver en la pantalla del VesselView. Utilizar los botones de flecha IZQUIERDA y DERECHA para desplazarse por las opciones de idiomas. Pulsar el botón ENTER (Entrar) para efectuar la selección.



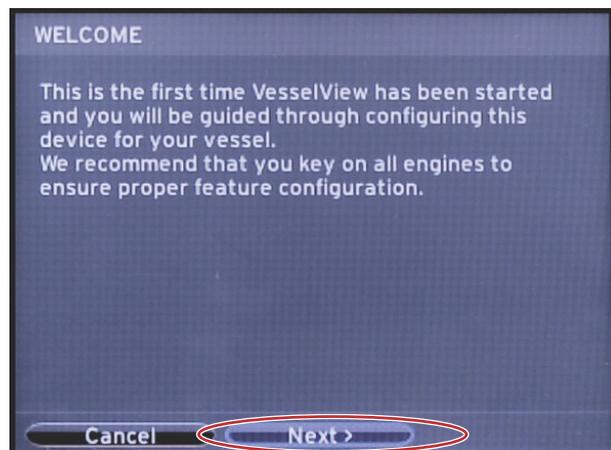
56823

4. Aparecerá la pantalla principal del VesselView en el idioma seleccionado. El icono SETTINGS (Configuración) quedará resaltado. Pulsar el botón ENTER (Entrar). Se resaltará System (Sistema) en el menú Settings (Configuración). Pulsar el botón ENTER (Entrar) y aparecerá el menú desplegable horizontal. Pulsar el botón de flecha DERECHA para acceder al asistente de configuración.



56792

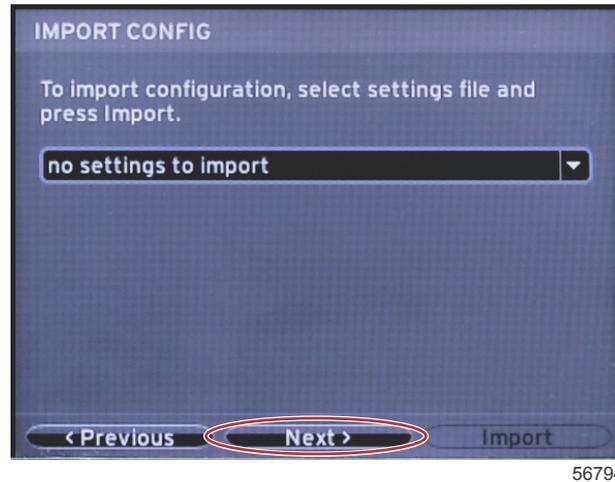
5. Aparecerá una pantalla de texto. Pulsar la flecha DERECHA para resaltar Next (Siguiente) y pulsar el botón ENTER (Entrar).



56793

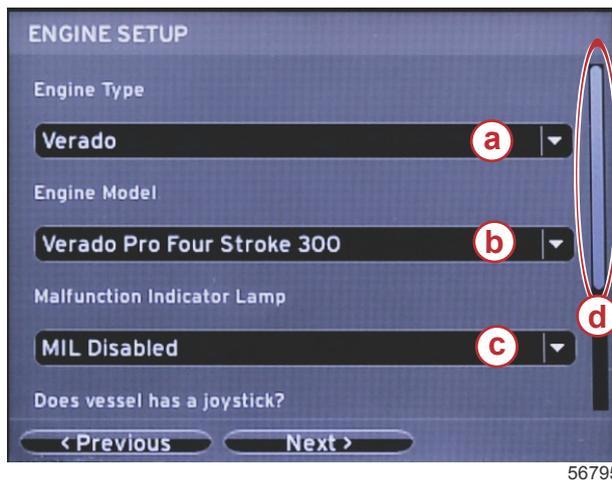
## Importar configuración

Para importar una configuración de embarcación existente, insertar una microtarjeta SD con el archivo de la configuración y seleccionar este archivo en el menú desplegable vertical. Si no hay ningún archivo de importación, utilizar el botón de flecha DERECHA para resaltar Next (Siguiete) y pulsar el botón ENTER (Entrar).



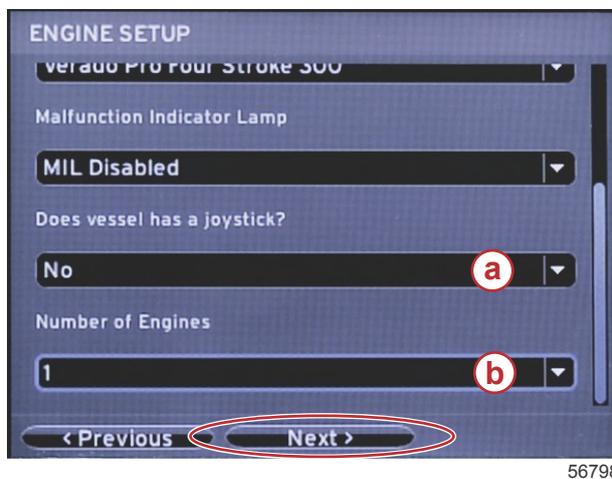
## Configuración del motor

1. En la pantalla Engine Setup (Configuración de motores), pulsar los botones de flecha DERECHA e IZQUIERDA para resaltar los campos desplegables verticales. Efectuar selecciones basadas en el modelo y el tipo de motor.



- a - Campo de selección Engine Type (Tipo de motor)
- b - Campo de selección Engine Model (Modelo de motor)
- c - Campo de selección Malfunction Indicator Lamp activity (Actividad de la lámpara indicadora de fallos)
- d - Barra de desplazamiento

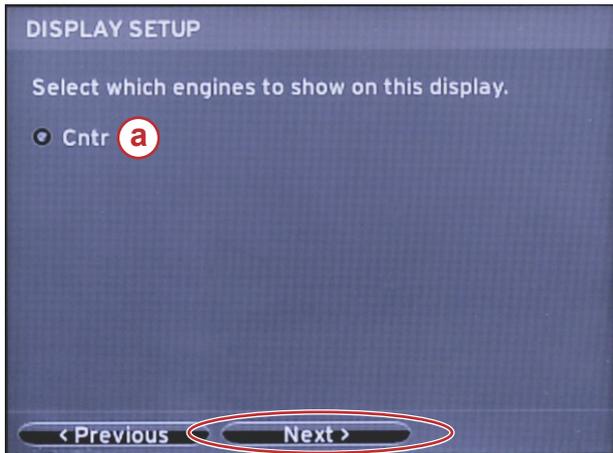
2. Desplazarse para completar las selecciones en la pantalla Engine Setup (Configuración de motores). Cuando se hayan efectuado todas las selecciones, destacar Next (Siguiete) y pulsar el botón ENTER (Entrar).



- a - Campo Joystick selection (Selección del joystick)
- b - Campo Number of Engines (Número de motores)

### Configuración de pantalla

En función del número de motores indicado en la pantalla Engine Setup (Configuración de motores), seleccionar los motores que vaya a visualizar esta unidad VesselView. Pueden seleccionarse hasta dos motores. Pulsar el botón ENTER (Entrar) para continuar.

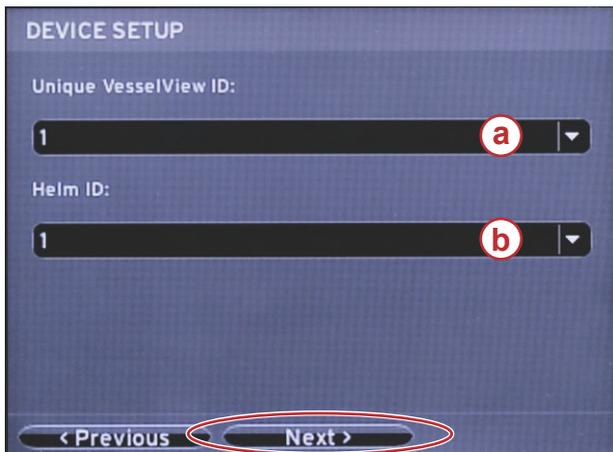


a - Campo Engine selection (Selección de motores)

56800

### Configuración de dispositivo

En la pantalla Device Setup (Configuración de dispositivo), utilizar los botones de flecha DERECHA e IZQUIERDA para resaltar los menús desplegables verticales. Si se utilizan varios dispositivos del VesselView, asegurarse de asignar números exclusivos a cada unidad para evitar problemas con los datos. Los números de timón deberán coincidir con la ubicación de cada unidad de VesselView individual. Resaltar el campo Next (Siguiente) y pulsar el botón ENTER (Entrar) para continuar.



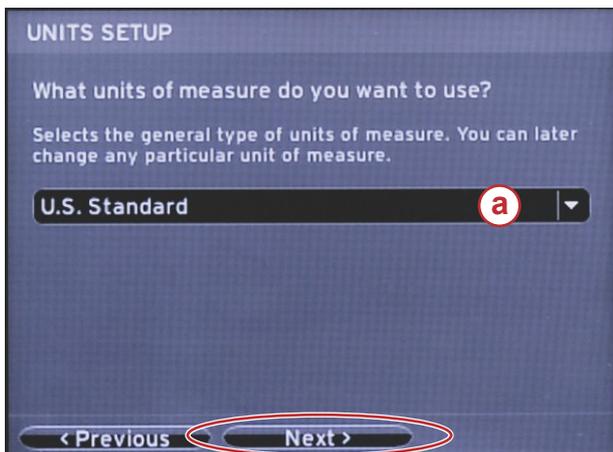
a - Número del dispositivo VesselView

b - Número de ubicación del timón

56802

### Configuración de unidades

Seleccionar las unidades de medida que el VesselView presentará en los datos de la pantalla: velocidad, distancia y volúmenes. Las unidades de medida pueden cambiarse posteriormente. Cuando se hayan seleccionado las unidades de medida, resaltar el campo Next (Siguiente) y pulsar el botón ENTER (Entrar).

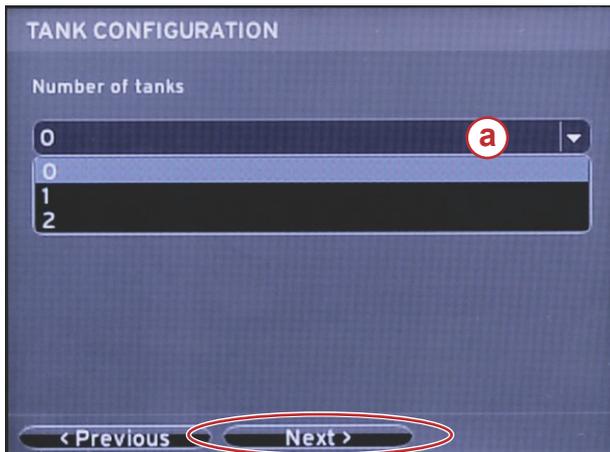


a - Menú desplegable vertical Units of measure (Unidades de medida)

56802

## Configuración de los depósitos

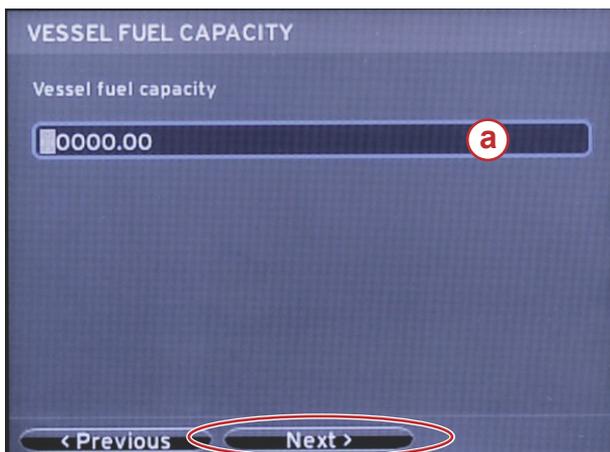
Seleccionar en el campo desplegable vertical el número de depósitos de combustible de la embarcación. Resaltar Next (Siguiente) y pulsar el botón ENTER (Entrar) para continuar.



a - Campo Tank selection (Selección de los depósitos)

56806

En la pantalla Vessel Fuel Capacity (Capacidad de combustible de la embarcación), pulsar el botón ENTER (Entrar) para activar el cursor parpadeante en el campo de datos. Pulsando el botón ENTER (Entrar), el cursor se desplaza de un número entero al siguiente. Pulsar el botón de flecha IZQUIERDA o DERECHA para seleccionar el número correcto. Cuando se haya completado la introducción de números, pulsar ENTER (Entrar) hasta que no queden números enteros resaltados. Utilizar el botón de flecha DERECHA para resaltar Next (Siguiente). Pulsar el botón ENTER (Entrar) para continuar.

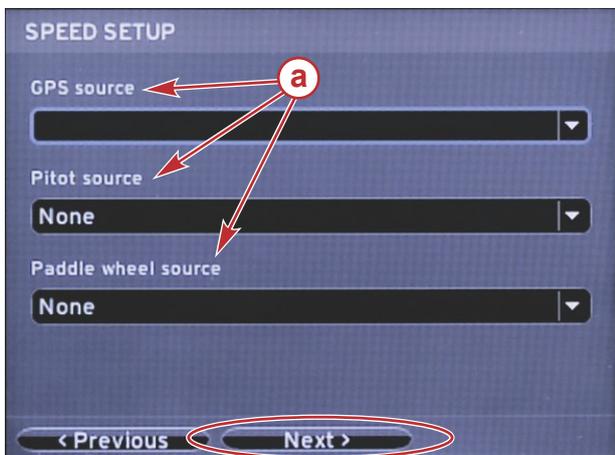


a - Campo Tank capacity (Capacidad de los depósitos)

56808

### Configuración de la velocidad

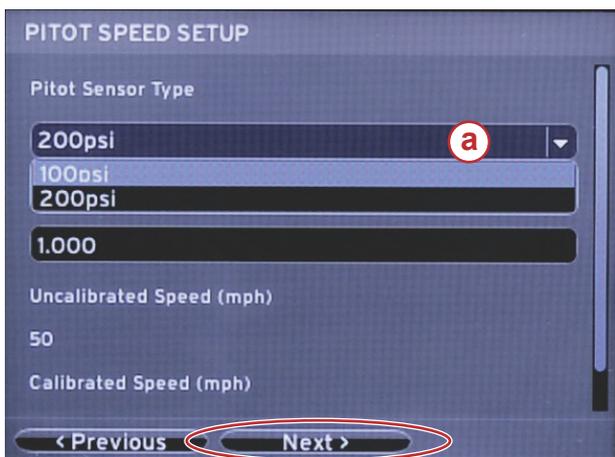
En la pantalla Speed Setup (Configuración de la velocidad) hay tres opciones para determinar cómo obtendrá el VesselView la información sobre la velocidad. Si la embarcación cuenta con un GPS, el menú desplegable vertical permitirá seleccionar los dispositivos disponibles. Si la embarcación cuenta con un sensor de Pitot, esta opción quedará seleccionada. Si la embarcación cuenta con una rueda de paletas, se desplegará una opción para seleccionarla. Cuando se haya seleccionado la fuente de la velocidad, resaltar Next (Siguiente) y pulsar el botón ENTER (Entrar) para continuar.



56810

a - Opciones para los datos de la velocidad

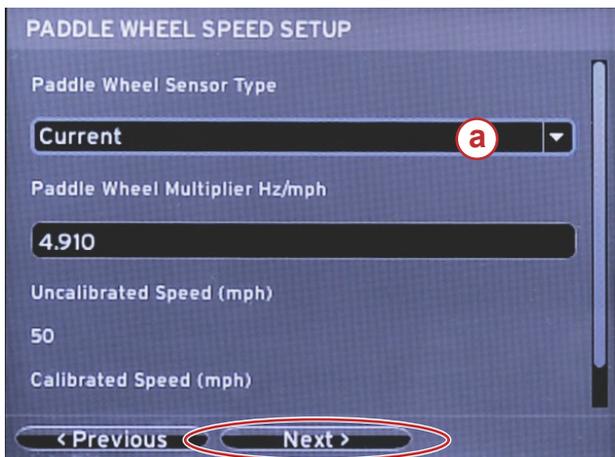
Si se había seleccionado el sensor de Pitot como fuente de la velocidad, aparecerá una pantalla Pitot Speed Setup (Configuración de la velocidad del sensor de Pitot). Utilizar el desplegable vertical Pitot Sensor Type (Tipo del sensor de Pitot) para seleccionar la opción adecuada. Casi todos los motores utilizan un sensor de Pitot de 100 psi. Los productos de Mercury Racing utilizarán el sensor de Pitot de 200 psi. Una vez efectuada la selección, resaltar Next (Siguiente) utilizando el botón de flecha DERECHA y pulsar ENTER (Entrar) para continuar.



56812

a - Menú de opción Pitot

Si se había seleccionado la rueda de paletas como fuente de velocidad, aparecerá la pantalla Paddle Wheel Speed Setup (Configuración de la velocidad de la rueda de paletas). Utilizar el desplegable vertical Paddle Wheel Sensor Type (Tipo del sensor de rueda de paletas) para seleccionar la opción adecuada. Una vez efectuada la selección, resaltar Next (Siguiente) utilizando el botón de flecha DERECHA y pulsar ENTER (Entrar) para continuar.

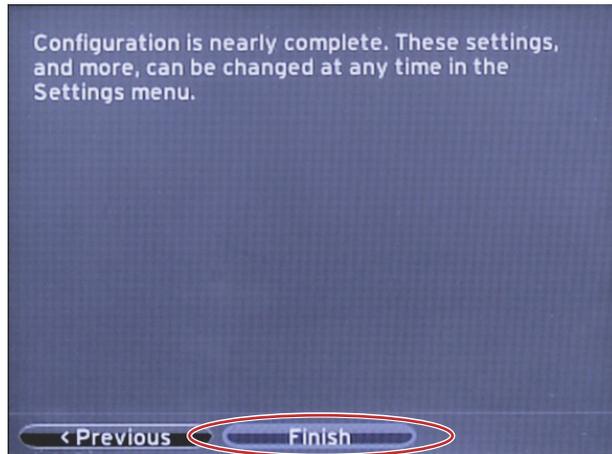


56828

a - Campo Paddle Wheel Sensor Type (Tipo del sensor de rueda de paletas)

## Finalización del asistente de configuración

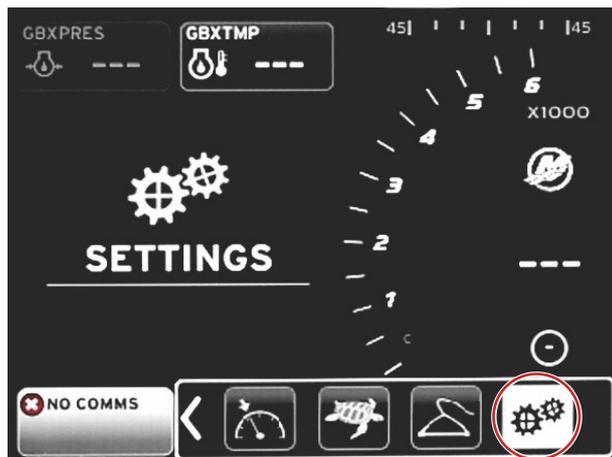
Resaltando Finish (Finalizar) con el botón de flecha DERECHA y pulsando ENTER (Entrar) se completa el Setup Wizard (Asistente de configuración) del VesselView. No apagar el aparato hasta que la pantalla Finish (Finalizar) quede sustituida por la pantalla Vessel Activity (Actividad de la embarcación).



56814

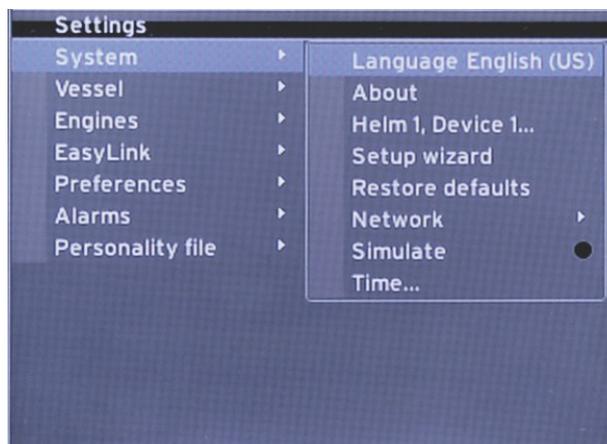
## Menús de configuraciones

Cualquier configuración puede cambiarse en cualquier momento utilizando el menú Settings (Configuración). Es posible navegar por todos los menús desplegables verticales y horizontales utilizando los botones de flecha IZQUIERDA y DERECHA y el botón ENTER (Entrar).



56815

### 1. Menú System (Sistema)



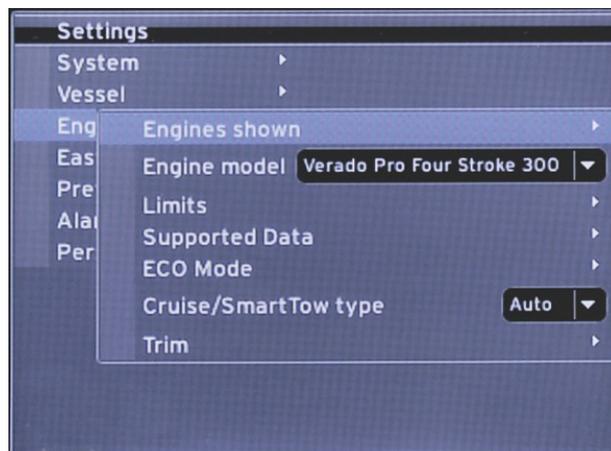
56816

2. Menú Vessel (Embarcación)



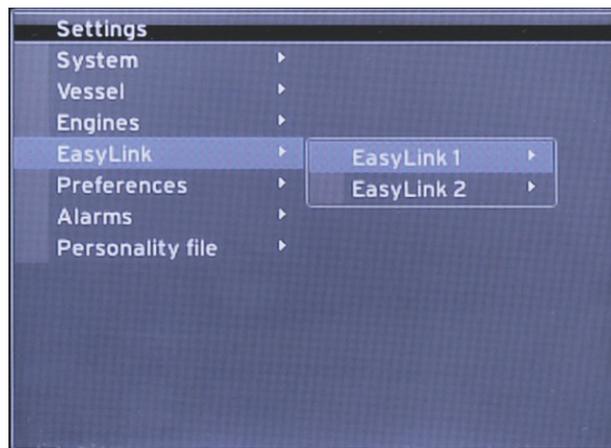
56817

3. Menú Engines (Motores)



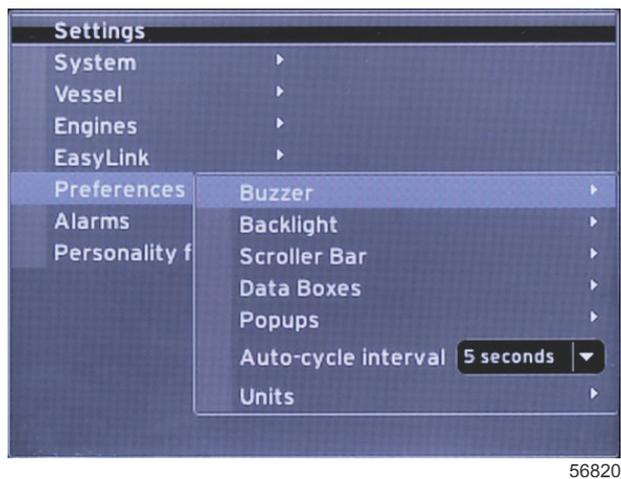
56818

4. Menú EasyLink



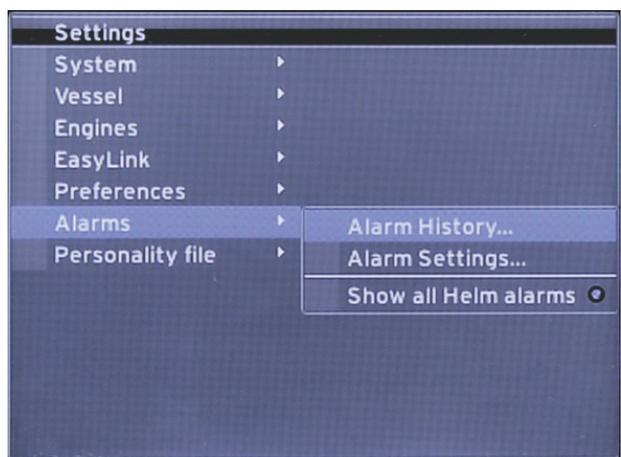
56819

5. Menú Preferences (Preferencias)



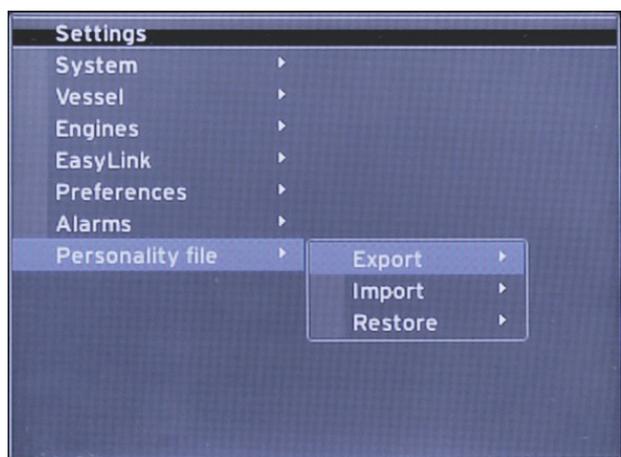
56820

6. Menú Alarms (Alarmas)



56821

7. Menú Personality file (Archivo de personalidades)



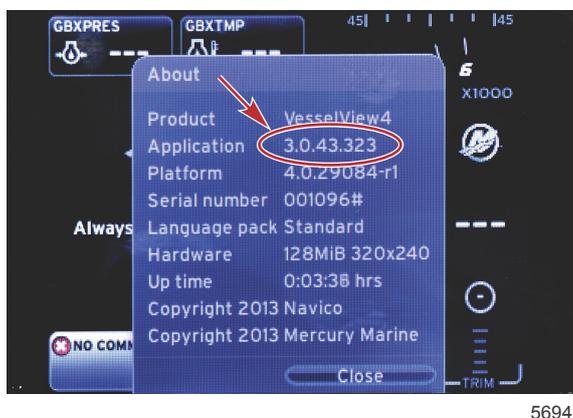
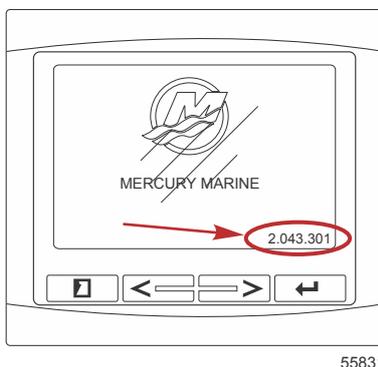
56822

## Actualización del software VesselView 4

Seguidamente se explica la forma de actualizar el software VesselView 4. Además de acceso a Internet, se necesita un puerto de comunicación para transferir el archivo a una microtarjeta SD FAT o FAT32.

## Obtención del software más reciente

1. Puede efectuarse la descarga general del software más reciente en el sitio web de Mercury, [www.mercurymarine.com/vesselview](http://www.mercurymarine.com/vesselview). Para averiguar qué versión de software está instalada en el VesselView, activar el VesselView. Mientras arranca el sistema, en la esquina inferior derecha de la pantalla aparecerá la versión del software. Si el VesselView ya está activado, seleccionar Settings>System>About (Configuración/Sistema/Acerca de) para ver la versión actualmente operativa del software VesselView.



2. Seleccionar el producto VesselView 4 y pulsar DOWNLOAD UPGRADE (Descargar actualización).
3. En función de la configuración de seguridad del ordenador, es posible que aparezca una advertencia. Pulsar Allow (Permitir) para continuar.
4. Crear una carpeta en el disco duro para guardar el archivo en ella.
5. Si el sistema pide SAVE (Guardar) o RUN (Ejecutar), seleccionar SAVE y guardar el archivo en el disco duro.

**NOTA:** El archivo suele tener un tamaño de 20–40 MB.

**IMPORTANTE:** Es posible que algunos navegadores cambien la extensión del archivo. Comprobar que el nombre y la extensión del archivo no han cambiado. La extensión correcta después del nombre del archivo deberá ser ".upd". No modificar el nombre del archivo ni cambiar la extensión.

6. Una vez guardado el archivo en el disco duro, copiar el archivo en una raíz de microtarjeta SD FAT o FAT 32 virgen que tenga una capacidad mínima de 512 MB. La raíz del disco es el nivel superior y no se coloca en una carpeta.

## Actualización de VesselView

Consideraciones importantes a tener en cuenta antes y durante la actualización:

- Cada pantalla debe actualizarse individualmente, porque no hay una función de red automática que actualice varios VesselView simultáneamente.
- No desactivar la pantalla ni interrumpir la alimentación eléctrica durante la actualización.
- No retirar la microtarjeta SD durante la actualización.

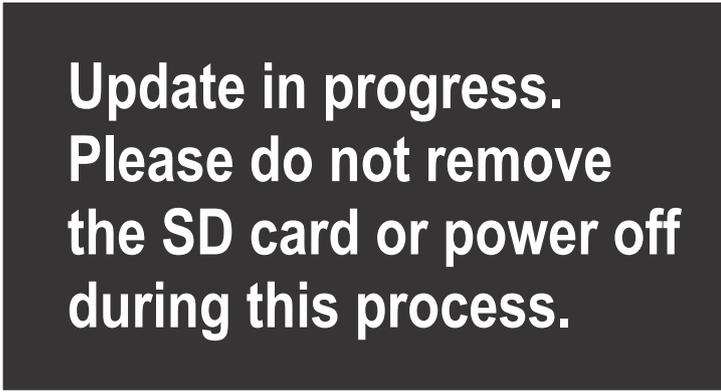
1. Comprobar que la llave del encendido esté en posición desactivada y que el VesselView no esté activado.

**NOTA:** Es posible que en algunas instalaciones el VesselView se alimente con un circuito dedicado, en lugar de hacerse mediante la llave del encendido.

**IMPORTANTE:** El VesselView debe estar desactivado durante un mínimo de 30 segundos antes de actualizar el software.

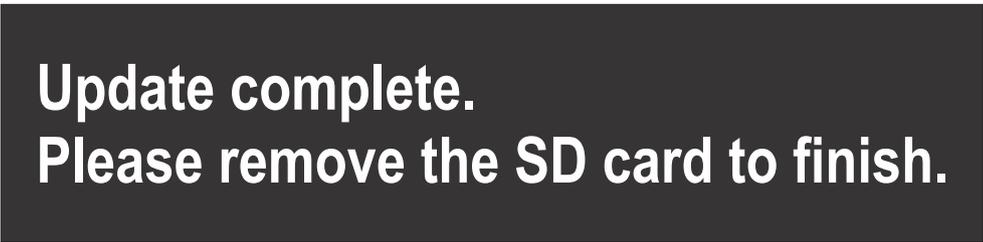
2. Introducir a fondo la microtarjeta SD en el puerto de lectura de tarjetas hasta que se oiga un clic y quede inmovilizada.
3. Girar la llave del encendido a la posición activada y comprobar que el VesselView está activado.
4. Dejar que arranque el sistema. La actualización se realiza automáticamente.

5. No girar la llave del encendido a la posición desactivada, no desactivar el VesselView ni extraer la microtarjeta SD durante la carga del software. La actualización puede necesitar varios minutos para completarse.



56561

6. Cuando finalice la carga, extraer la microtarjeta SD y el sistema arrancará automáticamente para completar la actualización.



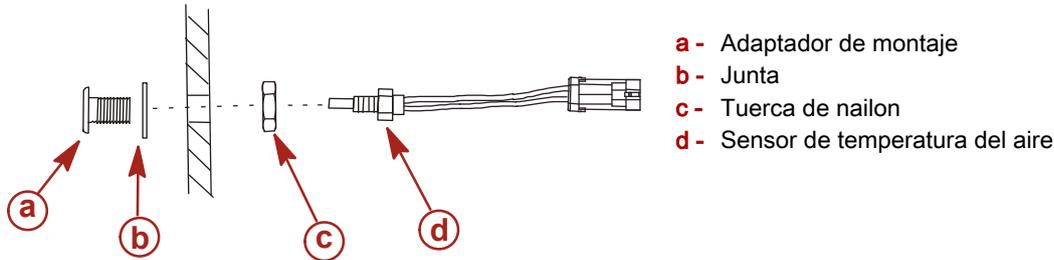
56563

7. Comprobar que la versión de software actualizada es la correcta. Pulsar la tecla PAGES (Páginas) y utilizar la flecha DERECHA para recorrer el menú Settings (Configuración). Utilizar la tecla ENTER (Entrar) y los botones de flechas para resaltar y abrir About (Acerca de). Aparecerá la versión de software actual.

### Instalación del sensor de la temperatura del aire ambiente

*NOTA: La instalación del sensor de la temperatura del aire ambiente es opcional.*

1. Seleccionar la ubicación del sensor de la temperatura del aire. Montar el sensor donde quede expuesto al ambiente exterior, pero protegido del sol.
2. Perforar un orificio de 19 mm (0.75 in.).
3. Instalar el adaptador de montaje como se muestra más abajo.



10738

4. Enroscar el sensor en el adaptador de montaje.
5. Acoplar el sensor de temperatura al conector del mazo de cables del VesselView.

**Products of Mercury Marine**  
W6250 Pioneer Road  
Fond du Lac, WI 54936-1939

Alpha, Axius, Bravo One, Bravo Two, Bravo Three, Círculo M con logotipo de olas, K-planes, Mariner, MerCathode, MerCruiser, Mercury, Mercury con logotipo de olas, Mercury Marine, Mercury Precision Parts, Mercury Propellers, Mercury Racing, MotorGuide, OptiMax, Quicksilver, SeaCore, Skyhook, SmartCraft, Sport-Jet, Verado, VesselView, Zero Effort, Zeus, #1 On the Water y We're Driven to Win son marcas comerciales registradas de Brunswick Corporation. Pro XS es una marca comercial de Brunswick Corporation. Mercury Product Protection es una marca de servicio registrada de Brunswick Corporation.