

VesselView 403

8M0143439 1217 spa



ÍNDICE

Sección 1 - Primeros pasos

Declaración de conformidad.....	2	Diseño del cableado.....	4
Norma.....	2	Mantenimiento del dispositivo.....	4
Informe de prueba.....	2	Limpieza de la pantalla de indicaciones.....	4
Descripción general de VesselView.....	2	Limpieza del puerto de medios.....	4
Panel delantero de VesselView 403.....	3	Conexiones eléctricas.....	4
Panel trasero de VesselView 403.....	3		

Sección 2 - Pantallas de inicio y asistente de configuración

Pantalla de inicio.....	6	Configuración de la velocidad.....	9
Asistente de configuración.....	6	Configuración de unidades.....	12
Descripción general.....	6	Ajuste del depósito.....	12
Importar configuración.....	7	Ajuste del sistema Active Trim.....	15
Configuración del motor.....	7	Finalización del asistente de configuración.....	17
Configuración de dispositivo.....	9	Aviso de selección de fuente.....	17
Palanca de mando instalada.....	9	Creación de capturas de pantalla.....	18

Sección 3 - Selecciones del menú principal

Descripción general.....	22	Red.....	44
Ampliación de las pantallas de datos.....	22	Simulate (Simulación).....	45
Introducción de números y texto.....	23	Time (Hora).....	45
Inicio.....	23	Buscar actualizaciones.....	46
Active Trim.....	24	Vessel (Embarcación).....	46
Introducción a la compensación activa.....	24	Tabs (ALETAS).....	47
GPS.....	25	Depósitos.....	47
Funcionamiento en aguas poco profundas.....	25	Velocidad.....	47
Posición del remolque y compensación activa.....	25	Dirección.....	48
Visión general de los perfiles de compensación.....	25	Fuente de temperatura del agua de mar.....	48
Configuración y ajustes.....	26	Palanca de mando instalada.....	49
Fuel (Combustible).....	27	Motor.....	49
Batería.....	28	Número de motores.....	49
Velocidad.....	28	Engines Shown (Mostrar motores).....	49
Compensación/Aletas.....	28	Modelo del motor.....	49
Sistema.....	29	Límites.....	49
Smart Tow.....	31	Datos compatibles.....	50
Viaje.....	32	Cruise/Smart Tow Type (Tipo Crucero/Remolque inteligente).....	50
Depósitos.....	33	Active Trim.....	50
Historial de fallos.....	33	Preferencias (preferencias).....	50
Pesca por curricán.....	36	Sonido de las teclas.....	50
Performance (Rendimiento).....	38	Backlight (Retroiluminación).....	50
Profundidad.....	38	Pop-ups (Ventanas emergentes).....	50
Grupo generador.....	38	Units (unidades).....	50
Mantenimiento.....	39	Interfaz.....	51
Explorador de archivos.....	40	Alarmas.....	51
Ajustes.....	42	Historial.....	51
Sistema.....	42	Ajustes.....	51
About (Acerca de).....	42	Sirena habilitada.....	52
Timón.....	43	Conexión inalámbrica.....	52
Asistente.....	43	Archivo de personalidad.....	53
Restaurar.....	43		

Sección 4 - Procedimiento de actualización del software

Comprobación de la versión de software actual.....	56	Descarga del software actual.....	56
--	----	-----------------------------------	----

Sección 1 - Primeros pasos

1

Índice

Declaración de conformidad.....	2	Diseño del cableado.....	4
Norma	2	Mantenimiento del dispositivo.....	4
Informe de prueba	2	Limpieza de la pantalla de indicaciones	4
Descripción general de VesselView.....	2	Limpieza del puerto de medios	4
Panel delantero de VesselView 403.....	3	Conexiones eléctricas	4
Panel trasero de VesselView 403.....	3		

Declaración de conformidad

Mercury Marine declara que el siguiente producto sobre el que se expide esta declaración es conforme con los requisitos de la directiva de la UE 2014/30/UE (sobre compatibilidad electromagnética), y con la sección 182 de la norma australiana sobre radiocomunicaciones (compatibilidad electromagnética) de 2008, y cumple con todos los reglamentos técnicos que se apliquen.

La evaluación se ha realizado conforme al Anexo II de la anterior directiva.

Producto	Mercury Marine VesselView 403
-----------------	-------------------------------

Este producto se ha ensayado de acuerdo con las siguientes normas:

Norma

Normal	Descripción
EN 60945:2002 Artículos 9 y 10	Sistemas y equipos de radiocomunicación y navegación marítima. Requisitos generales. Métodos de ensayo y resultados requeridos.

Informe de prueba

Laboratorio	Número del informe
TÜV SÜD AMERICA INC.	SD72119173-0816 Rev.1

Por la presente, yo, el abajo firmante, declaro que el equipo previamente especificado cumple con las anteriores directivas y normas en lo relativo al marcado CE para la venta en las comunidades australiana y europea.

Representante autorizado	
Dirección	Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939 John Pfeifer, Presidente, Mercury Marine
Firma	
Fecha	01/10/2017

El comprador, instalador o usuario deben prestar atención a las especiales medidas y limitaciones de uso al poner el producto en servicio, a fin de cumplir las directivas anteriores. Los detalles de estas especiales medidas y limitaciones de uso se incluyen en los correspondientes manuales del producto.

Descripción general de VesselView

IMPORTANTE: VesselView es una pantalla multifunción compatible con los productos fabricados por Mercury Marine Outboards, Mercury MerCruiser y Mercury Diesel. Además, el software VesselView se puede instalar en las pantallas compatibles de las marcas Lowrance® y Simrad®. Algunas de las funciones del dispositivo que se explican en este manual se desactivarán en función del equipo motor al que esté conectado.

VesselView es un centro integral de información sobre la embarcación que puede mostrar datos de dos motores de gasolina o diésel como máximo. Supervisa y elabora informes de forma continua sobre los datos de funcionamiento, incluso información detallada como la temperatura y profundidad del agua, el estado de la compensación, la velocidad de la embarcación y el ángulo de la dirección, así como el estado del combustible, el aceite, el agua y los depósitos de desechos. VesselView se puede integrar por completo con los sistemas de posicionamiento global (GPS) u otros dispositivos compatibles con NMEA de una embarcación para proporcionar información en tiempo real sobre la navegación, la velocidad y el combustible necesario para llegar al destino. VesselView es una extensión de la pantalla para operaciones con piloto automático y palanca de mando. Todas las funcionalidades de estos tipos de pilotaje se controlan a través del control de pilotaje por palanca de mando o el panel de la red del área de control (CAN) del piloto automático. VesselView indica si un modo de control está activo o en espera, muestra elementos emergentes cuando la embarcación llegue a los puntos de parada y la respuesta a los giros. El texto adicional de la pantalla se puede utilizar para ajustar los motores y las transmisiones y, de este modo, lograr la máxima eficiencia.

Resolución de la pantalla	320 x 240 (Alt. x An.)
Tipo de pantalla	TFT-LCD transreflectiva a todo color, con acoplamiento óptico y retroiluminación led
Tamaño de la pantalla	104 mm (4,1 in)
Ángulo de visualización de la pantalla	170 grados
Temperatura de funcionamiento	-25 °C a 65 °C (-13 °F a 149 °F)
Temperatura ambiente en almacenamiento:	-40 °C a 85 °C (-40 °F a 185 °F)
Resistencia al agua	IPX7
Ancho del producto	118 mm (4,64 in)
Profundidad del producto	36,5 mm (1,43 in)
Altura del producto	115 mm (4,52 in)
Peso del producto	0,32 kg (0,7 lb)

Consumo de energía	2,2 W (máximo)
Fuente de alimentación	NMEA 2000®
Número de equivalencia de carga de NMEA 2000	4 cargas de red

Panel delantero de VesselView 403

VesselView 403 utiliza cinco botones físicos sin funcionalidad de pantalla táctil.



64768

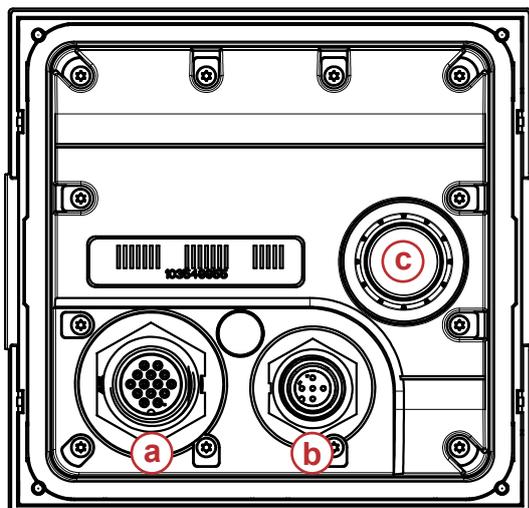
Controles delanteros

- a** - Botón Menu (menú)
- b** - Botón de flecha hacia abajo
- c** - Botón Enter (entrar)
- d** - Botón de flecha hacia arriba
- e** - Botón de control de velocidad

- El botón de **menú** permite acceder a las funciones del menú de Mercury.
- El botón de **flecha hacia abajo** permite navegar en dirección descendente entre las distintas opciones o selecciones en pantalla.
- El botón **Enter** (intro) se utiliza para seleccionar, activar, desactivar o guardar una selección.
- El botón de **flecha hacia arriba** permite navegar en dirección ascendente entre las distintas opciones o selecciones en pantalla.
- El botón de **control de velocidad** permite acceder a las funciones de control de la velocidad de VesselView.

Panel trasero de VesselView 403

Los puntos de conexión del cableado del panel trasero de VesselView permiten conectar el cable de comunicación de red de Mercury SmartCraft y que la unidad se comunique a través de una red NMEA 2000. También dispone de un puerto USB para utilizar una llave wifi, así como para conectar un dispositivo de almacenamiento portátil para actualizar el software, cargar los parámetros personalizados de la embarcación o descargar capturas de pantalla.



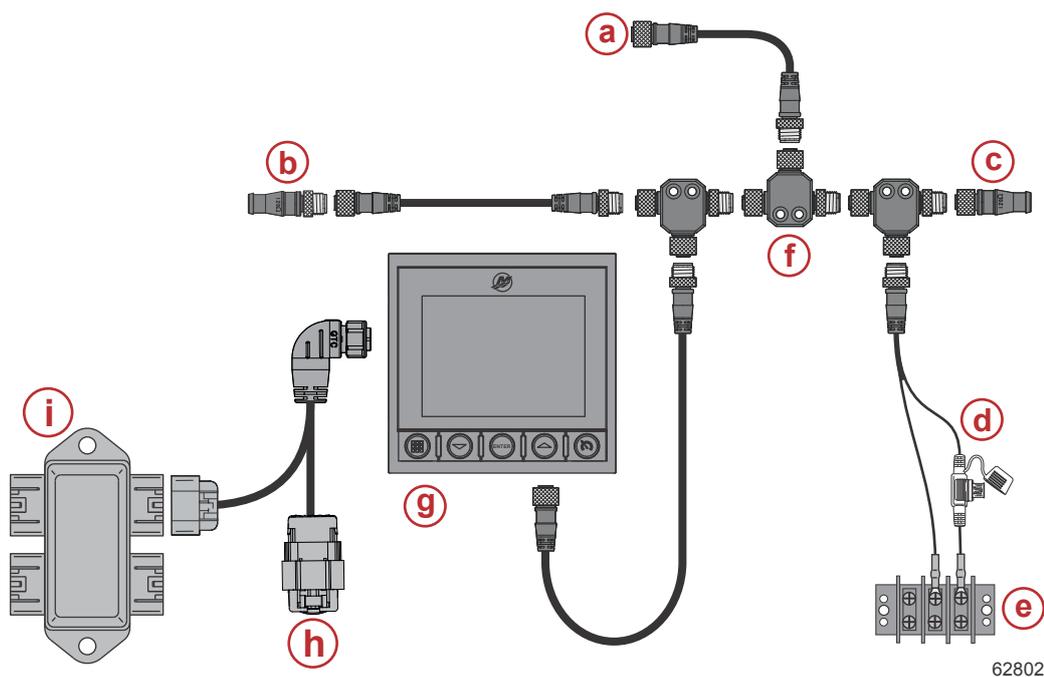
64773

Panel trasero

- a** - Conexión de Mercury SmartCraft
- b** - Conexión de NMEA 2000
- c** - Puerto USB

Diseño del cableado

La siguiente imagen representa el diseño de cableado típico que permite incorporar VesselView a una red de comunicación de la embarcación.



- a - Conexión opcional a un chartplotter o pantalla multifunción
- b - Resistencia terminadora de 120 ohmios, macho
- c - Resistencia terminadora de 120 ohmios, hembra
- d - Fuente de alimentación con fusible NMEA® 2000
- e - Barra colectora de alimentación
- f - Conector en T NMEA® 2000
- g - VesselView 403
- h - Tapa de protección frente a la intemperie (no se utiliza)
- i - Caja de conexiones

Mantenimiento del dispositivo

IMPORTANTE: Se recomienda instalar la cubierta solar de plástico blanco que se suministra para proteger la unidad cuando no se encuentre en funcionamiento.

Limpieza de la pantalla de indicaciones

Se recomienda realizar una limpieza rutinaria de la pantalla para evitar que se acumule la sal y otros restos generados por el entorno. Las sales cristalizadas pueden rayar el recubrimiento de la pantalla cuando se utilice un paño seco o húmedo. Es necesario asegurarse de que el paño tenga la cantidad suficiente de agua dulce para disolver y eliminar los depósitos de sales. Durante la limpieza, no presionar demasiado la pantalla. Cuando no se puedan eliminar con el paño las marcas de agua, elaborar una solución de agua templada y alcohol isopropílico a partes iguales para limpiar la pantalla. No utilizar acetona, trementina mineral, disolventes similares al aguarrás o productos de limpieza con base de amoníaco. El uso de detergentes o disolventes fuertes puede dañar el recubrimiento antirreflectante, los plásticos o las teclas de goma. Se recomienda instalar la cubierta solar cuando no se esté utilizando la unidad para evitar los daños provocados por los rayos UV en los marcos biselados de plástico y las teclas de goma.

Limpieza del puerto de medios

La zona de la tapa del puerto para medios deberá limpiarse con frecuencia para evitar la acumulación de sales cristalizadas y otros restos.

Conexiones eléctricas

Es necesario realizar una inspección rutinaria de las conexiones eléctricas para impedir la acumulación de sales cristalizadas y otros residuos.

Sección 2 - Pantallas de inicio y asistente de configuración

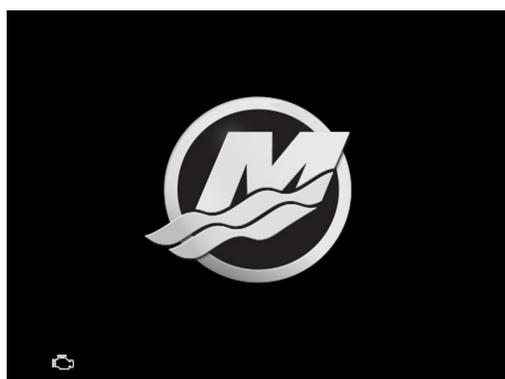
Índice

2

Pantalla de inicio.....	6	Configuración de la velocidad.....	9
Asistente de configuración.....	6	Configuración de unidades.....	12
Descripción general.....	6	Ajuste del depósito.....	12
Importar configuración.....	7	Ajuste del sistema Active Trim.....	15
Configuración del motor.....	7	Finalización del asistente de configuración.....	17
Configuración de dispositivo.....	9	Aviso de selección de fuente.....	17
Palanca de mando instalada.....	9	Creación de capturas de pantalla.....	18

Pantalla de inicio

En el arranque, VesselView mostrará la pantalla de presentación inicial. Cuando aparezca el dibujo de un motor en la esquina inferior, la alimentación del motor de la embarcación cuenta con control de emisiones.



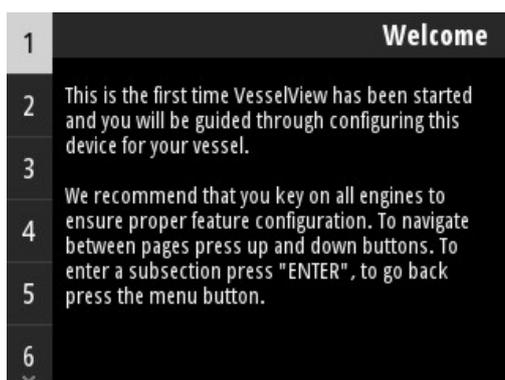
64808

Pantalla de presentación

Asistente de configuración

Descripción general

El asistente de configuración de VesselView guía al usuario por los primeros pasos de configuración de VesselView. Se puede acceder en cualquier momento al asistente de configuración pulsando el botón de **menú**. En la pantalla del menú, utilizar el botón de **flecha hacia abajo** para acceder a la opción **Settings** (configuración). En el menú Settings (configuración), utilizar el botón de **flecha hacia abajo** para acceder a la opción **System** (sistema) y abrir **Wizard** (asistente). En la pantalla **Welcome** (bienvenida), pulsar el botón de **flecha hacia abajo** para abrir el asistente de configuración.



64813

Importar configuración

Se abrirá el asistente de configuración y se preguntará al operador si dispone de algún archivo de configuración guardado en el almacenamiento local de la unidad o cargado en el dispositivo de almacenamiento USB introducido en la parte trasera de la unidad. Esto puede resultar útil y ahorrar tiempo en el ajuste si las configuraciones y las preferencias que se van a utilizar en la embarcación son las mismas que las de otra embarcación con las que ya se ha creado un archivo de configuración. De no haber ningún archivo para importar, pulsar el botón de **flecha hacia abajo** para seguir con el asistente. En caso de que se pueda importar alguna configuración, utilizar la opción de menú del explorador de archivos para localizar el archivo de configuración. Consultar la **Sección 3 - Explorador de archivos**.



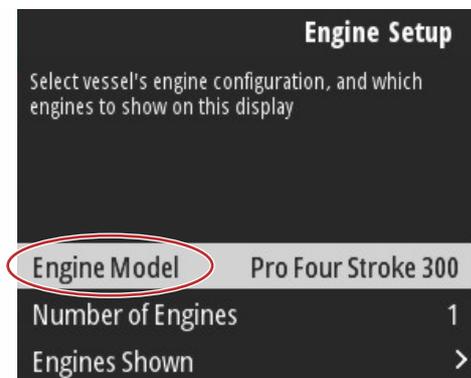
65795

Configuración del motor

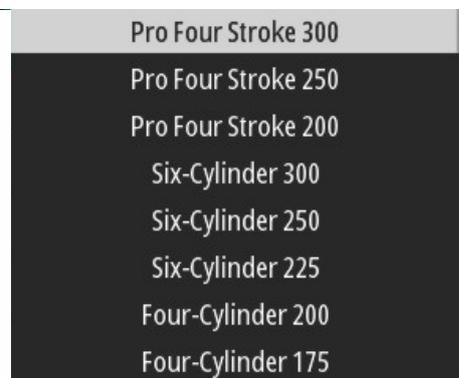
En la sección de ajuste del motor del asistente de configuración, el operador puede seleccionar el modelo de motor, el número de motores de la embarcación y el número de motores, dos como máximo, que se mostrarán en una determinada pantalla VesselView.

NOTA: *VesselView 403 solo muestra los datos de dos motores. Las embarcaciones con tres o más motores tendrán que utilizar otras unidades VesselView 403 adicionales.*

Pulsar el botón **Enter** (intro) para abrir la pantalla de selección de motores. Utilizar los botones de las flechas para subir y bajar por la lista. Cuando esté resaltado el motor correcto, pulsar el botón **Enter** (intro).



64814

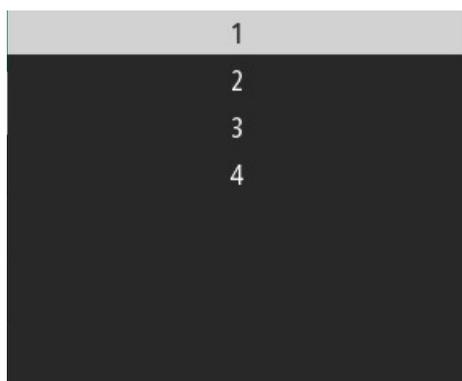
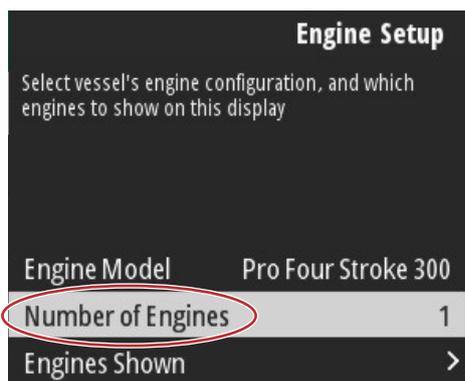


64815

Selección del motor

Sección 2 - Pantallas de inicio y asistente de configuración

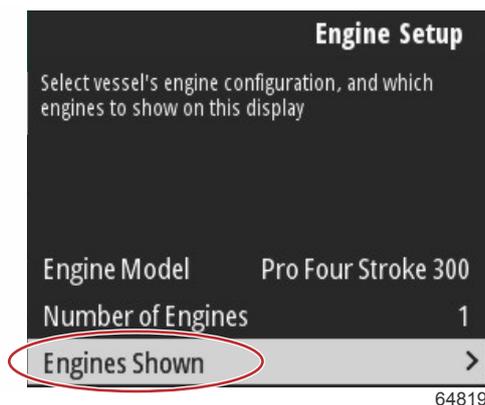
Pulsar el botón **Enter** (intro) para abrir la pantalla Number Of Engines (número de motores). Utilizar los botones de flecha hacia arriba y hacia abajo para seleccionar el número de motores adecuado de la embarcación.



Number of engines (número de motores)

Pulsar el botón **Enter** (intro) para abrir la pantalla de selección Engines Shown (motores visualizados). En función del número de motores que se haya seleccionado en el paso anterior, solo se mostrarán las opciones que correspondan. Por ejemplo, si se seleccionaron tres motores, el operador podrá ver las opciones **Port** (babor), **Starboard** (estribor) y **Center** (centro). Utilizar los botones de flecha para resaltar una opción y pulsar el botón **Enter** (intro) para activar la casilla de los motores que se mostrarán en VesselView. En una pantalla VesselView 403 se pueden mostrar como máximo dos motores.

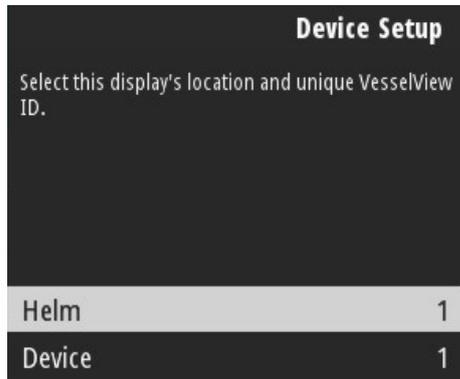
Al terminar con el apartado del asistente Engine Setup (ajustes del motor), pulsar el botón de **menú** para volver a la pantalla Engine Setup (ajustes del motor). Pulsar el botón de **flecha hacia abajo** para continuar con el siguiente paso del asistente.



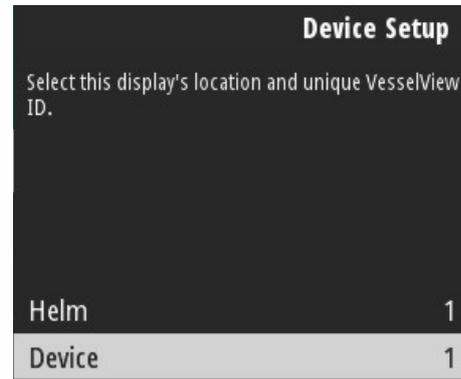
Engines shown (motores mostrados)

Configuración de dispositivo

En la pantalla Device Setup (ajustes del dispositivo), utilizar los botones de flecha hacia arriba y hacia abajo y el botón Enter (intro) para confirmar una selección. Cuando se utilicen varios dispositivos VesselView, es necesario asegurarse de asignar números no repetidos a cada unidad para evitar problemas en la transmisión de datos. Los números de timón deben coincidir con la ubicación de cada una de las unidades VesselView. Normalmente, el timón principal es el 1 y, el secundario, el 2. Pulsar el botón de **flecha hacia abajo** para continuar con el asistente.



64823

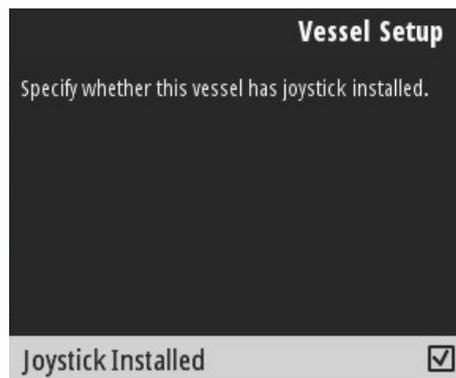


64824

Ajustes de Device (dispositivo) y Helm (timón)

Palanca de mando instalada

Para aquellas embarcaciones que dispongan de pilotaje por palanca de mando, resaltar y seleccionar la opción de la casilla Joystick Installed (palanca de mando instalada). De este modo se garantiza que la unidad VesselView reconocerá las entradas en el sistema realizadas desde la palanca de mando.



65801

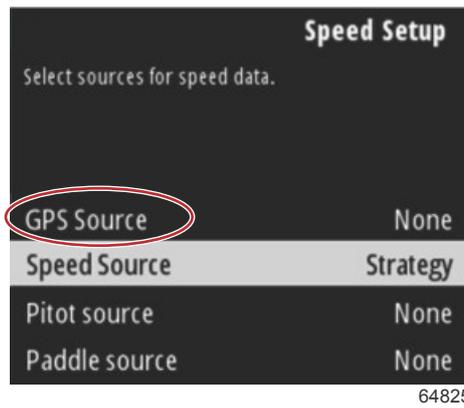
Configuración de la velocidad

La opción Speed Source (fuente de velocidad) determina cómo se obtienen los datos sobre la velocidad. Una estrategia utiliza los datos del pitot y la rueda de paletas para calcular la velocidad de la embarcación. Cuando se selecciona una estrategia, deberá seleccionarse el motor del que se obtengan los datos del pitot y la rueda de paletas. El GPS utiliza los datos procedentes de la unidad GPS para determinar la velocidad. Cuando se selecciona el GPS, hay que seleccionar el bus de red adecuado como fuente de los datos del GPS para VesselView.

Utilizar los botones de **flecha hacia arriba**, **flecha hacia abajo** y **Enter** (intro) para realizar las selecciones correspondientes en las pantallas de Speed Setup (ajuste de la velocidad).

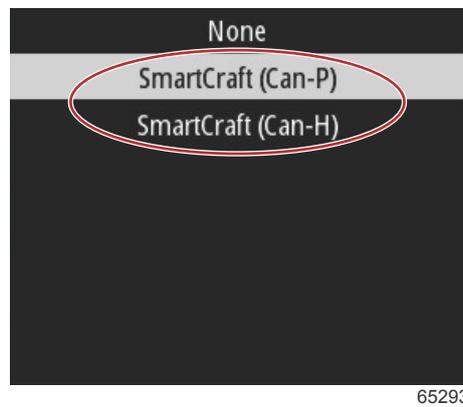
Sección 2 - Pantallas de inicio y asistente de configuración

Resaltar y seleccionar GPS Source (fuente de GPS).

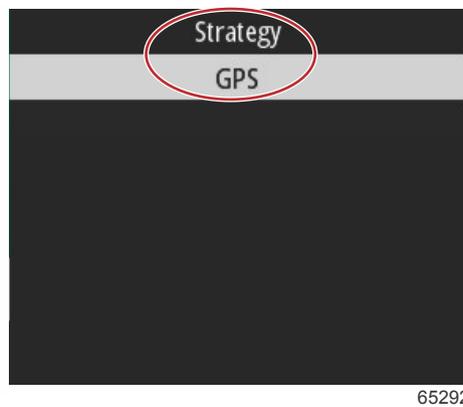


Selección de Speed Source (fuente de velocidad)

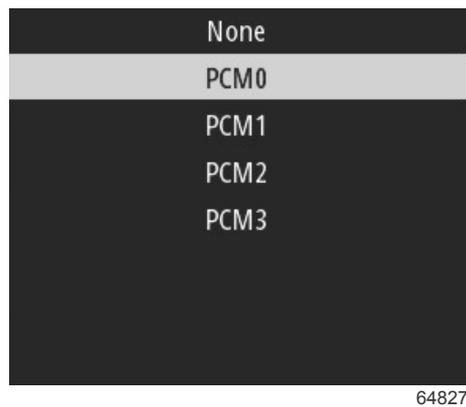
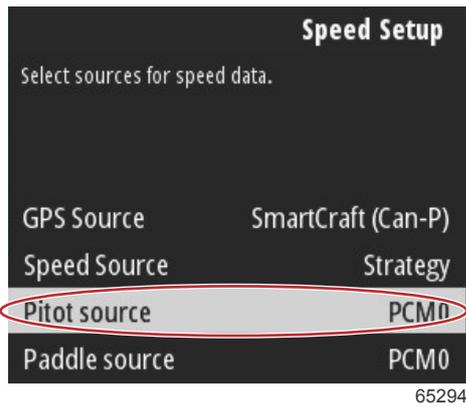
Para los datos de velocidad del GPS, seleccionar el bus CAN que transmita los datos del GPS a través de la red SmartCraft.



Resaltar y seleccionar la opción Speed Source (fuente de velocidad).

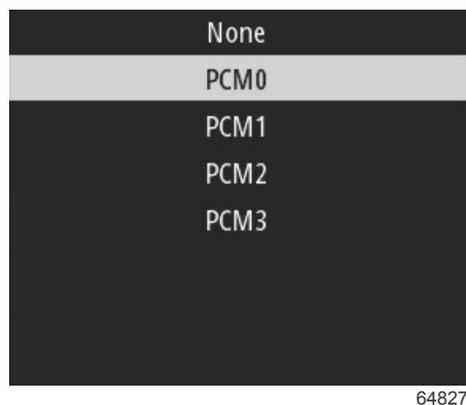
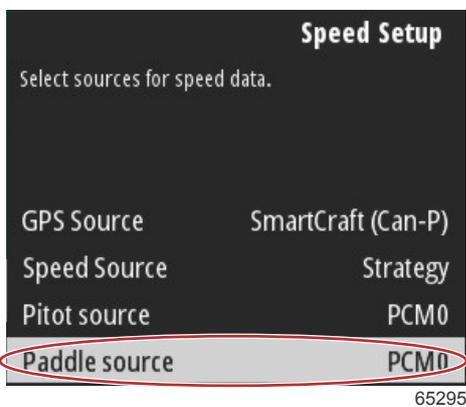


Para la estrategia de velocidad, resaltar y seleccionar la opción Pitot source (fuente de Pitot) y elegir el PCM del motor que notificará los datos del sensor de pitot.



Selección de la posición del motor

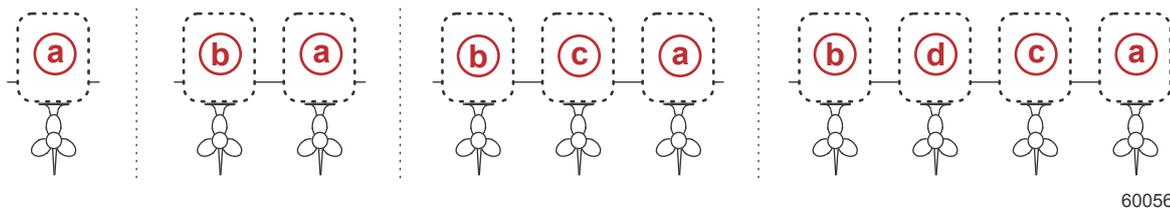
Seleccionar la opción Paddle source (fuente de paleta) y elegir el PCM del motor que enviará los datos del emisor de la rueda de paletas.



Selección de la posición del motor

Sección 2 - Pantallas de inicio y asistente de configuración

En la siguiente ilustración se muestran las posiciones del PCM para las embarcaciones con varios motores.

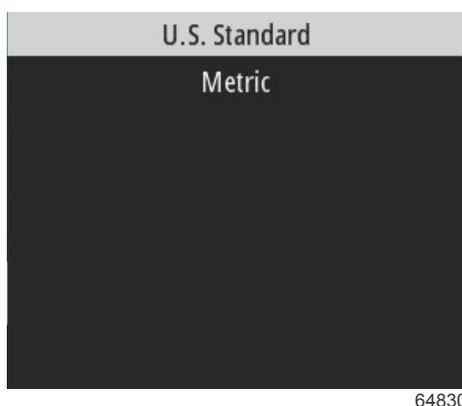
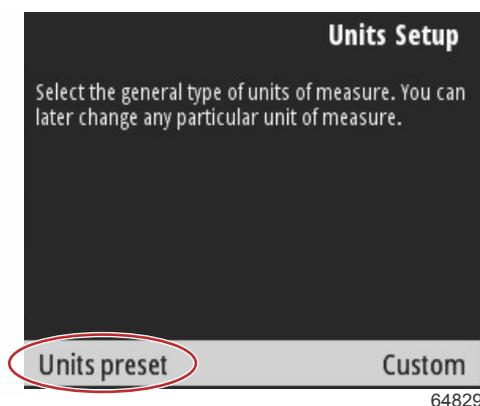


- a** - PCM0 = exterior de estribor
- b** - PCM1 = exterior de babor
- c** - PCM2 = interior o centro de estribor
- d** - PCM3 = interior de babor

Una vez terminada la selección de las opciones del apartado Speed Setup (ajuste de la velocidad) del asistente, pulsar el botón de **flecha hacia abajo** para seguir con el siguiente paso del asistente.

Configuración de unidades

VesselView permite al operador seleccionar las unidades de medida que se mostrarán. Utilizar los botones de **flecha hacia arriba**, **flecha hacia abajo** y **Enter** (intro) para seleccionar.



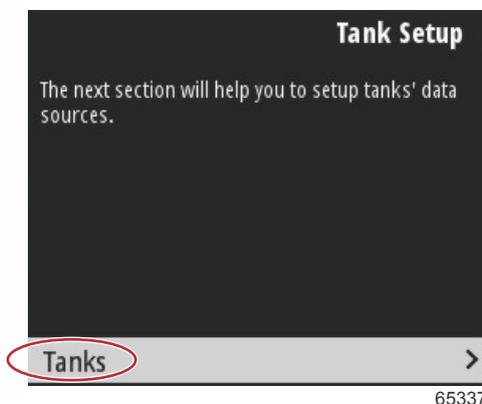
Unidades de medida que se mostrarán

Una vez terminada la selección de las opciones en el apartado Units Setup (ajuste de las unidades), pulsar el botón de **flecha hacia abajo** para continuar con el asistente.

Ajuste del depósito

IMPORTANTE: Antes de tratar de configurar nuevos depósitos, hay que comprobar que todos los emisores y sensores del depósito estén conectados correctamente a la red.

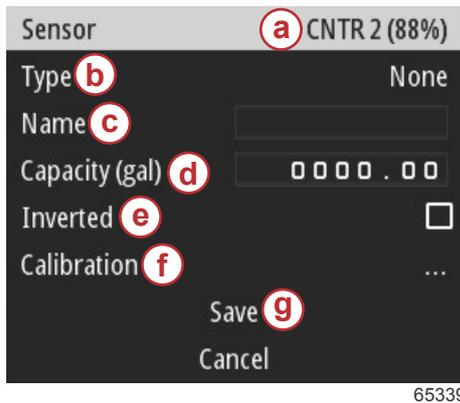
El ajuste del depósito permite al operador seleccionar el tipo de depósito, determinar su volumen y ponerle un nombre. Con la opción Tanks (depósitos) resaltada, pulsar el botón **Enter** (intro) para continuar.



Con la opción Configure new tank (configurar nuevo depósito) resaltada, pulsar el botón **Enter** (intro).



La pantalla de configuración del depósito contiene toda la información que necesita VesselView para mostrar datos precisos sobre el depósito.



- Pantalla de configuración del depósito**
- a** - Sensor del depósito detectado
 - b** - Tipo de depósito
 - c** - Nombre del depósito
 - d** - Capacidad del depósito
 - e** - Inversión de la lectura del depósito
 - f** - Calibración del depósito
 - g** - Opción Save (guardar)

NOTA: Al seleccionar como tipo de depósito el combustible del generador no se añade el volumen del depósito del generador al volumen global de los depósitos de combustible de propulsión de la embarcación.

Para seleccionar el tipo de depósito, utilizar los botones de **flecha hacia arriba** y **flecha hacia abajo** para resaltar el tipo de depósito deseado. Con el tipo de depósito seleccionado, pulsar el botón **Enter** (intro).



Sección 2 - Pantallas de inicio y asistente de configuración

Introducir el nombre del depósito. En el campo del nombre se pueden introducir como máximo nueve caracteres. Consultar la **Sección 3 - Introducción de números y texto**. Después de introducir el nombre del depósito, pulsar el botón de **menú** para continuar con el siguiente paso.

Sensor	CNTR 2 (88%)
Type	Live well
Name	
Capacity (gal)	0000.00
Inverted	<input type="checkbox"/>
Calibration	...
Save	
Cancel	

65343

Introducir la capacidad del depósito. Para completar la entrada, seguir el mismo proceso que en el paso anterior. Después de introducir la capacidad del depósito, pulsar el botón de **menú** para continuar con el siguiente paso.

Sensor	CNTR 2 (88%)
Type	Live well
Name	LIVE
Capacity (gal)	0000.00
Inverted	<input type="checkbox"/>
Calibration	...
Save	
Cancel	

65345

VesselView permite al operador invertir el valor del volumen de los depósitos que se están supervisando. Gracias a esta opción, se pueden instalar en los depósitos emisores que transmiten datos en frente de los emisores normales convencionales. Los emisores normales del nivel del depósito registran una resistencia de entre 33 y 240 ohmios. Una lectura de 240 ohmios indicará que el depósito se encuentra vacío y una lectura de 33 ohmios, que está lleno. Los emisores de los depósitos invertidos normalmente registran entre 0 y 180 ohmios; de este modo, 0 ohmios indica que el depósito está lleno y 180 ohmios, que está vacío.

Sensor	CNTR 2 (88%)
Type	Live well
Name	LIVE
Capacity (gal)	0000.00
Inverted	<input type="checkbox"/>
Calibration	...
Save	
Cancel	

65347

Proceso de calibración del depósito: Existen numerosas situaciones en las que puede ser necesario calibrar el depósito: cuando hay depósitos con formas extrañas, con el fondo en V o con un lado escalonado, e incluso su aspecto cuando la embarcación se encuentre en el agua. Los flotadores y emisores pueden enviar datos incorrectos al operador, lo que provocará problemas con el combustible y con otras indicaciones de volumen. Para calibrar el depósito con precisión, empezar con un depósito vacío que tenga una capacidad conocida. Bombearlo hasta llenar un cuarto de su capacidad y registrar la posición del flotador o del emisor. Repetir este procedimiento en incrementos de un cuarto hasta llenar el depósito y, cada vez que se haga, registrar la posición del sensor o del flotador. La calibración del depósito permite al operador ajustar las lecturas del depósito desde que está lleno hasta que se vacía.

Utilizar los botones de **flecha hacia arriba** y **flecha hacia abajo** para resaltar las filas de calibración. Con una fila resaltada, pulsar el botón **Enter** (intro) para cambiar el dato del porcentaje. Pulsar el botón de **menú** para salir de la fila de calibración.

Raw/Calibrated	88.0%	88.0%
1	0.0%	0.0%
2	25.0%	25.0%
3	50.0%	50.0%
4	75.0%	75.0%
5	100.0%	100.0%
Save		
Cancel		

65348

Cuando se hayan configurado todos los campos y opciones, resaltar la opción Save (Guardar) y pulsar el botón **Enter** (intro) para guardar la configuración del depósito en VesselView.

Raw/Calibrated	88.0%	88.0%
1	0.0%	0.0%
2	25.0%	25.0%
3	50.0%	50.0%
4	75.0%	75.0%
5	100.0%	100.0%
Save		
Cancel		

65349

VesselView volverá a la pantalla Configure new tank (Configurar nuevo depósito). En caso de que no haya más depósitos que configurar, pulsar el botón de **menú** para volver al menú del asistente, y pulsar el botón de **flecha hacia abajo** para continuar con el asistente.

Ajuste del sistema Active Trim

Las embarcaciones con el sistema Active Trim de Mercury Marine instalado pueden gestionar los perfiles de compensación utilizando la pantalla VesselView. La funcionalidad del teclado de Active Trim no se verá afectada.

VesselView guiará al operador por distintos pasos durante el proceso de configuración de Active Trim. Seguir las indicaciones y confirmaciones que aparecen en pantalla para completar el proceso de configuración.

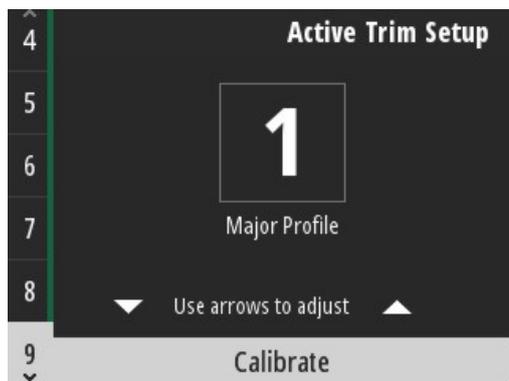
Con la opción Active Trim resaltada, pulsar el botón **Enter** (intro) para comenzar el proceso de ajuste.

Active Trim Setup	
4	
5	If your vessel is equipped with Active Trim module, the following section will guide you through its configuration process.
6	
7	
8	
9	Active Trim ...

65710

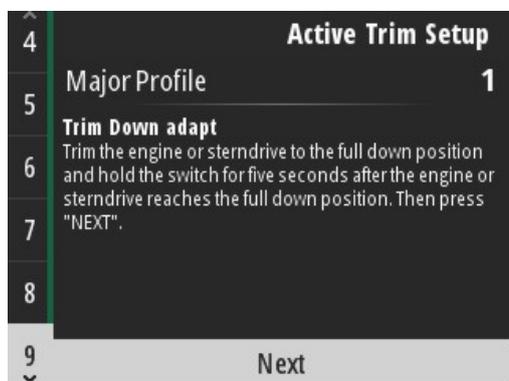
Sección 2 - Pantallas de inicio y asistente de configuración

Utilizar los botones de **flecha hacia arriba** y **flecha hacia abajo** para resaltar un perfil de Active Trim. Cuanto mayor sea el número, más brusca será la compensación de la transmisión o el motor a poca velocidad. El perfil de compensación principal se obtendrá a partir de la media del perfil de funcionamiento. El perfil de funcionamiento se puede ajustar con la embarcación en marcha para afinar el comportamiento de esta en el agua. Para encontrar el mejor perfil principal para la embarcación, esta deberá ponerse en marcha a velocidad de crucero. Con la opción Calibrate (calibrar) resaltada, pulsar el botón **Enter** (intro) para continuar.



65717

Seguir las instrucciones en pantalla para completar la adaptación de la compensación hacia abajo. Pulsar el botón **Enter** (intro) para continuar.



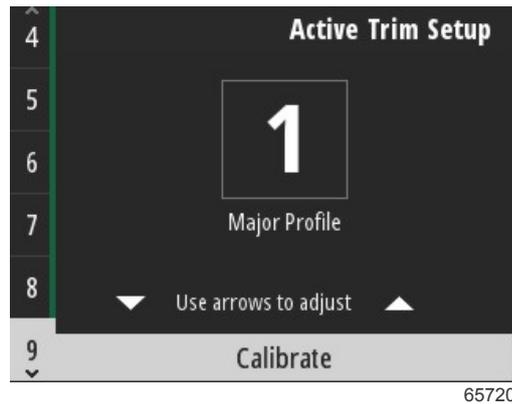
65718

Seguir las instrucciones en pantalla para completar la adaptación de la compensación hacia arriba. Pulsar el botón **Enter** (intro) para continuar.



65719

Cuando se haya completado la adaptación de la compensación hacia arriba y hacia abajo, VesselView mostrará la pantalla Major Profile (perfil principal). No es necesario calibrar los cinco perfiles principales de compensación. La adaptación de la compensación hacia arriba y hacia abajo se aplicará a las lecturas de compensación de los cinco perfiles. Para salir del apartado Active Trim del asistente de configuración, pulsar el botón de **menú**.



La configuración de Active trim habrá terminado.

Finalización del asistente de configuración

Para completar el proceso del asistente de configuración, pulsar el botón **Enter** (intro).



Asistente de configuración completado

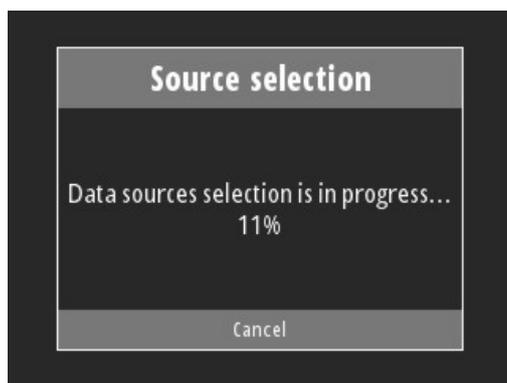
Aviso de selección de fuente

Al finalizar el asistente de configuración, se mostrará el aviso Source selection (selección de fuente). Después de pulsar el botón **Enter** (intro) para seleccionar la opción Start (iniciar) se iniciará el proceso de búsqueda de sensores y emisores identificables de los dispositivos que transmiten datos en la red de la embarcación.



Sección 2 - Pantallas de inicio y asistente de configuración

Selección de la fuente de datos en curso. La pantalla mostrará los avances con un porcentaje entre 0 y 100 %.



65812

Después de terminar la selección, pulsar el botón **Enter** (intro) para continuar. La pantalla VesselView volverá al modo principal de visualización de datos.



65813

Creación de capturas de pantalla

VesselView permite tomar imágenes de la pantalla durante el funcionamiento en tiempo real.

IMPORTANTE: Hay que tener cuidado cuando se desvíe la vista del tramo de agua que se encuentra por delante. Es necesario asegurarse de que no haya obstáculos ni otras embarcaciones en la trayectoria.

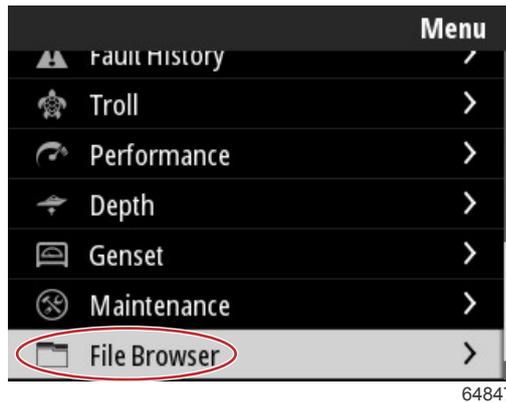
Para tomar una captura de pantalla, pulsar los botones de **menú** y de **control de velocidad** a la vez. En la parte inferior de la pantalla aparecerá brevemente el nombre del archivo de la captura de pantalla.



64792

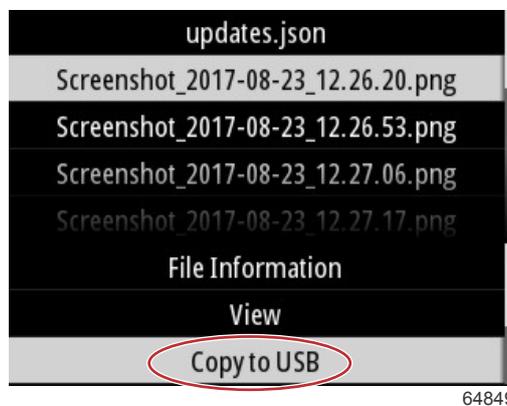
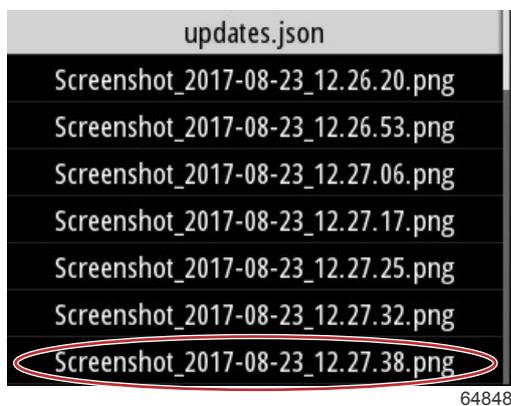
Botones de menú y de control de velocidad

Todas las capturas de pantalla se guardarán en la carpeta **File Browser** (explorador de archivos), situada en el menú principal.



Se puede seleccionar una captura de pantalla cada vez para visualizarla, transferirla a un USB o eliminarla.

NOTA: Para poder ver la opción *Copy to USB* (copiar en USB), es necesario haber introducido una unidad USB con el formato adecuado en la parte trasera de VesselView. La conexión USB se encuentra debajo de la tapa grande de la parte trasera de la unidad.



Capturas de pantalla copiadas a una unidad USB

Se mostrará una pantalla de confirmación para informar al operador de que la captura de pantalla se copió correctamente en la unidad USB. Pulsar el botón **Enter** (intro) para confirmar la opción OK (aceptar) y volver a la carpeta de las capturas de pantalla.



Notas:

Sección 3 - Selecciones del menú principal

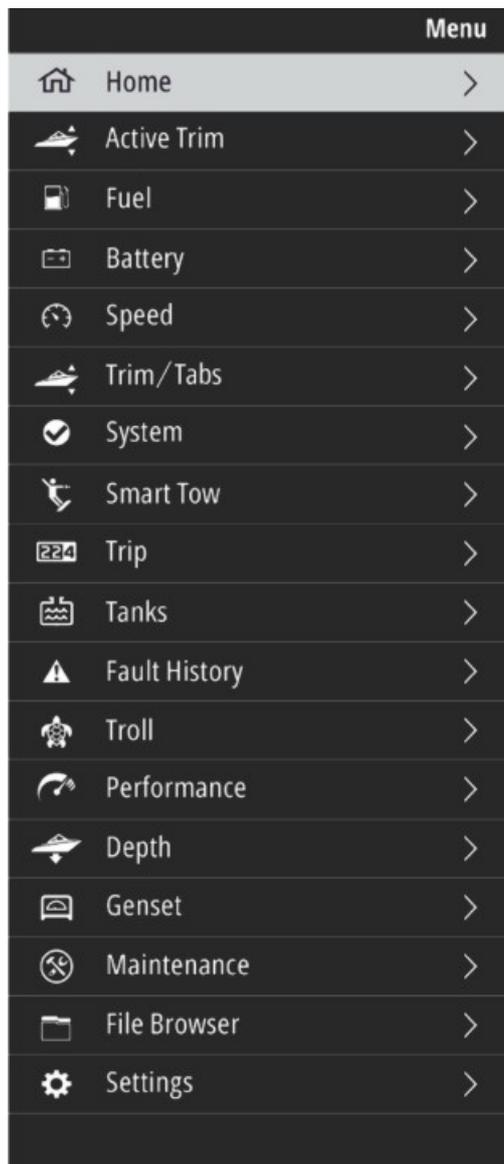
Índice

Descripción general.....	22	Red	44
Ampliación de las pantallas de datos.....	22	Simulate (Simulación)	45
Introducción de números y texto.....	23	Time (Hora)	45
Inicio.....	23	Buscar actualizaciones	46
Active Trim	24	Vessel (Embarcación)	46
Introducción a la compensación activa	24	Tabs (ALETAS)	47
GPS	25	Depósitos	47
Funcionamiento en aguas poco profundas	25	Velocidad	47
Posición del remolque y compensación activa	25	Dirección	48
Visión general de los perfiles de compensación	25	Fuente de temperatura del agua de mar	48
Configuración y ajustes	26	Palanca de mando instalada	49
Fuel (Combustible).....	27	Motor	49
Batería.....	28	Número de motores	49
Velocidad.....	28	Engines Shown (Mostrar motores)	49
Compensación/Aletas.....	28	Modelo del motor	49
Sistema.....	29	Límites	49
Smart Tow.....	31	Datos compatibles	50
Viaje.....	32	Cruise/Smart Tow Type (Tipo Crucero/Remolque inteligente)	50
Depósitos.....	33	Active Trim	50
Historial de fallos.....	33	Preferencias (preferencias)	50
Pesca por curricán.....	36	Sonido de las teclas	50
Performance (Rendimiento).....	38	Backlight (Retroiluminación)	50
Profundidad.....	38	Pop-ups (Ventanas emergentes)	50
Grupo generador.....	38	Units (unidades)	50
Mantenimiento.....	39	Interfaz	51
Explorador de archivos.....	40	Alarmas	51
Ajustes.....	42	Historial	51
Sistema	42	Ajustes	51
About (Acerca de)	42	Sirena habilitada	52
Timón	43	Conexión inalámbrica	52
Asistente	43	Archivo de personalidad	53
Restaurar	43		

Descripción general

Al pulsar el botón de **menú**, se abrirá la pantalla principal Menu (menú). Utilizar los botones de **flecha hacia arriba** y **flecha hacia abajo** para desplazarse y resaltar el elemento del menú deseado.

Cuando se realiza una selección desde la pantalla principal Menu (menú), si se pulsa el botón de **menú**, el operador abandona la selección y vuelve a la pantalla principal Menu (menú).



64976

Ampliación de las pantallas de datos

El panel del sistema de la izquierda posee seis elementos de datos predeterminados. Cuando la pantalla de la embarcación se encuentre activa, utilizar la **flecha hacia arriba** y la **flecha hacia abajo** para seleccionar los elementos del panel del sistema. Al seleccionar cualquiera de los seis elementos predeterminados se mostrará la pantalla de datos completa de dicha selección. Estos son los seis paneles:

1. Inicio
2. Combustible
3. Batería
4. Velocidad
5. Compensación/Aletas
6. Sistema

Al pulsar el botón de **flecha hacia arriba** hasta que se resalte el icono de **inicio**, VesselView volverá a la pantalla activa.

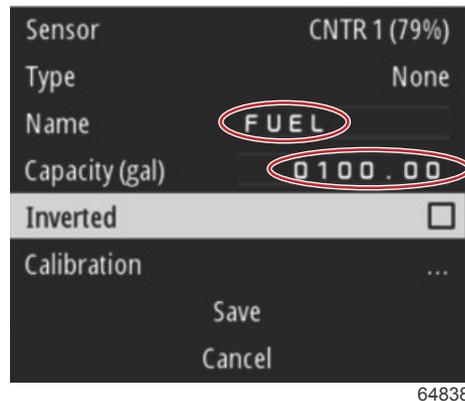


Panel del sistema

Se puede acceder a otras pantallas con más datos pulsando el botón de **menú** y utilizando la **flecha hacia arriba** o la **flecha hacia abajo** para seleccionar alguno de los elementos del menú. Puede que algunas opciones no estén disponibles en función del equipo motor de la embarcación.

Introducción de números y texto

La introducción de texto y números en los campos activos se puede realizar con el botón de **flecha hacia arriba**, **flecha hacia abajo**, **Enter** (intro) y de **menú**.



Campos activos

1. Utilizar los botones de **flecha hacia arriba** y **flecha hacia abajo** para resaltar el campo o el elemento deseado.
2. Pulsar el botón **Enter** (intro) para activar el cursor en el campo de datos.
3. Pulsar el botón **Enter** (intro) una vez más para resaltar la posición del número/carácter individual.
4. Utilizar los botones de **flecha hacia arriba** y **flecha hacia abajo** para cambiar el número/carácter.
5. Una vez introducido el número/carácter, pulsar el botón **Enter** (intro) para desactivar la posición del número/carácter.
6. Pulsar el botón de **flecha hacia arriba** para pasar a la posición del siguiente número/carácter. El botón de **flecha hacia abajo** se puede utilizar para volver a la posición del anterior número/carácter.
7. Cuando un campo de datos activo esté completo, pulsar el botón de **menú** para utilizar los botones de **flecha hacia arriba** y **flecha hacia abajo** para desplazarse por la pantalla al siguiente campo superior o inferior.
8. Utilizar la anterior lista de instrucciones para completar los campos activos adicionales de las distintas pantallas de VesselView.
9. Cuando se completen todos los campos de una pantalla, seleccionar **Save** (guardar) para asegurarse de que no se modifique ningún cambio o adición.

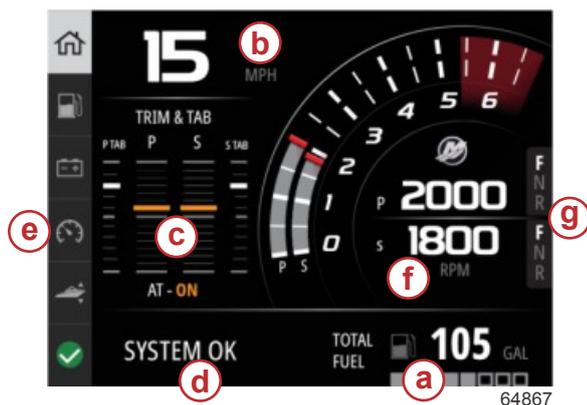
Inicio

La pantalla de **inicio** de VesselView contiene los siguientes datos:

- Combustible
- Velocidad
- Gráficos de compensación y estado de Active Trim
- Estado del sistema
- Estado del piloto automático

Sección 3 - Selecciones del menú principal

- RPM
- Posición de engranaje

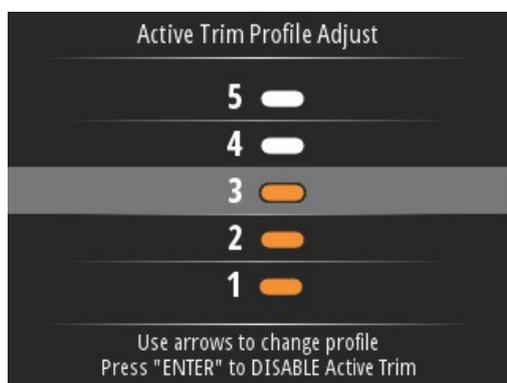


- a - Combustible
- b - Velocidad
- c - Gráficos de compensación y estado de Active Trim
- d - Estado del sistema
- e - Elementos del panel del sistema
- f - RPM
- g - Posición de engranaje

Para volver a la pantalla de inicio desde cualquier nivel de datos o pantalla de características, pulsar el botón de **menú**. En función del nivel anidado en el que se encuentre, puede que haya que pulsar varias veces el botón de **menú**.

Los elementos de datos que se muestran en el panel del sistema de la izquierda se pueden personalizar desde Settings (configuración) > Preferences (preferencias) > Interface (interfaz) > System (sistema). Se pueden realizar cinco selecciones de datos como máximo.

Active Trim



Para que funcionen todas las características de Active Trim, puede ser necesario instalar algún componente adicional. Consulte a su concesionario autorizado de Mercury Marine para obtener información sobre los componentes necesarios.

Introducción a la compensación activa

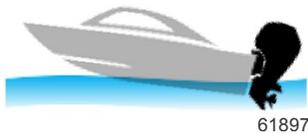
La compensación activa es el sistema de compensación automático basado en GPS que ha patentado Mercury Marine. Este sistema de manos libres intuitivo ajusta de forma constante el motor o la compensación de la transmisión a los cambios de las condiciones de funcionamiento para mejorar el rendimiento, el ahorro de combustible y la facilidad de manejo. Responde con precisión a las maniobras de la embarcación y consigue un mejor control general de la navegación. Para sacar el máximo partido de la compensación activa no es necesario tener conocimientos de compensación del motor o de la transmisión.

- A medida que el barco acelera, el motor o sistema de transmisión se compensa hacia fuera.
- A medida que el barco aminora, el motor o sistema de transmisión se compensa hacia dentro.
- Active Trim se puede anular en cualquier momento utilizando los botones de compensación manual.
- La compensación activa permite al operador de la embarcación compensar los cambios en la carga, las preferencias del piloto y las condiciones climáticas, sin perder el control automático total.

La compensación activa tiene cuatro modos de funcionamiento.



1. **Velocidades de ralentí**
Mantiene la posición de compensación actual.



61897

2. Aceleración (explosión)

Repliega el motor o la transmisión bajo la embarcación para minimizar la elevación de la proa y mejorar el tiempo hasta el planeo.



61898

3. Velocidades de planeo

Compensa de forma progresiva el motor o la transmisión en función de la velocidad indicada por el GPS para mantener el funcionamiento más eficiente.



61899

4. Anulación

Cuando el operador utiliza la compensación automática, se anula de forma inmediata el sistema de compensación activa y el operador pasa a tener el control total.

Cuando se arranca el motor, la compensación activa se retoma en el modo activado/desactivado que estaba cuando se apagó. Por ejemplo, si estaba activada cuando se apagó el motor por última vez, aparecerá activada cuando se vuelva a arrancar.

GPS

El sistema Active Trim utiliza la señal del GPS para determinar la velocidad de la embarcación. El sistema Active Trim no controlará automáticamente la compensación hasta que el dispositivo GPS haya obtenido una señal.

Funcionamiento en aguas poco profundas

IMPORTANTE: La compensación activa no detecta la profundidad del agua y no compensa hacia arriba de modo automático en aguas poco profundas. El operador deberá anular la compensación activa compensando manualmente el motor o la transmisión pulsando el botón OFF (apagado).

Posición del remolque y compensación activa

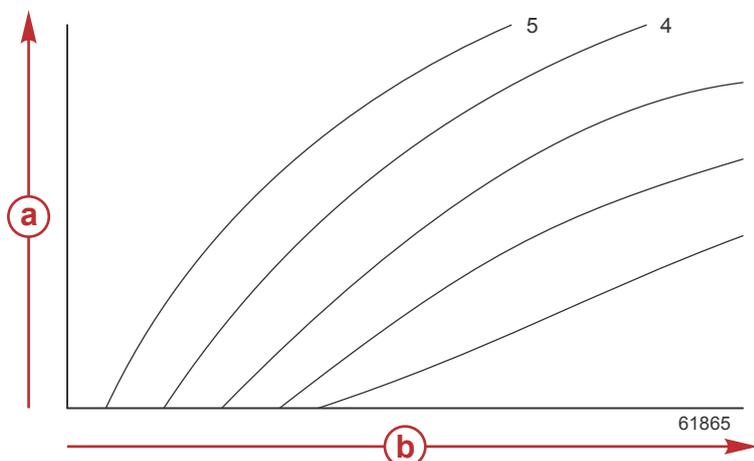


63048

Al colocar el motor o la transmisión en posición de remolque (por encima del 50 % del rango de compensación adaptado) se impide la activación del sistema Active Trim. Cuando el motor o la transmisión estén compensados por encima de su rango normal (para navegar por aguas superficiales, botar el barco desde un remolque o cargarlo en estos), deberá realizarse una compensación hacia abajo de forma manual antes de que se ponga en marcha el sistema Active Trim. Esta característica de seguridad impide que el motor o la transmisión realicen una compensación hacia abajo automáticamente y que golpeen algo.

Visión general de los perfiles de compensación

El sistema de compensación activa se puede configurar con cinco perfiles generales únicos de compensación. En la siguiente ilustración se puede ver cómo varía el ángulo de compensación con respecto a las curvas de velocidad de la embarcación en cada uno de los cinco perfiles generales.



Ejemplo de curvas de los perfiles de compensación generales; las curvas reales pueden variar

- a** - Ángulo de compensación
- b** - Velocidad de la embarcación

61865

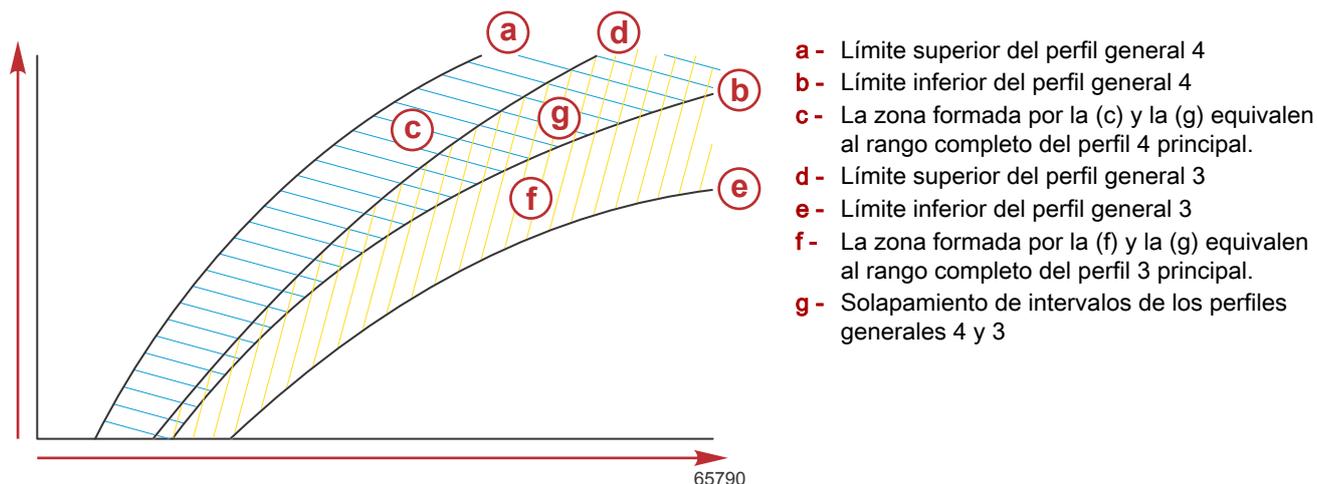
Sección 3 - Selecciones del menú principal

Configurar el sistema de compensación activa con el perfil de compensación principal que se adecue más al barco individual y a la combinación de equipos motores en condiciones de funcionamiento normales.

Cada una de las curvas de perfil principal del ejemplo anterior representa el ajuste medio predeterminado (perfil de compensación seleccionable 3) de un rango más amplio de perfiles de compensación seleccionables. Los perfiles de compensación generales ofrecen una serie de cinco perfiles que puede seleccionar el operador para ajustar la curva de compensación durante el manejo del barco, a fin de compensar las variaciones en las condiciones medioambientales o en la carga del barco.

El límite superior de un perfil de compensación principal seleccionado es el perfil 5 de compensación ajustable por parte del usuario. El límite inferior es el perfil 1 de compensación ajustable por el usuario.

Los rangos de los cinco perfiles generales se solapan entre ellos. Cuando se dibujan en un solo gráfico los intervalos de las curvas de compensación de los perfiles generales 4 y 3 (del primer gráfico) muestran un solapamiento importante. El límite superior del perfil general 3 es mayor que el límite inferior del perfil 4, lo que provoca que una parte de los rangos de la curva de compensación esté compartida por ambos perfiles. En la práctica, esto significa que las variaciones pequeñas en las condiciones en las que se configure el sistema no se traducirán en grandes variaciones en el comportamiento del sistema.

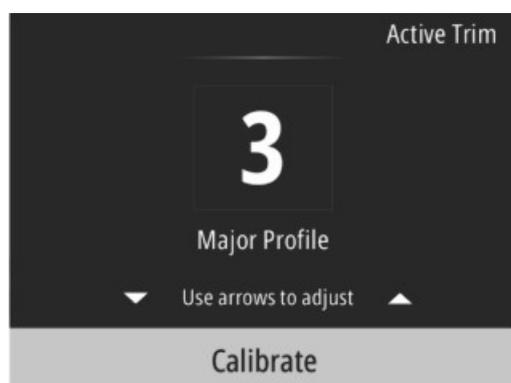


Configuración y ajustes

IMPORTANTE: Hay que configurar siempre Active Trim con un perfil principal que permita al operador seleccionar un perfil ajustable con una compensación adicional hacia dentro; no seleccionar un perfil principal que provoque un funcionamiento normal en el perfil 1 de compensación ajustable. De este modo se asegura que el operador siempre pueda bajar la proa para corregir el cabeceo sin tener que realizar una compensación manual del motor o la transmisión.

VesselView buscará en la red el módulo de control de la embarcación. En caso de que el software del módulo de control de la embarcación no esté actualizado o de que no se pueda encontrar en la red, la configuración del sistema Active Trim no permitirá continuar al operador.

Resaltar la opción Calibrate (calibrar) y pulsar el botón **Enter** (intro). Seguir las indicaciones de la pantalla en cada paso del proceso de calibración. Resaltar la opción Next (siguiente) después de completar cada paso para continuar con el siguiente. Una vez completados todos los pasos, pulsar el botón **Enter** (intro) para guardar el procedimiento de calibración.





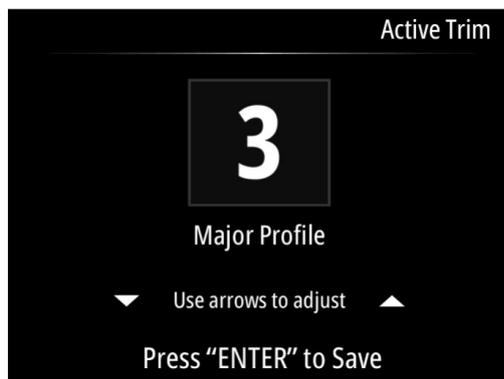
64875



64876



64878



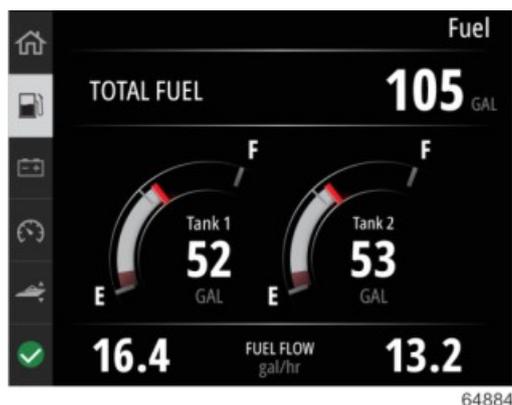
64879

Fuel (Combustible)

La pantalla Fuel (combustible) de VesselView muestra el combustible total de acuerdo con los datos actuales del depósito que se hayan introducido en la configuración del depósito a través del menú Tanks (depósitos) o del asistente de configuración.

Sección 3 - Selecciones del menú principal

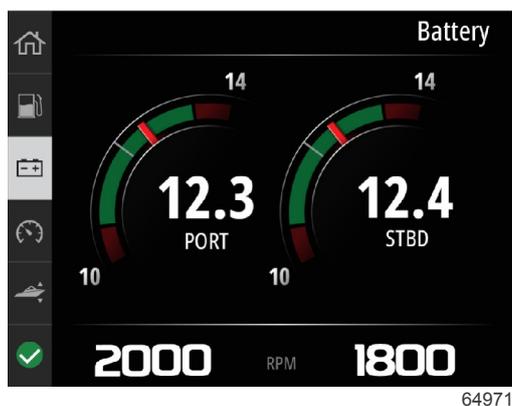
La parte inferior de la pantalla mostrará el flujo de combustible o el volumen del consumo de combustible por hora. El volumen dependerá de las unidades de medida seleccionadas durante el proceso del asistente de configuración. Las unidades de medida se pueden cambiar en cualquier momento desplazándose hasta Menu (menú) > Settings (configuración) > Preferences (preferencias) > Units (unidades).



Batería

La pantalla de datos Battery (batería) muestra el valor numérico correspondiente al voltaje de la batería, así como un indicador rojo en el recorrido del cuadrante.

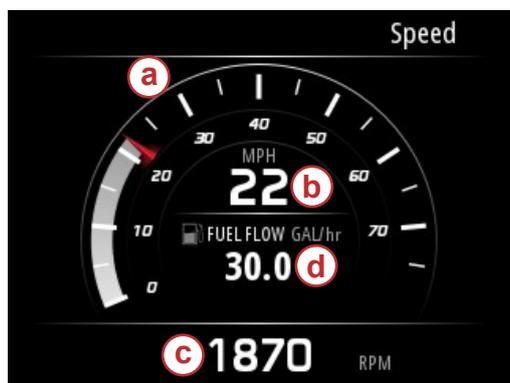
En la parte inferior de la pantalla se mostrarán las revoluciones por minuto del motor.



Ejemplo de la pantalla Battery (batería).

Velocidad

La pantalla de datos Speed (velocidad) muestra el recorrido completo del cuadrante de velocidad, el valor numérico de la velocidad, el valor de las revoluciones por minuto, así como el caudal de combustible de los motores.



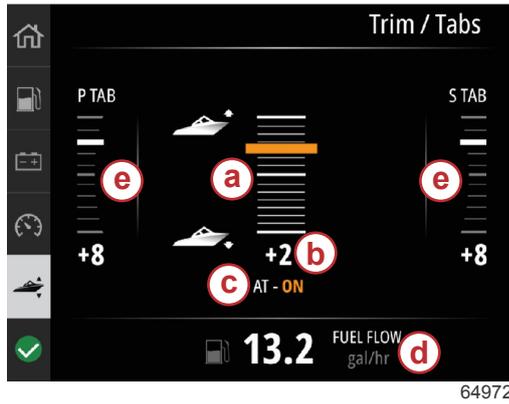
- a - Recorrido del cuadrante de velocidad
- b - Valor numérico de la velocidad
- c - Valor de las revoluciones por minuto
- d - Velocidad de flujo de combustible

Compensación/Aletas

En la pantalla de datos Trim/Tabs (compensación/aletas) se muestran los siguientes datos:

- Gráfico de compensación
- Gráfico de aletas
- Valores numéricos de compensación

- Estado de Active Trim
- Velocidad de flujo de combustible



- a - Gráfico de compensación
- b - Valor numérico de compensación
- c - Estado de Active Trim
- d - Velocidad de flujo de combustible
- e - Gráficos de aletas

64972

Sistema

La pantalla System (sistema) se puede personalizar con cinco elementos de datos del motor y la embarcación como máximo. En la pantalla siempre se mostrarán las revoluciones por minuto del motor.

System	
CNTR	
RPM	1550 rpm
Engine Hours	55 hrs
Water Pressure	11.55 PSI
Coolant Temp	144 °F
Oil Pressure	46.89 PSI
Vessel fuel rate	28.70 GAL/hr

64883

NOTA: En función del equipo motor de la embarcación, no estarán disponibles todas las opciones de datos del motor o de la embarcación.

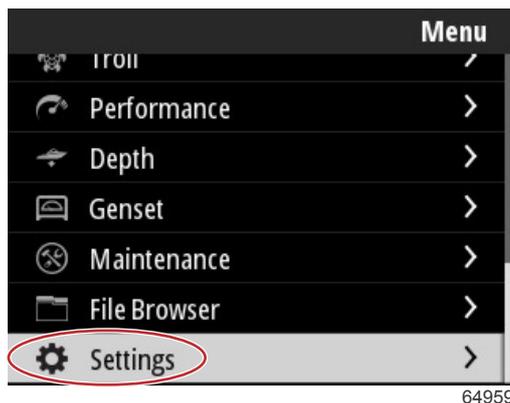
A continuación se muestra un listado de datos del motor y de la embarcación que se pueden seleccionar:

- Presión del refrigerante
- Temperatura del refrigerante
- Presión auxiliar
- Presión de aceite
- Horas de funcionamiento del motor
- Velocidad de flujo de combustible
- Temperatura de admisión
- Porcentaje de aceleración
- Porcentaje de carga
- Temperatura del aceite de la transmisión
- Presión del aceite de la transmisión
- Combustible total utilizado (vida útil)

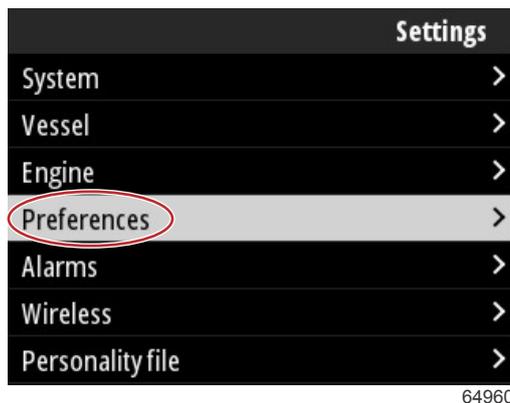
Para seleccionar los elementos de datos que se visualizarán en la pantalla del sistema, hay que desplazarse por la pantalla Menu (menú).

Sección 3 - Selecciones del menú principal

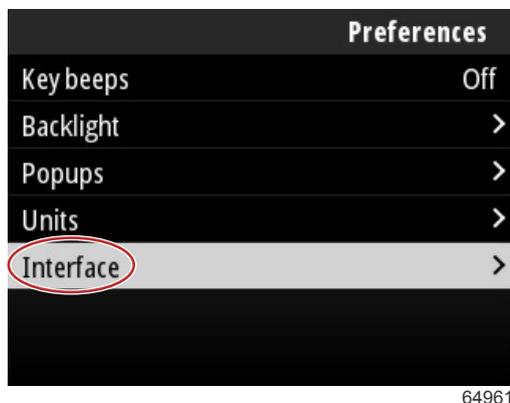
En el menú principal, utilizar los botones de flechas para resaltar la opción Settings (configuración) y pulsar el botón **Enter** (intro).



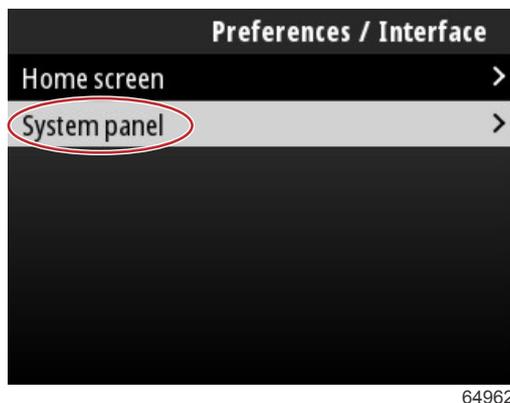
Utilizar los botones de flechas para resaltar la opción Preferences (preferencias) y pulsar el botón **Enter** (intro).



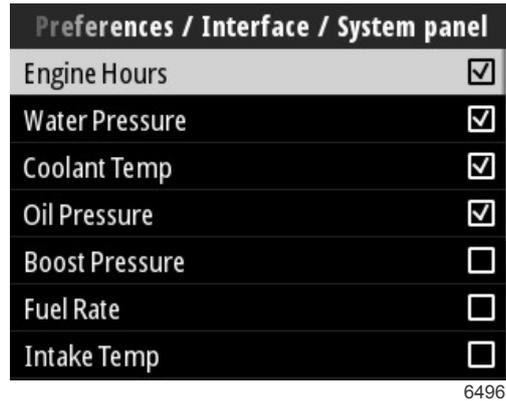
Utilizar los botones de flechas para resaltar la opción Interface (interfaz) y pulsar el botón **Enter** (intro).



Utilizar los botones de flechas para resaltar la opción System panel (panel del sistema) y pulsar el botón **Enter** (intro).



En la pantalla System panel (panel del sistema), existen distintas opciones de visualización de datos. Utilizar los botones de flecha para resaltar la selección de datos deseada. Pulsar el botón **Enter** (intro) para marcar o desmarcar una selección. Se pueden marcar como máximo cinco selecciones.



64963

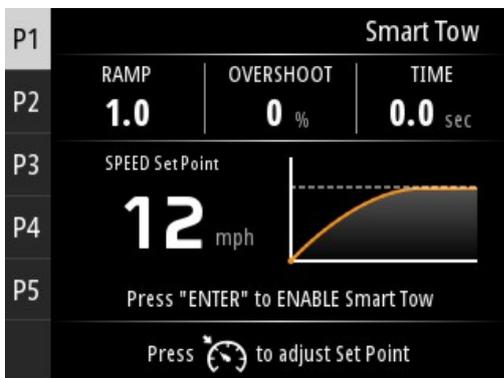
Pulsar el botón de **menú** para salir de la pantalla System panel (panel del sistema) después de haber realizado todas las selecciones. De este modo, la pantalla System (sistema) mostrará las selecciones actuales.

Smart Tow

Smart Tow es un programa fácil de utilizar que permite administrar los objetivos de velocidad final y aceleración de la embarcación para remolcar esquíadores acuáticos o donuts, o para equipos de deportes acuáticos de todo tipo. Smart Tow no deja lugar para las conjeturas en lo relativo a problemas de aceleración como un arranque demasiado rápido, un exceso de impulso, la desaceleración o unos objetivos de velocidad constantes. Seleccionar un perfil, pulsar para activar y colocar la manilla de control con el acelerador totalmente abierto y Smart Tow se ocupará del resto.

Smart Tow utiliza las revoluciones por minuto del motor, a menos que la embarcación cuente con un GPS instalado y conectado a la red del área de control.

Smart Tow ofrece cinco perfiles de lanzamiento preestablecidos en fábrica (de P1 a P5) que se muestran en la parte izquierda de la pantalla. Utilizar los botones de **flecha hacia arriba** y **flecha hacia abajo** para desplazarse y para resaltar los perfiles.

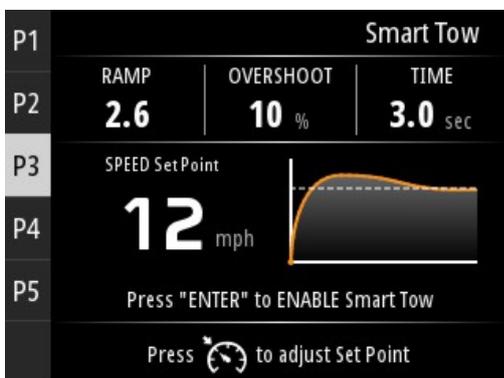


65036

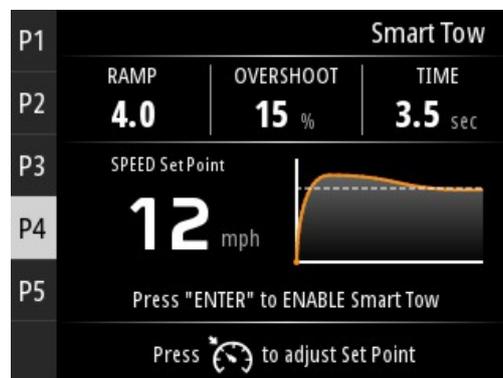


65037

Perfiles 1 y 2

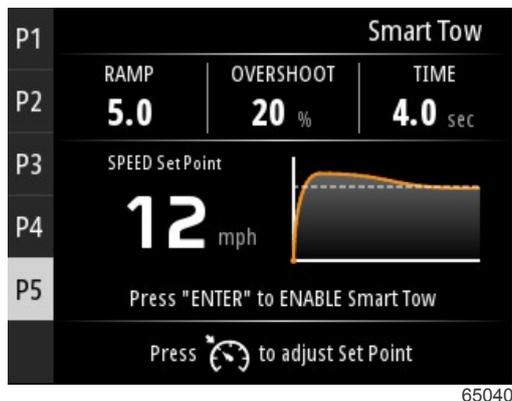


65038



65039

Perfiles 3 y 4

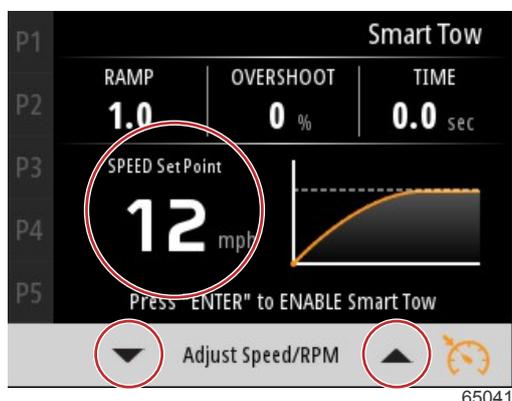


65040

Perfil 5

La pantalla Smart Tow permite modificar el punto de ajuste de cada perfil. Puede resultar útil realizar un cambio en el punto de ajuste cuando haya personas a bordo con distintos grados de experiencia en el uso de equipos para deportes acuáticos. El operador puede realizar lanzamientos más agresivos para los esquiadores con más experiencia, así como otros más suaves para niños o para remolcar artículos hinchables.

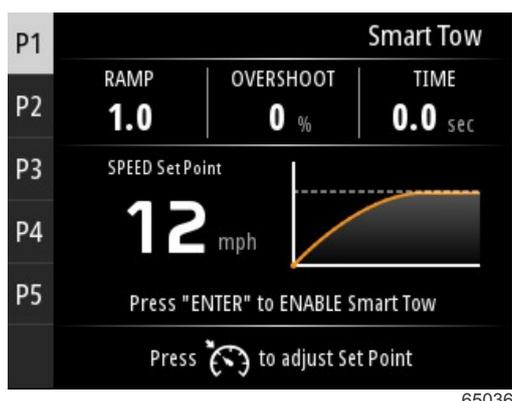
Al pulsar el botón de **control de velocidad**, se mostrarán los iconos de los botones de **flecha hacia arriba** y **flecha hacia abajo** para regular el punto de ajuste.



65041

Punto de ajuste e indicadores de ajuste

Para activar un perfil de lanzamiento de Smart Tow, pulsar el botón **Enter** (intro).



65036

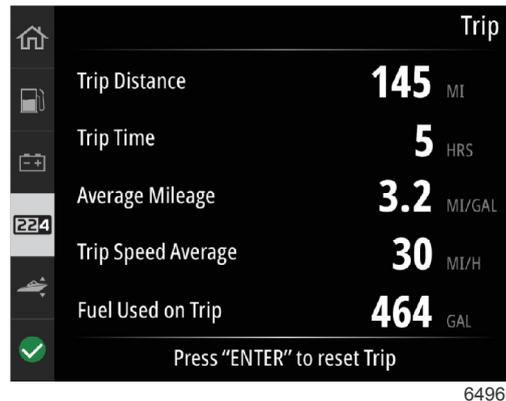
Para desactivar Smart Tow, pulsar el botón **Enter** (intro). La pantalla saldrá del perfil de lanzamiento y volverá a la pantalla de selección y activación de los distintos perfiles.

Viaje

La pantalla de datos Trip (viaje) muestra los siguientes elementos:

- Distancia del viaje
- Tiempo de viaje
- Average mileage (distancia media en millas)
- Trip speed average (velocidad media del viaje)
- Fuel used on trip (combustible consumido en un viaje)

- Opción de restablecimiento del viaje

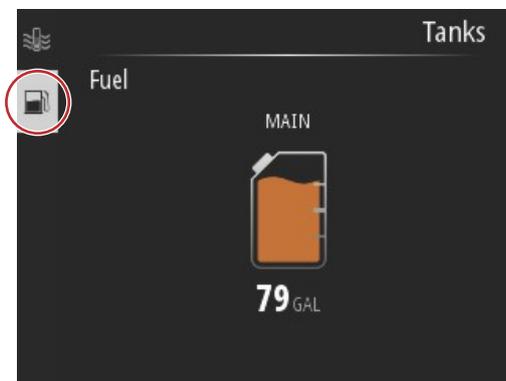


64966

Al pulsar el botón **Enter** (intro) se restablecerán los valores de la pantalla Trip (viaje).

Depósitos

La pantalla de datos Tanks (depósitos) está compuesta por la imagen de un depósito con una parte coloreada que representa su volumen restante. Debajo de la imagen del depósito se muestra un valor numérico.



65679

En caso de que haya más de un depósito configurado para la embarcación, utilizar los botones de **flecha hacia arriba** o **flecha hacia abajo** para resaltar los depósitos adicionales. Cada uno de los depósitos configurados estará representado por un icono asociado con el contenido del depósito. A la izquierda de la pantalla se pueden encontrar los iconos del depósito.



65683

Historial de fallos

Se mostrarán todas las advertencias, fallos y alarmas de Mercury sea cual sea la pantalla que se esté visualizando en el momento en que se produzca la alarma. Cuando se activa una alarma, la pantalla mostrará una ventana en la que se mostrará la advertencia y el texto de alarma, junto con una breve descripción de las acciones que se deberán tomar.

Las alarmas críticas suelen ir acompañadas de una respuesta del sistema Guardian Engine de Mercury, que puede indicar una reducción de la energía del motor, una reducción de las RPM máximas o una condición de parada forzada. Todos los fallos críticos emiten un aviso sonoro. Un fallo crítico hará sonar la bocina de advertencia durante seis segundos consecutivos.

Las alarmas no críticas se mostrarán como críticas, pero la bocina de advertencia emitirá seis pitidos cortos.

Sección 3 - Selecciones del menú principal

Las ventanas emergentes de fallos permiten al operador obtener información adicional sobre cada uno de los fallos. Seleccionar la opción View (ver) para obtener una explicación más descriptiva del fallo.

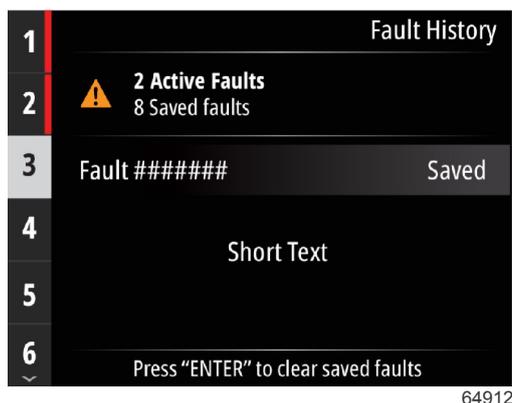


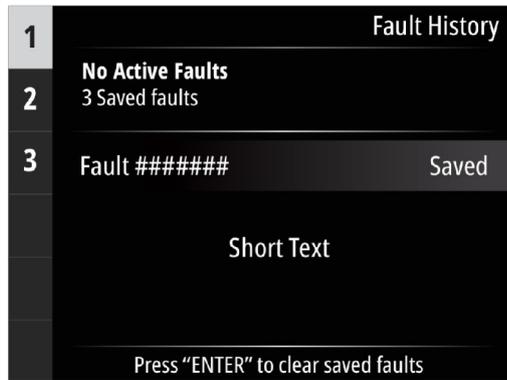
Ejemplo de ventana emergente de fallo

Para eliminar un fallo activo, deberá identificarse la pieza defectuosa. A continuación, deberá inspeccionarse, repararse o sustituirse la pieza defectuosa. Poner en marcha el motor y dejar que VesselView realice el escaneo de arranque del sistema. En caso de que la embarcación supere sin problemas el escaneo de arranque, la pestaña Mercury situada en el lateral izquierdo de la pantalla se pondrá de color verde. El historial de alarmas se puede ver en cualquier momento seleccionando la pantalla del menú principal y, a continuación, la opción Alarms (alarmas). Aquí podrá ver el historial del fallo.



Ejemplo de pantalla del historial del fallo





64913



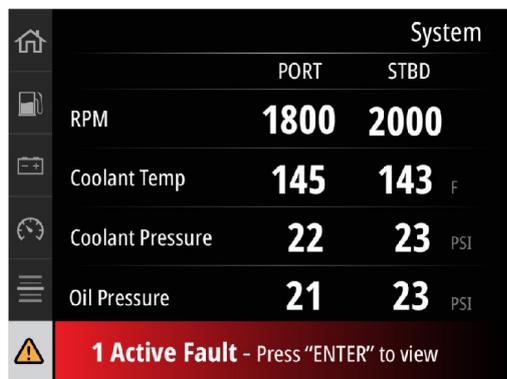
64914

No existen fallos en el historial

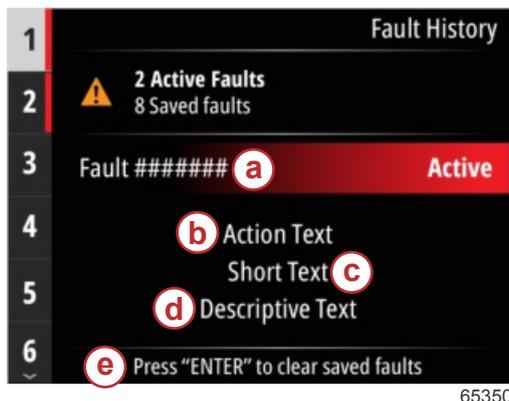
Cuando aparezca una alerta de fallo activo en la parte inferior de la pantalla, pulsar el botón **Enter** (intro) para ver la información correspondiente.



64915



64916

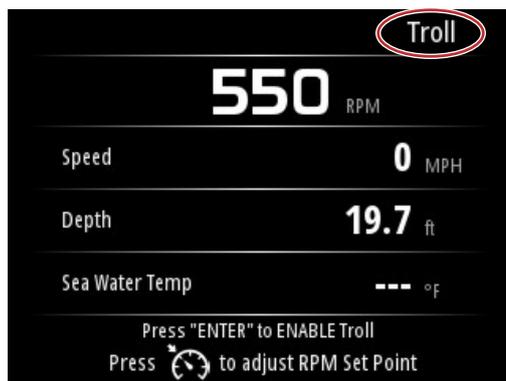


65350

- a - Código de fallo
- b - Texto de la medida de corrección
- c - Texto breve sobre el fallo
- d - Texto descriptivo sobre el fallo
- e - Enter (intro) para borrar fallos.

Pesca por curricán

Los intervalos de revoluciones por minuto para pesca por curricán dependen del equipo motor instalado. Las máximas revoluciones por minuto para pesca por curricán en todos los motores o fuerabordas son 1000 r. p. m.

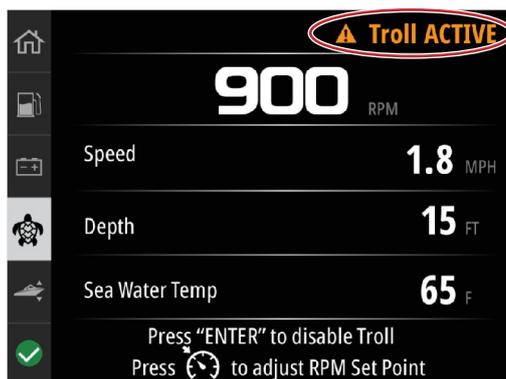


65005

La embarcación deberá tener una marcha puesta y el acelerador estará al ralenti. Si la embarcación no cumple estas condiciones, se mostrará un icono de advertencia y un mensaje en el que se indicará al operador cómo activar el control para pesca por curricán.

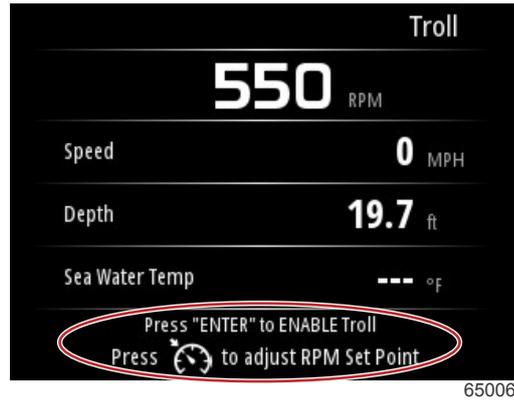
Una vez elegido el valor de revoluciones por minuto deseado, pulsar el botón **Enter** (intro) para activar la pesca por curricán. De este modo se pondrá en marcha el control para pesca por curricán y los motores alcanzarán las revoluciones por minuto deseadas.

En la parte superior de la pantalla VesselView se mostrará un símbolo de advertencia y el texto «Troll active» (pesca por curricán activada).

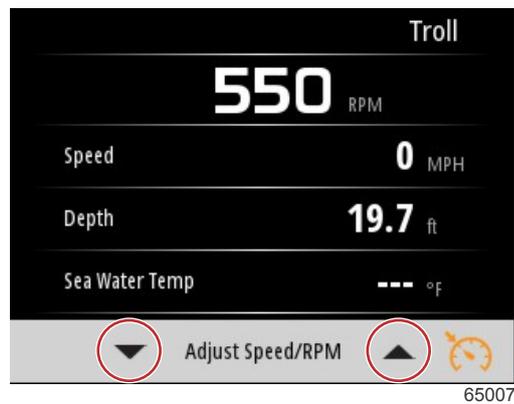


65004

Seguir las instrucciones que se mostrarán en la parte inferior de la pantalla. Al pulsar el botón **Enter** (intro) se desactivará la pesca por curricán. Al pulsar el botón de **control de velocidad** se podrá regular el punto de ajuste de las revoluciones por minuto.

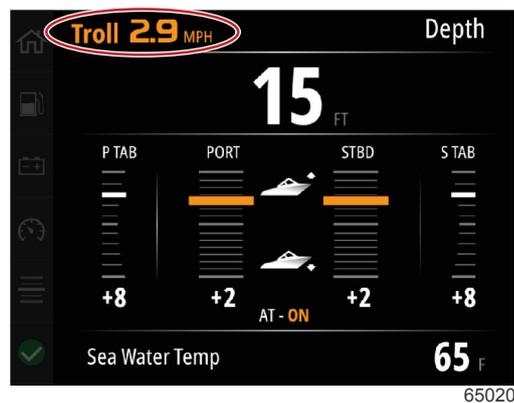


Instrucciones en pantalla



Indicadores de los botones de ajuste de las revoluciones por minuto

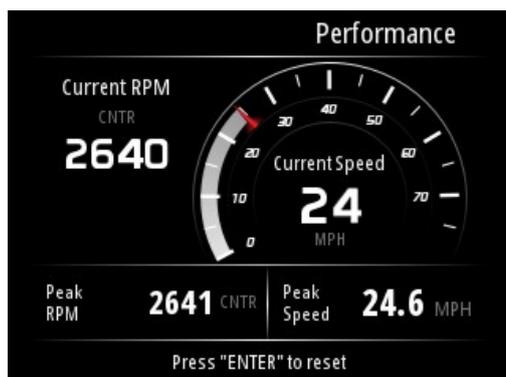
Pulsar el botón de **control de velocidad** para salir de la ventana Adjust Speed/RPM (ajuste de velocidad o revoluciones por minuto) y volver a la pantalla Troll (pesca por curricán). En caso de que esté activada la pesca por curricán, no se podrá navegar a otras pantallas. Pulsar el botón **Enter** (intro) para desactivar la pesca por curricán.



Pesca por curricán activada

Performance (Rendimiento)

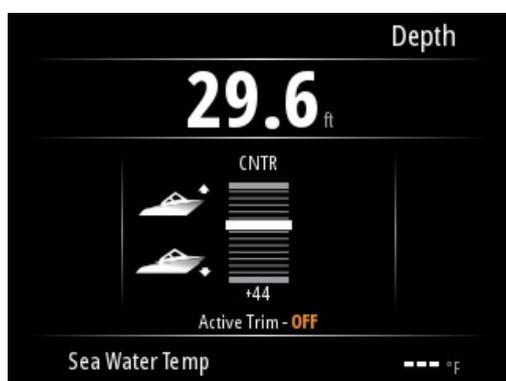
La pantalla Performance (rendimiento) mostrará la velocidad máxima de la embarcación, las máximas revoluciones por minuto, la velocidad actual y las revoluciones por minuto actuales para un máximo de dos motores.



64882

Profundidad

La pantalla Depth (profundidad) muestra la profundidad del agua junto con la posición actual de la compensación y la temperatura del agua.

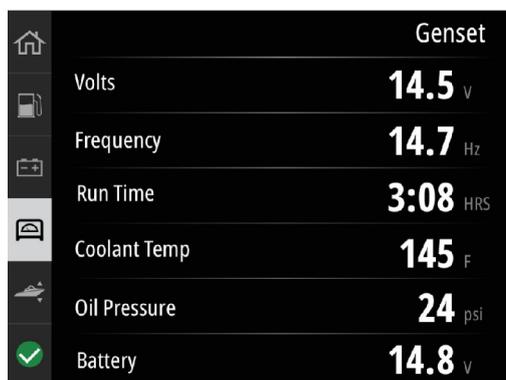


64881

Grupo generador

La pantalla de datos Genset (grupo generador) muestra los siguientes elementos:

- Voltaje del grupo generador
- Frecuencia del grupo generador
- Tiempo de funcionamiento del grupo generador en horas
- Presión del aceite del grupo generador
- Temperatura del refrigerante del grupo generador
- Voltaje de la batería del grupo generador
- Combustible del grupo generador (en caso de que se haya definido en el apartado **Tanks** [depósitos] como **Genset tank** [depósito del grupo generador])

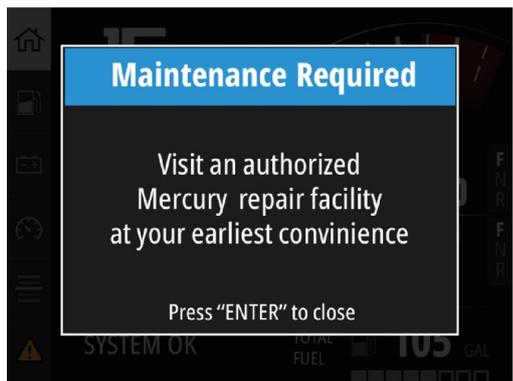


64964

Pantalla de datos Genset (grupo generador)

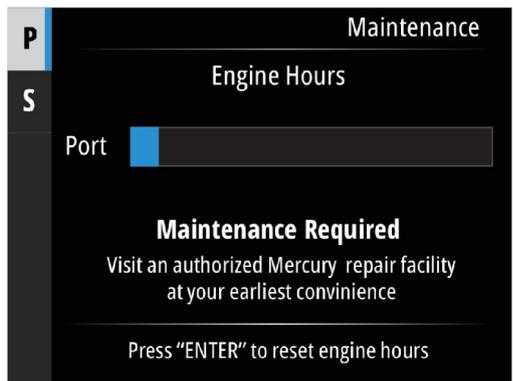
Mantenimiento

En caso de que se detecte un recordatorio de mantenimiento durante el escaneo del sistema, aparecerá una ventana emergente de color azul en la pantalla. Hay que utilizar el sentido común para proteger su inversión y revisar el aceite del motor de forma regular, mejor si se hace antes de cada uso.



64968

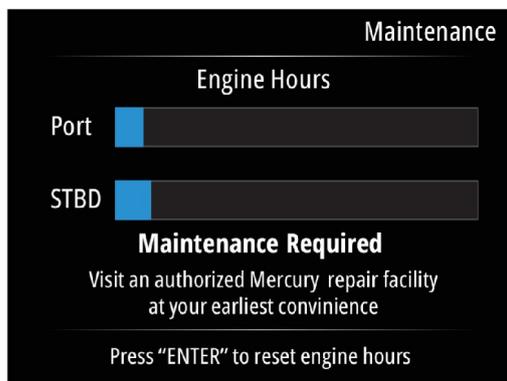
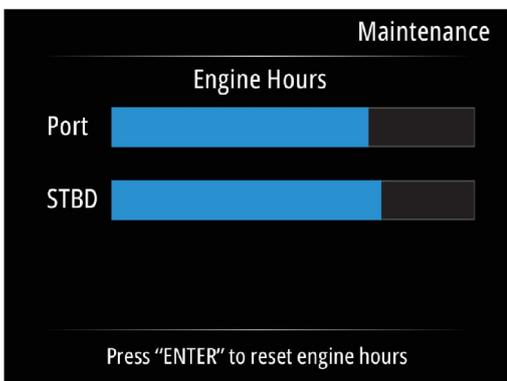
Cuando se haya consumido todo el tiempo de mantenimiento programado, se mostrará una ventana emergente del mantenimiento tras el escaneo del arranque. El operador puede cerrar la ventana emergente, pero el recordatorio seguirá apareciendo cada vez que se introduzca la llave en la embarcación. Al aceptar el recordatorio de mantenimiento, se reiniciará el período de mantenimiento de VesselView. Los usuarios pueden consultar en cualquier momento la barra de mantenimiento para ver el tiempo que falta hasta el siguiente mantenimiento. Esto puede ayudar a programar las futuras citas con el concesionario, en caso de que el mantenimiento no lo realice el propietario.



64967

Ejemplo de la pantalla Maintenance (mantenimiento).

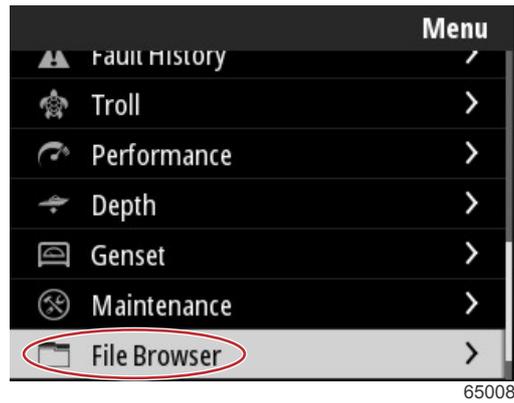
Cuanto más azul esté la barra, más tiempo habrá que esperar antes de realizar el siguiente mantenimiento. Cuanto más corta sea la barra azul (consumo), antes habrá que realizar el mantenimiento programado. Las siguientes imágenes muestran un estado en el que no se necesita mantenimiento a la izquierda y uno en el que sí es necesario a la derecha.



64969

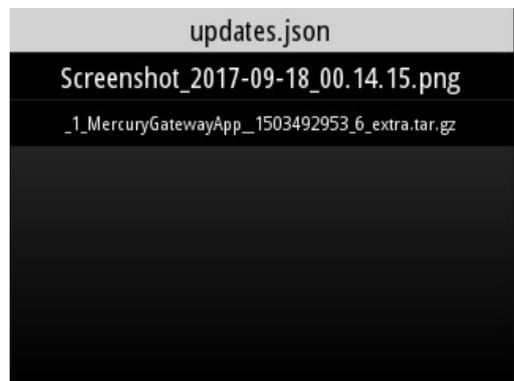
Explorador de archivos

Utilizar los botones de **flecha hacia arriba** y **flecha hacia abajo** para resaltar la opción File Browser (explorador de archivos) en el menú principal.



65008

Pulsar el botón **Enter** (intro) para mostrar el contenido del explorador de archivos.



65009

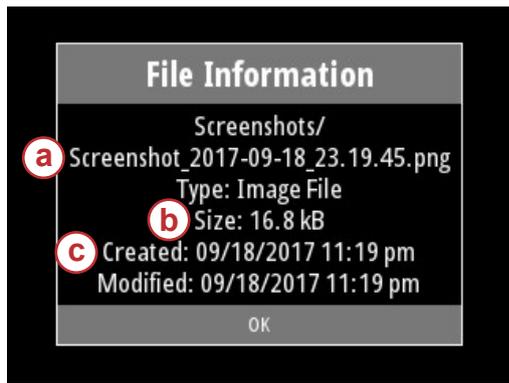
Contenido del explorador de archivos

Este apartado dispone de las siguientes opciones: visualización, revisión o eliminación de la información del archivo.



65010

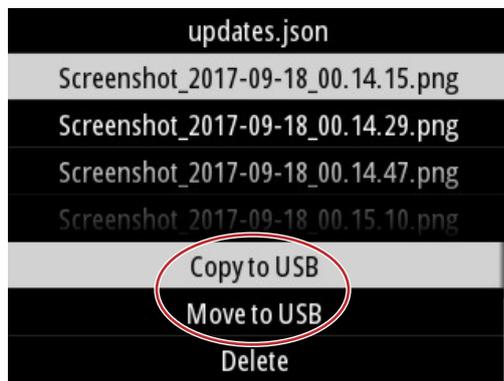
En la opción de visualización de File Information (información del archivo) se mostrará el nombre, el tamaño y la fecha y hora de creación del archivo.



- a - Nombre del archivo
- b - Tamaño del archivo
- c - Fecha y hora de creación del archivo

65027

Al conectar una unidad USB en VesselView, se podrán realizar dos tareas más con un archivo: copiar a USB y mover a USB. Con la unidad USB introducida, el operador puede acceder a los archivos de VesselView (Local Storage [almacenamiento local]) o de la unidad USB (USB Storage [almacenamiento USB]).



65012

Opciones adicionales con el USB

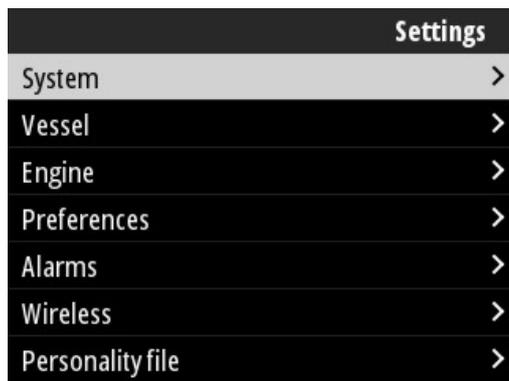


65011

Ubicación del almacenamiento local y del almacenamiento extraíble

Ajustes

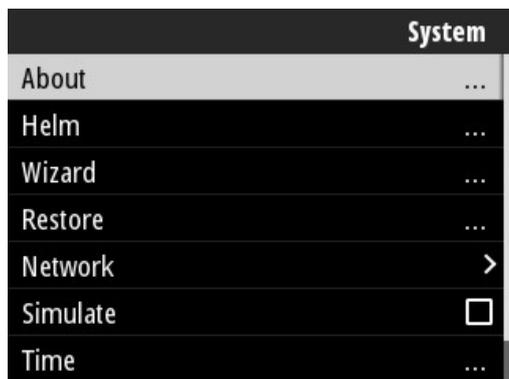
En el menú Settings (configuración) hay siete categorías a través de las cuales se pueden configurar o cambiar los datos de la pantalla en VesselView. Muchas de las configuraciones vienen determinadas por las selecciones realizadas en el asistente de configuración, pero se pueden cambiar en cualquier momento resaltando una categoría y seleccionando alguna de las opciones que tenga asociadas.



64983

Sistema

En la configuración de System (sistema), se encuentran los siguientes menús: About (acerca de), Helm (timón), Wizard (asistente), Restore (restaurar), Network (red), Simulate (simulación), Time (hora) y Check for Updates (buscar actualizaciones).



65351

About (Acerca de)

Al resaltar la opción About (acerca de) y pulsar la tecla **Enter** (intro) aparecerá una pantalla que contiene la versión de software y la revisión de la aplicación, la capacidad del hardware, el número de serie e información sobre derechos de autor.

La opción Support... (asistencia...) situada en la parte inferior de la pantalla describe cómo hacer una captura de la pantalla About (acerca de). En la **Sección 2 - Creación de capturas de pantalla** también se habla sobre este tema.



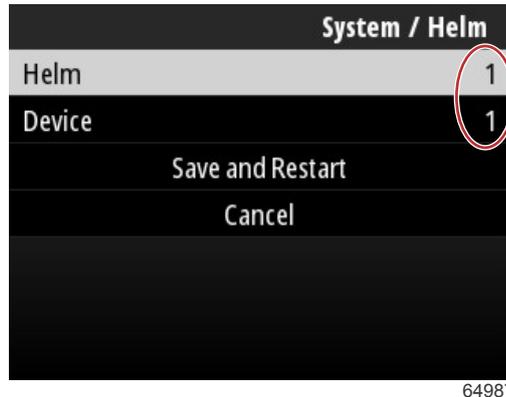
65022

Versión de software y revisión de la aplicación actuales.

Timón

La opción Helm (timón) permite al operador asignar un número de identificación de la ubicación al dispositivo VesselView y al timón en el que esté instalado. Este número de identificación tiene una especial importancia cuando hay más de un timón en la embarcación. Al asignar distintos números de identificación se evitan los errores de comunicación en la red.

Para asignar nuevos números de identificación será necesario reiniciar VesselView.



64987

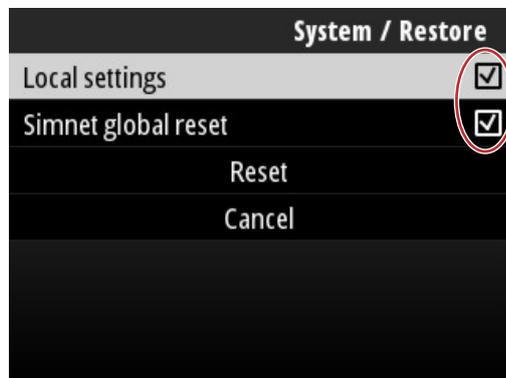
Números de identificación de la ubicación

Asistente

El asistente de configuración es un proceso de varios pasos en el que el operador introduce determinada información sobre el motor y la embarcación para que VesselView funcione correctamente. Normalmente, la primera vez que se arranca VesselView se guía al operador por todo el proceso del asistente de configuración. En el asistente de configuración se pueden realizar cambios en cualquier momento. Seguir las instrucciones y las ventanas emergentes que aparezcan en pantalla para realizar cambios y completar el asistente de configuración.

Restaurar

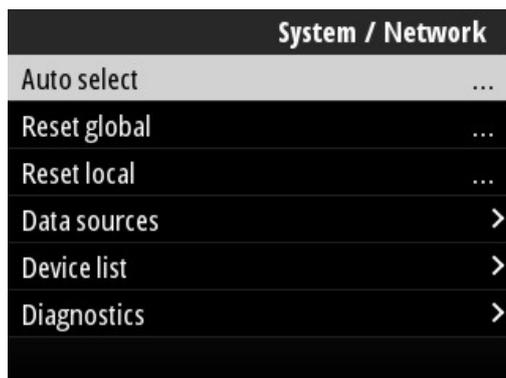
La opción Restore (restablecer) permite restaurar la configuración personalizada en VesselView. Al marcar la opción Local Settings (configuración local) se restablecerá la configuración únicamente en la unidad VesselView que vaya a utilizar el operador. Al marcar Simnet global reset (restablecimiento global de SimNet) se restablecerán todos los dispositivos de SimRad y Navico, así como todas las unidades VesselView conectadas a la red NMEA 2000.



64988

Red

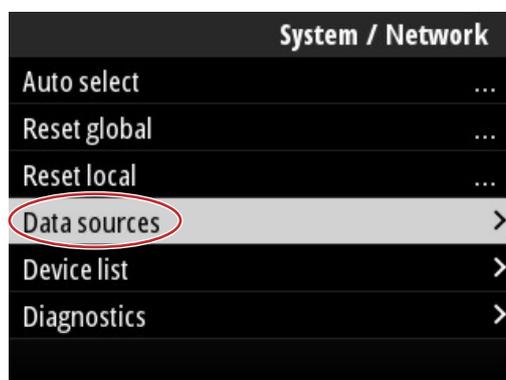
Al seleccionar la opción **Network** (red) el operador podrá elegir automáticamente los dispositivos de las redes SmartCraft y NMEA 2000, restablecer la configuración local o global, definir las rutas de comunicación de la fuente de datos, mostrar la lista de dispositivos actuales y realizar diagnósticos.



64992

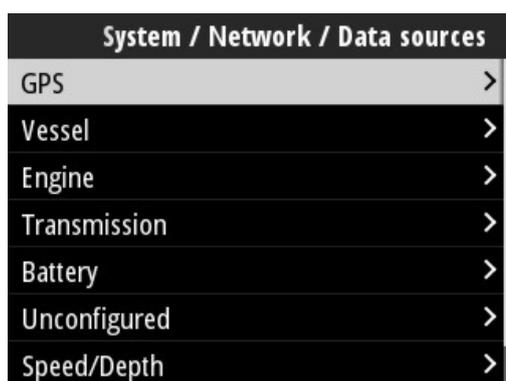
Opciones de red

En la configuración de Network (red) se encuentra la pestaña Data sources (fuentes de datos). Con el botón de **flecha hacia abajo**, bajar hasta la opción Data sources (fuentes de datos).



64855

Se mostrará una pantalla con los sensores de datos y dispositivos asociados al motor y la embarcación. Algunas de las opciones pueden no aplicarse en función del equipo motor de la embarcación del que se trate. Pulsar el botón **Enter** (intro) para ver una selección de las fuentes para la transmisión de datos de un sensor o un dispositivo. Utilizar los botones de **flecha hacia arriba** y **flecha hacia abajo** para desplazarse por las distintas selecciones.



64856

En la opción Device list (lista de dispositivos), resaltar y seleccionar la pestaña Refresh (actualizar) cuando se haya instalado un nuevo dispositivo. La opción **Refresh** (actualizar) realizará buscará en la red y mostrará todos los dispositivos que estén respondiendo correctamente a la consulta.



64990

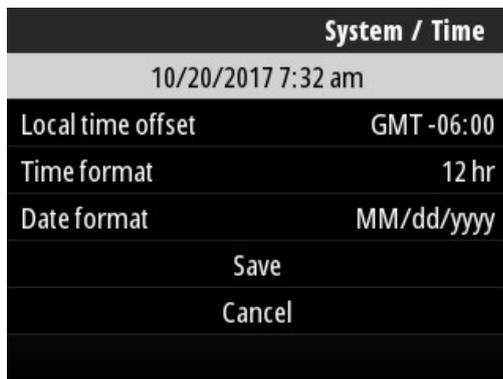
Al seleccionar Diagnostics (diagnóstico) el operador puede ver las actividades actuales en todos los buses CAN activos. Se pueden ver en tiempo real las velocidades de transmisión y de recepción. Esta característica puede resultar útil a la hora de resolver los problemas de red.

Simulate (Simulación)

La opción Simulate (simular) se utiliza en los concesionarios para mostrar a los consumidores las características de VesselView. Cuando la unidad se encuentra en el modo Simulate (simular), los datos que se muestran en la pantalla no se deben utilizar como información de navegación. Todos los datos que se muestran durante una simulación se generan de forma aleatoria.

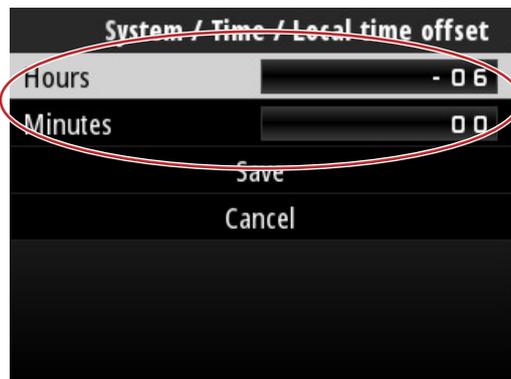
Time (Hora)

La unidad GPS de la embarcación controla el tiempo. Cuando se establece un GPS fijo, se actualiza automáticamente la hora mostrada. El desfase de la hora local permite ajustar la hora de la zona horaria de salida o la de llegada cuando sea necesario. En la pantalla de desfase horario, utilizar los botones para desplazarse por los campos de datos activos y aplicar la desviación horaria que se desee. Resaltar la opción Save (Guardar) y pulsar el botón **Enter** (intro) para guardar los cambios. Para obtener instrucciones más detalladas sobre la activación de los campos de datos, consultar **Introducción de números y texto**. Se puede seleccionar el formato de 12 o 24 horas. El formato de fecha se puede modificar en función de las preferencias del operador. Esto puede resultar importante a la hora de visualizar una lista de fallos, en la que se registra y visualiza la fecha y la hora del fallo. Resaltar la opción Save (Guardar) y pulsar el botón **Enter** (intro) para guardar todas las selecciones.



65278

Opciones de hora y fecha



65283

Desfase horario en horas y minutos.

Buscar actualizaciones

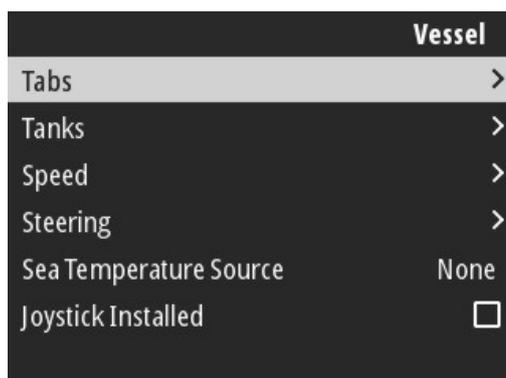
La opción Check for updates (buscar actualizaciones) buscará en internet las actualizaciones de software de VesselView. Para obtener instrucciones más precisas, consultar la **Sección 4 - Actualización a través de una conexión wifi**.



65285

Vessel (Embarcación)

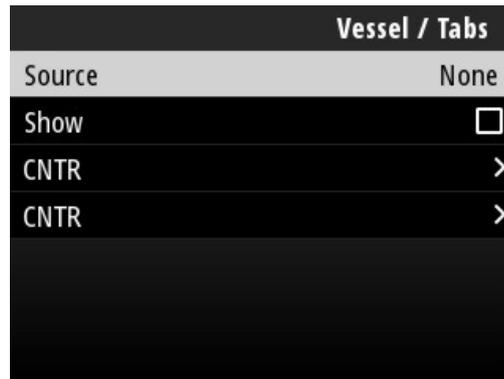
La configuración del menú Vessel (embarcación) se aplica a los sensores y emisores de la embarcación que no se encuentran en el equipo motriz. En función de la jarcia de cada embarcación, puede que algunas opciones no estén activas. Entre los elementos de la configuración de la embarcación se incluyen: Tabs (aletas), Tanks (depósitos), Speed (velocidad), Steering (dirección), Sea Temperature Source (fuente de temperatura del agua de mar) y Joystick Installed (palanca de mando instalada).



64991

Tabs (ALETAS)

La opción Tabs (aletas) permite al operador seleccionar el bus CAN encargado de transmitir los datos de la aleta, así como seleccionar el motor que controla las aletas a través de los controles del timón.

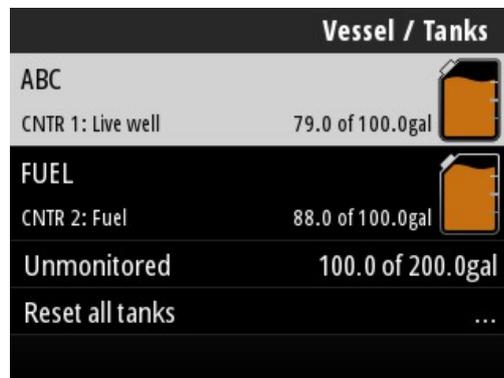


65353

Al marcar la opción **Show** (mostrar), aparecerá la posición de la aleta en la pantalla.

Depósitos

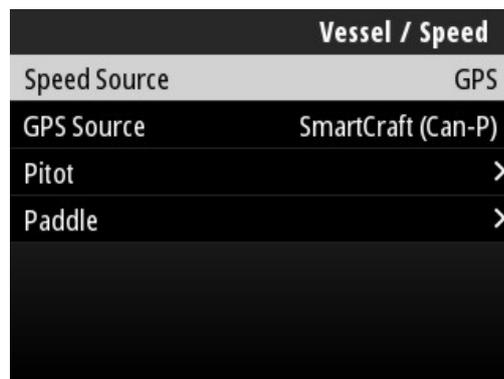
La configuración del depósito se realiza en el asistente de configuración, pero se puede cambiar el número, el volumen y el tipo de depósitos en cualquier momento.



65354

Velocidad

Los datos de velocidad se cubren en el asistente de configuración, pero se podrá cambiar la forma en que VesselView obtiene los datos de velocidad en cualquier momento. Se puede cambiar la selección del bus CAN que transmite los datos de velocidad. Se puede utilizar una estrategia de velocidad que utilice los sensores de pitot y de la rueda de paletas en las embarcaciones que no tengan un receptor GPS.

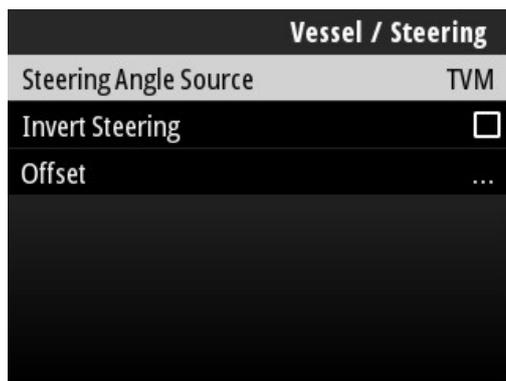


65355

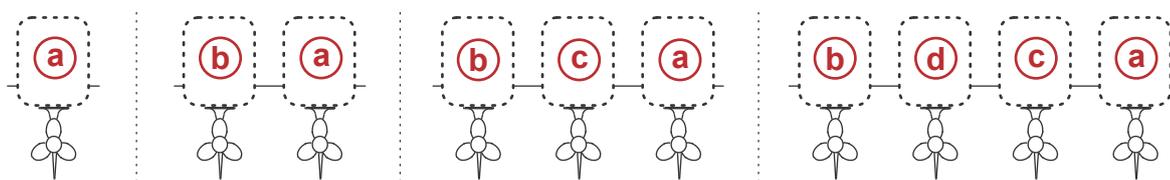
La opción Speed Source (fuente de velocidad) determina cómo se obtienen los datos sobre la velocidad. Una estrategia utiliza los datos del pitot y la rueda de paletas para calcular la velocidad de la embarcación. Cuando se selecciona una estrategia, deberá seleccionarse el motor del que se obtengan los datos del pitot y la rueda de paletas. El GPS utiliza los datos procedentes de la unidad GPS para determinar la velocidad. Cuando se selecciona el GPS, hay que seleccionar el bus de red adecuado como fuente de los datos del GPS para VesselView.

Dirección

Los datos fuente de Steering (Dirección) pueden seleccionarse para que provengan del PCM o del TVM (módulo del vector de empuje), con opciones para ver los datos en la pantalla, para invertir los datos de la dirección y para establecer un grado de compensación de la dirección.



65356



60056

Opciones de asignación de la transmisión

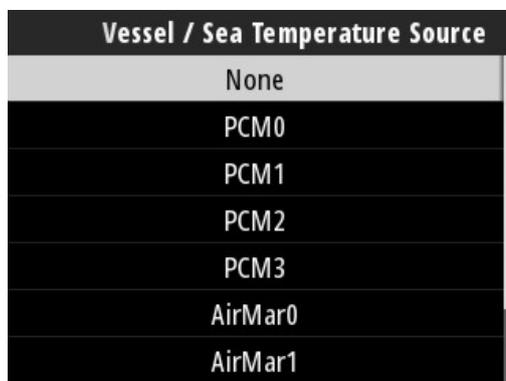
- a** - PCM0 = estribor o exterior de estribor
- b** - PCM1 = babor o exterior de babor
- c** - PCM2 = interior o centro de estribor
- d** - PCM3 = interior de babor

La opción Invert steering (Invertir dirección) sirve de ayuda cuando hay un VesselView orientado hacia atrás. En este caso, los datos de la dirección coincidirán con el punto de vista del usuario.

La opción Steering Offset (Equilibrado de la dirección) se utiliza para alinear a cero grados el fueraborda, el motor dentrofueraborda o el instalado a bordo. Cuando la transmisión se sitúa perpendicular al casco, el ángulo de dirección que aparece en la pantalla puede no coincidir con el sensor de dirección de la transmisión. Para ajustar esta variación, seleccione la ventana Offset (Equilibrado). Aparecerá el cuadro de diálogo Steering Angle Calibration (Calibración del ángulo de dirección). Al seleccionar el botón Calibrated row Zero (Fila calibrada a cero) se aplicará el equilibrado. Tenga en cuenta que el equilibrado no cambia en la pantalla hasta que se selecciona el botón Save (Guardar).

Fuente de temperatura del agua de mar

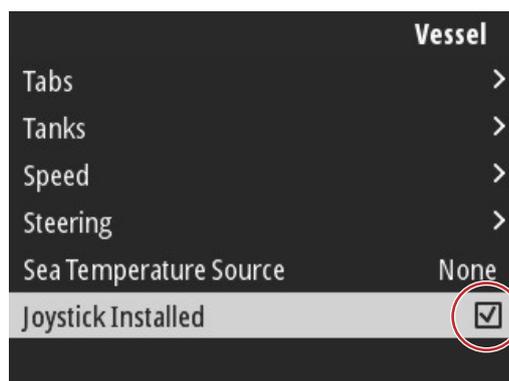
Se puede cambiar el motor o la transmisión seleccionados para transmitir los datos de temperatura del agua. Consultar el apartado **Dirección** de esta sección para obtener información sobre las posiciones del PCM del motor o la transmisión. También se pueden realizar otras selecciones para los emisores AirMar®.



65357

Palanca de mando instalada

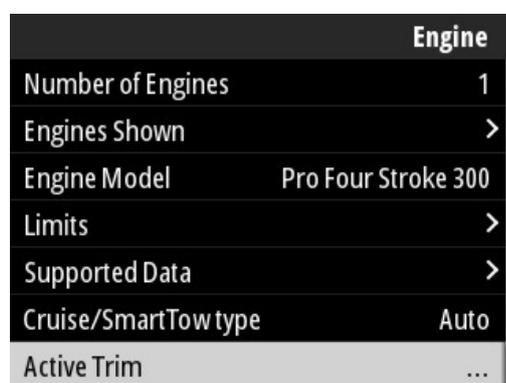
Para aquellas embarcaciones que dispongan de pilotaje por palanca de mando, resaltar y seleccionar la opción de la casilla Joystick Installed (palanca de mando instalada). De este modo se garantiza que la unidad VesselView reconocerá las entradas en el sistema realizadas desde la palanca de mando.



65692

Motor

Varias de las opciones de configuración de la pestaña Engine (motor) ya se ajustan en el asistente de configuración, pero se pueden realizar cambios en la configuración del motor en cualquier momento.



64994

Número de motores

Este número representa el número de motores total de la embarcación.

Engines Shown (Mostrar motores)

Este valor indica el número de motores que se mostrarán en esta unidad VesselView.

Modelo del motor

Al resaltar y seleccionar el modelo de motor se mostrará un listado de fuerabordas Mercury y motores MerCruiser para elegir.

Límites

Los límites ayudan a establecer intervalos específicos para muchos parámetros de datos del motor como: RPM (revoluciones por minuto), coolant temperature (temperatura del refrigerante), oil temperature (temperatura del aceite), battery voltage (voltaje de la batería) y boost pressure (presión de impulsión). Los cambios realizados en los límites no influirán en el equipo motor ni en el funcionamiento de la programación de Engine Guardian de Mercury. Los límites reales del motor vienen determinados por el módulo de control programado de fábrica en el motor.

Ajustes	Descripción
Mín.:	El valor de partida en el gráfico de la pantalla
Máx.:	El valor superior en el gráfico de la pantalla
Advertencia "bajo":	El valor superior en la sección inferior de color del gráfico de la pantalla
Advertencia "alto":	El valor inferior en la sección superior de color del gráfico de la pantalla

Los valores predeterminados máximos y mínimos se establecen en fábrica en los paquetes de motores seleccionados en el Setup wizard (Asistente de la configuración) o en el menú Engines Setting (Configuración de los motores). El incremento o la disminución de los mínimos y máximos de advertencia dependen normalmente de las preferencias personales del usuario.

Datos compatibles

La opción Supported Data (datos compatibles) permite al operador seleccionar los tipos de datos que mostrará VesselView. La lista de fuentes de datos depende del equipo motor seleccionado durante el asistente de configuración. Seleccionar la casilla de todos los elementos de datos que se deseen ver en VesselView.

Cruise/Smart Tow Type (Tipo Crucero/Remolque inteligente)

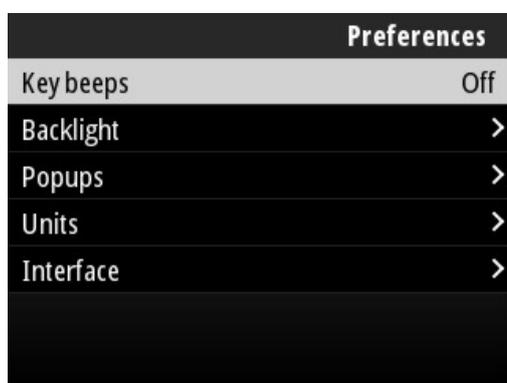
Con la configuración Cruise/Smart Tow Type (Tipo Crucero/Remolque inteligente), el usuario puede seleccionar el sensor desde donde el programa Cruise autopilot (Piloto automático de crucero) y el programa Smart Tow (Remolque inteligente) envían los perfiles para obtener los datos de velocidad. Las opciones son los datos de velocidad GPS o RPM del motor. Si se selecciona Auto (Automático), VesselView solicitará a la red una fuente de datos basados en la velocidad y esa selección se utilizará para las funciones de Cruise (Crucero) y Smart Tow (Remolque inteligente).

Active Trim

La configuración de Active Trim se lleva a cabo en el asistente de configuración, pero se pueden realizar cambios en cualquier momento. Seguir las indicaciones de las ventanas emergentes y los mensajes en pantalla para cambiar y completar la configuración de Active Trim.

Preferences (preferencias)

Las opciones de la pantalla **Preferences** (preferencias) del menú **Settings** (configuración) comprenden los aspectos visuales y sonoros de la unidad VesselView.



64996

Sonido de las teclas

Cada vez que se pulsa un botón en la unidad, se escuchará un bip con el que el usuario podrá saber que se ha reconocido la pulsación del botón. Existen distintas opciones de ajuste del sonido de las teclas: apagado, bajo, normal o alto.

Backlight (Retroiluminación)

El nivel de luz de la pantalla se puede cambiar en incrementos de un 10 %, desde un 10 % hasta un 100 %. Este porcentaje se aplicará a las demás pantallas de SmartCraft e indicadores de enlace de la embarcación.

Para reducir o aumentar el nivel de retroiluminación de la unidad VesselView con respecto a otros instrumentos, se puede cambiar la ganancia local para que la visualización de la pantalla VesselView resulte más cómoda en condiciones de luz cambiantes.

Pop-ups (Ventanas emergentes)

Al marcar o desmarcar el cuadro emergente de compensación, se activan o desactivan las ventanas emergentes sobre el estado de compensación.

Se puede ajustar en dos, cinco o diez segundos el tiempo que permanecerán en pantalla las ventanas emergentes de compensación.

Units (unidades)

Se puede personalizar los elementos de datos para que se muestren distintas unidades de medida; en la siguiente tabla se indican las unidades de medida disponibles para cada elemento.

Datos	Unidades
Distance (distancia)	nm, km o mi
Distance small (distancias cortas)	ft, m o yd
Velocidad	kn, km/h o mph
Wind speed (velocidad del viento)	kn, km/h, mph o m/s
Profundidad	m, ft o fa
Altitud	m o ft
Altitude Datum (referencia de altitud)	Geoide o WGS-84
Heading (rumbo)	°M o °T

Datos	Unidades
Temperatura	°C o °F
Volume (volumen)	L o gal
Economy (consumo)	Distancia/Volumen, Volumen/Distancia, mpg, g/mi, km/L o L/100 km
Pressure (Presión)	in Hg, bar, psi o kPa
Baro Pressure (presión barométrica)	in Hg, mb o hPa

Interfaz

La configuración del menú Interface (interfaz) permite controlar el aspecto de la pantalla VesselView.

Al resaltar la opción Home Screen (pantalla de inicio), se abrirá una lista de elementos de datos. Para que un elemento de datos aparezca en la pantalla VesselView principal, marcar la casilla que corresponda. Se pueden marcar como máximo cuatro elementos por pantalla.

La opción System Panel (panel del sistema) permite al operador seleccionar hasta cinco elementos para rellenar automáticamente el panel del sistema situado en el lado izquierdo de la pantalla principal. Ir a Settings (configuración) > Preferences (preferencias) > Interface (interfaz) > System Panel (panel del sistema) para seleccionar los elementos de datos que se desee mostrar. Consultar el apartado **Sistema**.

Alarmas

La configuración de Alarms (alarmas) permitirá al operador ver todos los fallos y alarmas actuales y anteriores, así como seleccionar qué fallos se mostrarán en forma de ventana emergente en pantalla.

Historial

VesselView archiva todos los fallos en la lista de fallos History (historial). Para borrar el historial de fallos, utilizar la opción que permite borrar todos los fallos.

Ajustes

La opción Settings (configuración) incluye los fallos relacionados con la profundidad del agua y el combustible restante. Entre los fallos que se pueden personalizar se incluyen los siguientes:

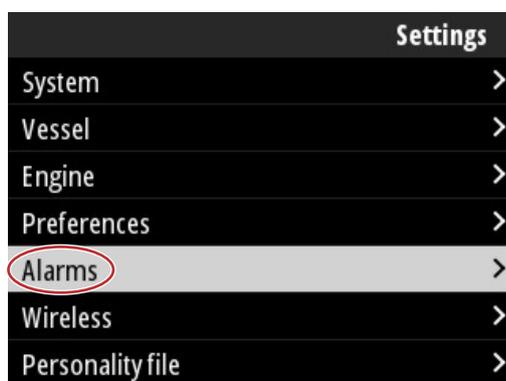
- Shallow water (aguas poco profundas)
- Deep water (aguas profundas)
- Speed through water rationality fault (fallo de racionalidad en la velocidad a través del agua)
- Fuel remaining low (combustible restante bajo)
- Fuel remaining high (combustible restante alto)

Con respecto a los fallos de profundidad de agua y de volumen de combustible, se pueden cambiar las profundidades o los volúmenes a partir de los cuales se activarán los fallos. Al marcar la casilla Enable (habilitar), se activará la notificación de fallos con ventanas emergentes. Desmarcar la casilla Enable (habilitar) para impedir que VesselView muestre los fallos en ventanas emergentes.

Para fallos que no sean críticos, como los de aguas superficiales o combustible bajo, se emitirán seis bips cortos y se mostrará una ventana emergente en la pantalla con una breve descripción del fallo.

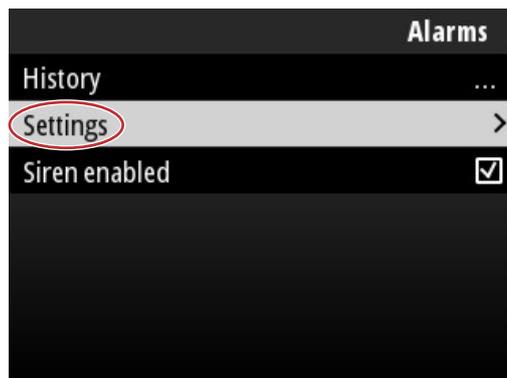
Con este tipo de fallos, la pestaña Mercury no aparecerá en color rojo. En su lugar, la barra del encabezado superior aparecerá en color rojo y se mostrará el símbolo internacional de advertencia.

En el menú Settings (configuración), seleccionar la opción Alarms (alarms).



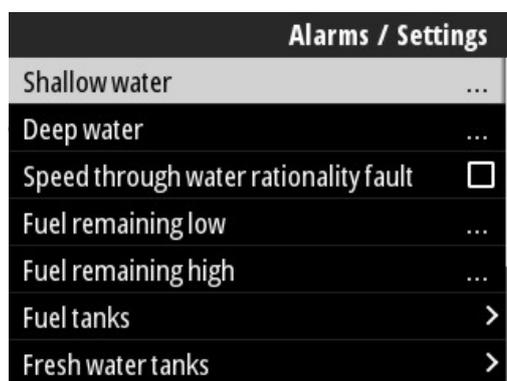
64920

Pulsar el botón **Enter** (intro). Seleccionar la opción Settings (configuración) en la pantalla Alarms (alarmas).



64921

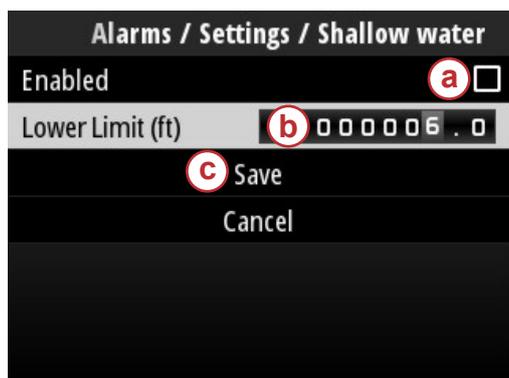
En la pantalla Alarms/Settings (alarmas/configuración) existen numerosos elementos de datos que el operador puede personalizar. Para seleccionar un elemento de datos, utilizar los botones de **flecha hacia arriba** y **flecha hacia abajo** para resaltar un elemento. Con el elemento deseado resaltado, pulsar el botón **Enter** (intro).



64922

En la pantalla de configuración del elemento de datos, se pueden ver varios campos:

- Habilitar: permite que VesselView supervise este valor de datos.
- Valor de datos: permite aumentar o reducir el valor a partir del cual se desencadenará un fallo.
- Guardar: almacena todos los cambios realizados en la supervisión de fallos y el valor de datos.



64923

- a** - Habilitar
- b** - Valor de datos
- c** - Guardar

Sirena habilitada

Con la opción Siren Enabled (sirena habilitada), el fallo de la ventana emergente en pantalla irá acompañado de la bocina de VesselView. Al desmarcar este cuadro, dejará de sonar la bocina cuando se muestre una ventana emergente con fallos.

Conexión inalámbrica

La configuración de la pantalla Wireless (conexión inalámbrica) permite al operador conectar la unidad VesselView a internet a través de una llave inalámbrica que se introduce en el puerto USB de la parte trasera de la pantalla. Consultar la **Sección 4 - Actualización a través de una conexión wifi**.

Archivo de personalidad

El archivo de personalidad de la embarcación está compuesto por todas las selecciones y preferencias configuradas en la unidad VesselView. Este archivo de personalidad se puede guardar en el almacenamiento interno o descargarse en un dispositivo externo para utilizar en otras embarcaciones que posean las mismas características generales de la embarcación.

La importación de un archivo de personalidad se realiza introduciendo una llave USB en la parte trasera de la unidad y seleccionando el archivo de personalidad.

La exportación del archivo de personalidad se realiza seleccionando la opción de exportación y eligiendo la ubicación de destino del archivo, ya sea en el almacenamiento interno o en una unidad USB conectada a la unidad VesselView.

Notas:

Sección 4 - Procedimiento de actualización del software

Índice

Comprobación de la versión de software actual.....	56	Actualización a través de una conexión wifi.....	56
Descarga del software actual.....	56	Actualización a través del puerto USB.....	61

Comprobación de la versión de software actual

En el sitio web de Mercury se encuentra disponible para descargar el software más actual de VesselView: <https://www.mercurymarine.com>. Para determinar qué versión de software se encuentra instalada en VesselView, es necesario encender la pantalla. En caso de que VesselView ya esté encendida, ir al menú System Controls (Controles del sistema). Seleccionar Settings (configuración) > System (sistema) > About (acerca de) para comprobar qué versión de software de VesselView se está ejecutando en ese momento.



Versión de software y revisión de la aplicación actuales.

Descarga del software actual

Todas las actualizaciones del software de VesselView están disponibles en el sitio web de Mercury Marine: <https://www.mercurymarine.com>. Descargar el archivo en una unidad USB de 1 GB o más capacidad. Es necesario asegurarse de que el archivo esté situado en el nivel de raíz de la unidad USB. La raíz de la unidad es el nivel superior, en el cual el archivo no está en ninguna carpeta.



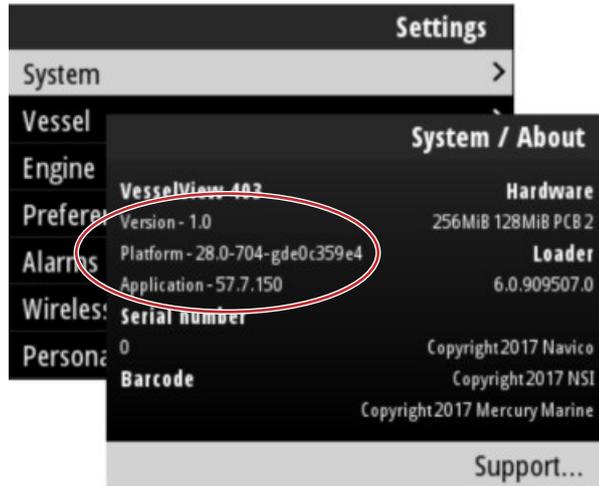
Actualización a través de una conexión wifi



- a - Puerto USB
- b - Cubierta del puerto USB
- c - Llave wifi

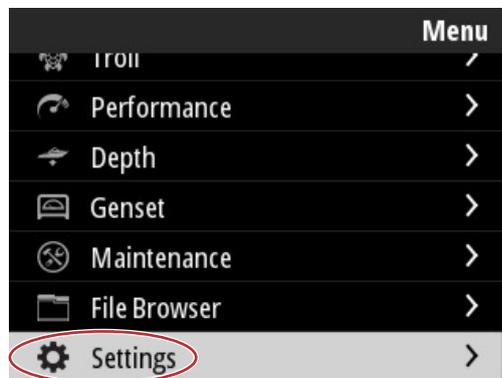
IMPORTANTE: Las actualizaciones inalámbricas del software de VesselView se realizan a través de la llave wifi del puerto USB. Para poder utilizar la función inalámbrica, la llave deberá haberse introducido correctamente en el puerto USB.

Para identificar los números de versión y de la aplicación del software actual de VesselView, ir al menú Settings (configuración), y resaltar y seleccionar la opción System (sistema). Resaltar y seleccionar la opción About (acerca de) para visualizar la información.



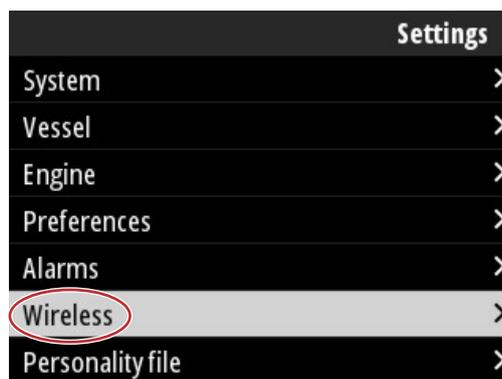
65263

Para actualizar el software de VesselView, ir al menú Settings (configuración).



65250

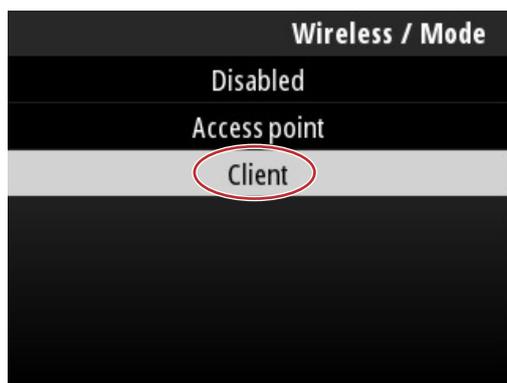
Resaltar y seleccionar la opción Wireless (conexión inalámbrica).



65251

Sección 4 - Procedimiento de actualización del software

En la mayoría de operadores, se puede utilizar la opción Client (cliente) para conectarse de forma inalámbrica a internet.



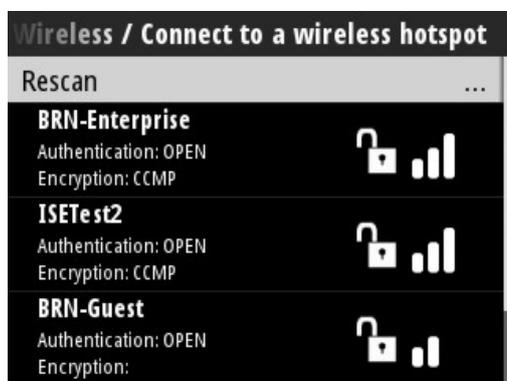
65253

Seleccionar la opción Connect to a wireless hotspot (conectar a una zona wifi).



65254

Aparecerá una pantalla con las zonas wifi disponibles. Utilizar los botones de **flecha hacia arriba** o **flecha hacia abajo** para resaltar y seleccionar la zona wifi deseada pulsando el botón **Enter** (intro).



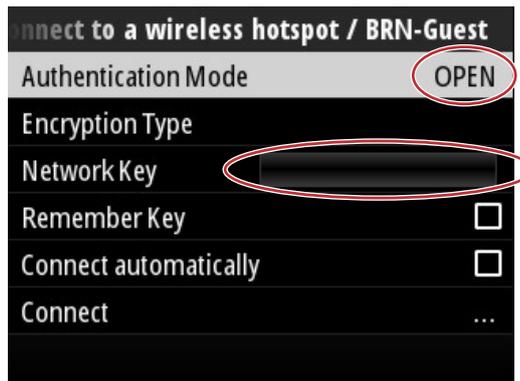
65256

En caso de que no se detecte ninguna zona wifi, seleccionar la opción Rescan (volver a escanear) para iniciar una nueva búsqueda de las zonas wifi disponibles en esta área.



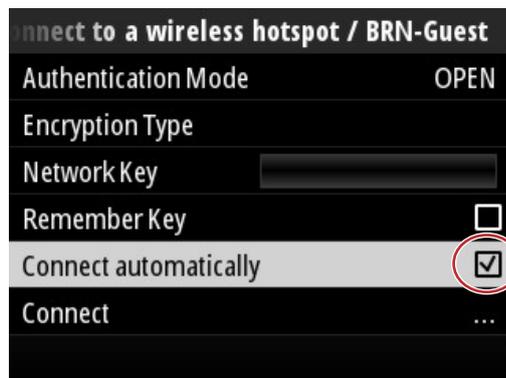
65265

Después de seleccionar una zona wifi, para finalizar la conexión el operador tendrá que establecer el Authentication Mode (modo de autenticación) como OPEN (abierto) e introducir la clave de red o contraseña si la conexión a la zona wifi está protegida.



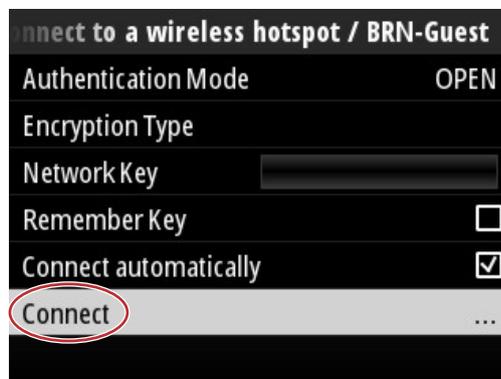
65257

Resaltar y marcar la opción Connect automatically (conectar automáticamente).



65259

Resaltar y seleccionar la opción Connect (conectar) pulsando el botón **Enter** (intro).



65260

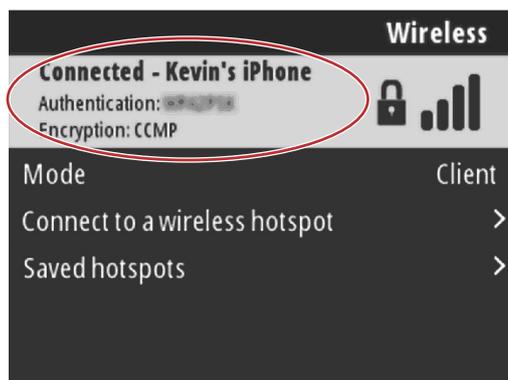
La pantalla mostrará la conexión con los datos en la parte de arriba. Puede tardar hasta un minuto en establecer la conexión.



65261

Sección 4 - Procedimiento de actualización del software

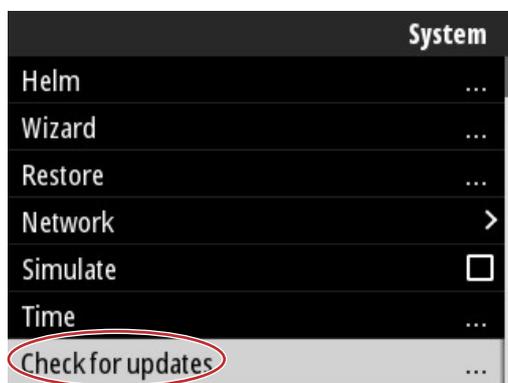
Cuando se haya establecido la conexión inalámbrica, la pantalla mostrará la información sobre la conexión en la parte superior.



65262

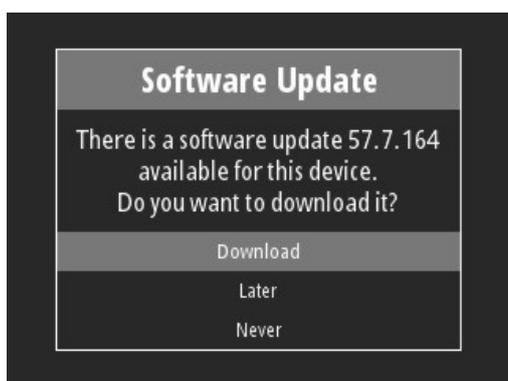
En la pantalla de configuración System (sistema) se encuentra la opción Check for updates (buscar actualizaciones). Utilizar la **flecha hacia abajo** para resaltar la opción Check for updates (buscar actualizaciones) y pulsar el botón **Enter** (intro) para buscar en internet si existen archivos del software actualizados.

IMPORTANTE: Es necesario asegurarse de que se haya introducido la llave wifi en la unidad VesselView y de que se pueda acceder a una zona wifi.



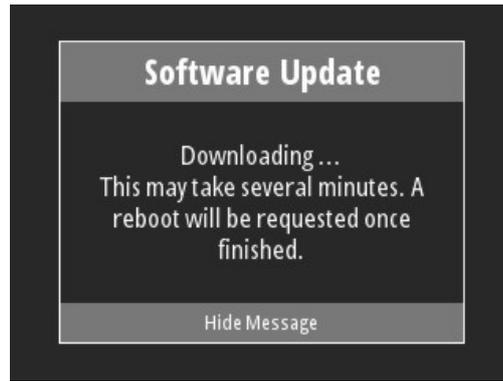
65264

En caso de que se encuentre una versión más reciente del software en funcionamiento, VesselView solicitará al operador que descargue el archivo o que ignore la actualización.



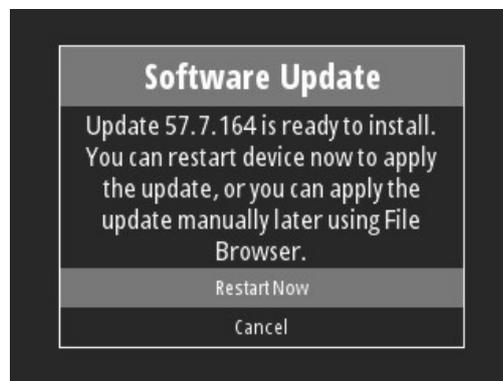
65686

Después de seleccionar la opción Download (descargar), aparecerá la pantalla de descarga para informar al operador de que el archivo está transfiriéndose a VesselView.



65688

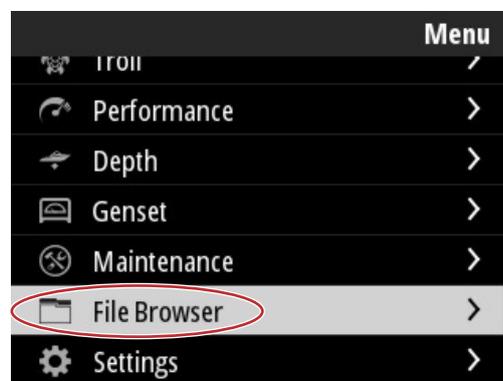
Cuando haya terminado la descarga de la actualización, se notificará al operador que el archivo está listo para instalarse. El operador podrá resaltar y seleccionar la opción Restart Now (reiniciar ahora) para instalar la actualización de inmediato, o resaltar y seleccionar la opción Cancel (cancelar) e instalar la actualización más adelante localizando el archivo en el menú File Browser (explorador de archivos).



65689

Actualización a través del puerto USB

1. Descargar la versión actual del software del sitio web de Mercury. Copiar el archivo en una unidad USB con espacio suficiente.
2. Girar la llave a la posición de encendido y comprobar que VesselView esté encendida. Esperar a que termine el arranque completo de VesselView.
3. Introducir una unidad USB en el puerto para tarjetas de VesselView.
4. Pulsar el botón de **menú** en la unidad VesselView para abrir la pantalla del menú principal.
5. Pulsar los botones de **flecha hacia arriba** o **flecha hacia abajo** para acceder a la opción File Browser (explorador de archivos).



64935

Sección 4 - Procedimiento de actualización del software

- Entre las opciones que se muestran, seleccionar USB Storage (almacenamiento USB).



64936

- Seleccionar el archivo de actualización que se cargó en la unidad USB. Con el archivo en cuestión resaltado, pulsar el botón **Enter** (intro).

NOTA: La siguiente imagen se incluye únicamente para fines ilustrativos. El nombre real del archivo de actualización puede variar.



64937

- VesselView mostrará al operador una ventana emergente y una pantalla de advertencia. No apagar la unidad durante el proceso de actualización. Esperar a que la barra de progreso indique que se ha completado la actualización.
- Para terminar, cuando la actualización esté lista se mostrará una ventana emergente en la que se indicará que se debe extraer el dispositivo USB.

