



ÍNDICE

Sección 1 - Primeros pasos

Declaración de conformidad.....	2	Conexiones del panel posterior de VesselView 502.....	9
VesselView 502.....	2	Controles delanteros de VesselView 702.....	9
Informes de los ensayos.....	2	Operaciones de los controles delanteros de VesselView 702.....	9
Organismo notificado competente.....	2	Conexiones del panel posterior del VesselView 702.....	10
VesselView 702.....	2	Controles frontales de VesselView 703.....	10
Informes de los ensayos.....	3	Operaciones con los controles frontales de VesselView 703.....	10
Organismo notificado competente.....	3	Conexiones del panel trasero de VesselView 703.....	11
VesselView 703.....	3	Controles frontales de VesselView 903.....	11
Informes de los ensayos.....	3	Operaciones con los controles frontales de VesselView 903.....	11
Organismo notificado competente.....	3	Conexiones del panel trasero de VesselView 903.....	12
VesselView 903.....	4	Descripción general de VesselView Link.....	12
Informes de los ensayos.....	4	Conexiones del VesselView Link.....	13
Organismo notificado competente.....	4	Mantenimiento del dispositivo.....	13
Descripción general de VesselView.....	4	Limpieza de la pantalla de indicaciones.....	13
Ubicaciones y descripciones de la pantalla VesselView.....	5	Limpieza del puerto de medios.....	13
Página de inicio.....	7		
Controles delanteros de VesselView 502.....	8		
Operaciones de los controles delanteros de VesselView 502.....	8		

Sección 2 - Pantallas de inicio y asistente de configuración

Pantalla de advertencia sobre el encendido de VesselView.....	16	Configuración de la velocidad.....	25
Pantalla de inicio.....	16	Ajuste del sistema Active Trim.....	25
Asistente de configuración.....	17	Finalización del asistente de configuración.....	27
Importar configuración.....	19	Creación de capturas de pantalla.....	28
Configuración del motor.....	19	Configuración de la fuente de datos.....	31
Configuración de pantalla.....	21	Fuentes de datos.....	31
Configuración de dispositivo.....	21	Ampliación de las pantallas de datos.....	32
Configuración de unidades.....	22	Barra de instrumentos.....	34
Configuración de los depósitos.....	22	Selección de datos del motor.....	35

Sección 3 - Características y funcionamiento

Mantenimiento.....	38	Procedimiento de configuración.....	51
Mantenimiento programado del motor.....	38	Visión general de los perfiles de compensación.....	52
Modo Smart Tow.....	39	Curvas de los perfiles de compensación generales..	52
Smart Tow.....	39	Superposición de las curvas de los perfiles de compensación generales.....	53
Características.....	39	SkyHook.....	53
Desactivación del Smart Tow (Remolque inteligente).....	43	Descripción general.....	53
Modo de control de crucero.....	43	VesselView y palanca de mando de segunda generación.....	54
Cruise Control (control de crucero).....	43	Funciones.....	54
Activación del modo Cruise Control (Control de crucero).....	43	SkyHook.....	54
Modo de control para pesca por curricán.....	45	Rumbo.....	55
Control para pesca por curricán.....	45	Activación del rumbo automático.....	56
Active Trim.....	49	Ruta.....	56
Requisitos.....	49	Dispositivos VesselView compatibles con las características avanzadas de SkyHook.....	59
Introducción a la compensación activa.....	49		
Cómo funciona.....	50		
GPS.....	50		
Funcionamiento en aguas poco profundas.....	50		
Posición del remolque y compensación activa.....	50		
Configuración y ajustes.....	50		
Notas sobre la configuración.....	50		

Características avanzadas.....	59	Ajuste del rumbo.....	60
Ajuste del rumbo.....	59	DriftHook.....	61
BowHook.....	60	BowHook.....	62
DriftHook.....	60		
Compra de las características avanzadas de SkyHook.....	60		

Sección 4 - Configuración y calibración

Activación de la configuración.....	66	Temperatura del agua de mar.....	84
Activación del menú Settings (configuración).....	66	Configuración de los motores.....	84
Bloqueo de la pantalla táctil.....	67	Engines Shown (Mostrar motores).....	84
Configuración del sistema.....	68	Modelo del motor.....	85
Navegación hasta el menú Settings (Configuración)...	68	Límites.....	86
Ubicaciones del timón y los dispositivos.....	69	Datos compatibles.....	87
Asistente de configuración.....	69	Cruise/Smart Tow Type (Tipo Crucero/Remolque inteligente).....	89
Simulate (Simulación).....	70	Compensación.....	89
Configuración de la embarcación.....	70	Configuración de EasyLink.....	90
Tabs (ALETAS).....	70	Integración del indicador EasyLink.....	90
Depósitos.....	72	Alarmas.....	92
Velocidad.....	74	Configuración de Alarms (Alarmas).....	92
Dirección.....	77	Archivo de personalidad.....	92
Vessel Control (Control de la embarcación).....	79	Export (Exportar).....	92
Cámaras instaladas.....	80	Importar.....	94
Genset Enabled (Grupo electrógeno habilitado).....	80	Calibración de la pantalla táctil.....	95
Piloto automático activado.....	82		
Notificación de mantenimiento.....	83		
Mensaje emergente de piloto automático de navegación.....	83		

Sección 5 - Alarmas de advertencia

Advertencias. Fallos y alarmas.....	98	Alarmas de Shallow Water and Low Fuel Alarms (Aguas poco profundas y Combustible bajo).....	100
Advertencias - Fallos y alarmas.....	98		

Sección 6 - Procedimientos de actualización del software

Actualización del software de VesselView y VesselView Link por wifi.....	104	Actualización a través de la tarjeta micro SD.....	119
Actualización por wifi.....	104	Descarga del software actual.....	119
Cómo actualizar el software de la pantalla VesselView....	117	Actualización del software VesselView con la tarjeta de memoria micro SD.....	119
Comprobación de la versión de software actual.....	117	Actualización del software del módulo VesselView Link...	121
Actualización por wifi.....	118		

Sección 1 - Primeros pasos

1

Índice

Declaración de conformidad.....	2	Conexiones del panel posterior de VesselView 502	9
VesselView 502	2	9
Informes de los ensayos	2	Controles delanteros de VesselView 702	9
Organismo notificado competente	2	Operaciones de los controles delanteros de	
VesselView 702	2	VesselView 702	9
Informes de los ensayos	3	Conexiones del panel posterior del VesselView 702	10
Organismo notificado competente	3	10
VesselView 703	3	Controles frontales de VesselView 703	10
Informes de los ensayos	3	Operaciones con los controles frontales de VesselView	
Organismo notificado competente	3	703	10
VesselView 903	4	Conexiones del panel trasero de VesselView 703	11
Informes de los ensayos	4	Controles frontales de VesselView 903	11
Organismo notificado competente	4	Operaciones con los controles frontales de VesselView	
Descripción general de VesselView.....	4	903	11
Ubicaciones y descripciones de la pantalla		Conexiones del panel trasero de VesselView 903	12
VesselView	5	Descripción general de VesselView Link.....	12
Página de inicio	7	Conexiones del VesselView Link	13
Controles delanteros de VesselView 502	8	Mantenimiento del dispositivo.....	13
Operaciones de los controles delanteros de		Limpieza de la pantalla de indicaciones	13
VesselView 502	8	Limpieza del puerto de medios	13

Declaración de conformidad

VesselView 502

Mercury Marine declara que el siguiente producto al que hace referencia esta declaración se ajusta a los requisitos de la Directiva **R&TTE (sobre equipos radioeléctricos y equipos terminales de telecomunicación) 1999/5/CE de la UE** y que cumple las reglamentaciones técnicas aplicables.

La evaluación se ha llevado a cabo de conformidad con el **Anexo IV** de la directiva citada.

Producto	Mercury Marine VesselView 502
-----------------	-------------------------------

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

Normal	Descripción
EN 60950-1:2006	Equipos de tecnología de la información. Seguridad. Parte 1: Requisitos generales, en la que se incluyen los requisitos fundamentales del artículo 3.1 a) de la directiva sobre equipos terminales de radio y telecomunicaciones.
IEC 60945:2002	Equipos y sistemas de navegación y radiocomunicación marítima - Requisitos generales - Métodos de ensayo y resultados de los ensayos requeridos. Cumplimiento de los requisitos esenciales del artículo 3.1 (b) de la Directiva R&TTE.
EN 301 489-1 V1.9.2	Compatibilidad Electromagnética y cuestiones de espectro de radiofrecuencia (ERM); Compatibilidad Electromagnética (EMC) estándar para equipos y servicios de radiofrecuencia; Parte 1: Requisitos técnicos comunes [R&TTE Artículo 3(1)(b)].
EN 300 328 V1.9.1	Compatibilidad electromagnética y cuestiones de espectro de radiofrecuencia (ERM); Sistemas de transmisión de banda ancha; Equipos de transmisión de datos que operan en bandas ICM a 2,4 GHz y utilizan técnicas de modulación de espectro de banda ancha; EN armonizada que cumple los requisitos esenciales según el artículo 3.2 de la Directiva R&TTE.
EN 300 440-2 V1.4.1	Compatibilidad electromagnética y cuestiones de espectro de radiofrecuencia (ERM); Dispositivos de corto alcance; Equipos de radio que deben utilizarse en el rango de frecuencias entre 1 GHz y 40 GHz; Parte 2: EN armonizada que cumple los requisitos esenciales del artículo 3.2 de la Directiva R&TTE.

Informes de los ensayos

Laboratorio	Número del informe
Austest Laboratories	0419NAVGO5XSE_60950
EMC Technologies	151215_1, 151215_2
SPORTON LAB	EH3N2752-01, ER4O2349

Organismo notificado competente

Nombre	Dirección	Número del ON
MET Laboratories, Inc.	914 West Patapsco Avenue, Baltimore, Maryland 21230-3432, Estados Unidos.	0980

El abajo firmante declara que el equipo anteriormente especificado cumple las normas y la Directiva mencionadas arriba del mercado CE para su venta en la Comunidad Europea.

Representante autorizado	
Dirección	Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939
Firma	John Pfeifer, Presidente, Mercury Marine 
Fecha	07/06/2016

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.

VesselView 702

Mercury Marine declara que el siguiente producto al que hace referencia esta declaración se ajusta a los requisitos de la Directiva **R&TTE (sobre equipos radioeléctricos y equipos terminales de telecomunicación) 1999/5/CE de la UE** y que cumple las reglamentaciones técnicas aplicables.

La evaluación se ha llevado a cabo de conformidad con el **Anexo IV** de la directiva citada.

Producto	Mercury Marine VesselView 702
-----------------	-------------------------------

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

Normal	Descripción
EN 60950-1:2006	Equipos de tecnología de la información. Seguridad. Parte 1: Requisitos generales, en la que se incluyen los requisitos fundamentales del artículo 3.1 a) de la directiva sobre equipos terminales de radio y telecomunicaciones.
IEC 60945:2002	Equipos y sistemas de navegación y radiocomunicación marítima - Requisitos generales - Métodos de ensayo y resultados de los ensayos requeridos. Cumplimiento de los requisitos esenciales del artículo 3.1 (b) de la Directiva R&TTE.

Normal	Descripción
EN 300 440-2 V1.4.1	Compatibilidad electromagnética y cuestiones de espectro de radiofrecuencia (ERM); Dispositivos de corto alcance; Equipos de radio que deben utilizarse en el rango de frecuencias entre 1 GHz y 40 GHz; Parte 2: EN armonizada que cumple los requisitos esenciales del artículo 3.2 de la Directiva R&TTE.

Informes de los ensayos

Laboratorio	Número del informe
EMC Technologies (NZ) Ltd.	131216.1, 131216.2
Austest Laboratories	0519NAVNS57evo2_60950, 0409NAVNS57evo2_529

Organismo notificado competente

Nombre	Dirección	Número del ON
MET Laboratories, Inc.	914 West Patapsco Avenue, Baltimore, Maryland 21230-3432, Estados Unidos.	0980

El abajo firmante declara que el equipo anteriormente especificado cumple las normas y la Directiva mencionadas arriba del mercado CE para su venta en la Comunidad Europea.

	Representante autorizado
Dirección	Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939
Firma	John Pfeifer, Presidente, Mercury Marine 
Fecha	07/06/2016

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.

VesselView 703

Mercury Marine declara que el siguiente producto sobre el que se formula la presente declaración respeta los requisitos de los niveles 1 y 2 de Australia de acuerdo con lo que se exige en los siguientes avisos: aviso sobre dispositivos para radiocomunicaciones (etiquetado de conformidad) de 2003, aviso sobre etiquetado para radiocomunicaciones (compatibilidad electromagnética) de 2008 y aviso sobre radiocomunicaciones (etiquetado de conformidad: radiación electromagnética) de 2003, en virtud del artículo 182 de la ley sobre radiocomunicaciones de 1992.

Producto	Mercury Marine VesselView 703
----------	-------------------------------

Normal	Descripción
IEC 60945:2002	Equipos y sistemas de navegación y radiocomunicación marítima - Requisitos generales - Métodos de ensayo y resultados de los ensayos requeridos. Cumplimiento de los requisitos esenciales del artículo 3.1 (b) de la Directiva R&TTE.
EN 300 32 V1.9.1	Cuestiones sobre compatibilidad electromagnética y espectro de radiofrecuencia (ERM); sistemas de transmisión de banda ancha; equipos de transmisión de datos que operan en la banda de 2,4 GHz y emplean técnicas de modulación de banda ancha.

Informes de los ensayos

Laboratorio	Número del informe
EMC Technologies (NZ) Ltd.	160816_1
Sporton Lab	ER402349

Organismo notificado competente

El abajo firmante declara que el equipo anteriormente especificado cumple las normas y la Directiva mencionadas arriba del mercado CE para su venta en la Comunidad Europea.

	Representante autorizado
Dirección	Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939
Firma	John Pfeifer, Presidente, Mercury Marine 
Fecha	16/02/2017

Sección 1 - Primeros pasos

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.

VesselView 903

Mercury Marine declara que el siguiente producto sobre el que se formula la presente declaración respeta los requisitos de los niveles 1 y 2 de Australia de acuerdo con lo que se exige en los siguientes avisos: aviso sobre dispositivos para radiocomunicaciones (etiquetado de conformidad) de 2003, aviso sobre etiquetado para radiocomunicaciones (compatibilidad electromagnética) de 2008 y aviso sobre radiocomunicaciones (etiquetado de conformidad: radiación electromagnética) de 2003, en virtud del artículo 182 de la ley sobre radiocomunicaciones de 1992.

Producto	Mercury Marine VesselView 903
Normal	Descripción
IEC 60945:2002	Equipos y sistemas de navegación y radiocomunicación marítima - Requisitos generales - Métodos de ensayo y resultados de los ensayos requeridos. Cumplimiento de los requisitos esenciales del artículo 3.1 (b) de la Directiva R&TTE.
EN 300 32 V1.9.1	Cuestiones sobre compatibilidad electromagnética y espectro de radiofrecuencia (ERM); sistemas de transmisión de banda ancha; equipos de transmisión de datos que operan en la banda de 2,4 GHz y emplean técnicas de modulación de banda ancha.

Informes de los ensayos

Laboratorio	Número del informe
EMC Technologies (NZ) Ltd.	160910_1
Sporton Lab	ER4O2349

Organismo notificado competente

El abajo firmante declara que el equipo anteriormente especificado cumple las normas y la Directiva mencionadas arriba del mercado CE para su venta en la Comunidad Europea.

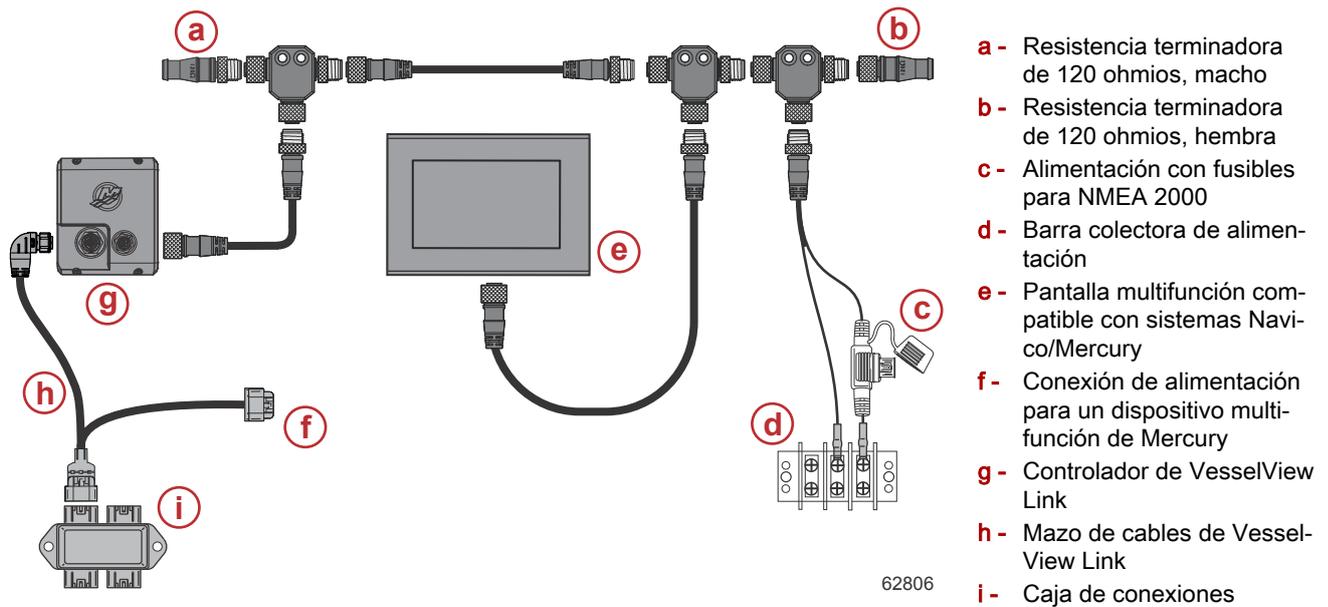
	Representante autorizado
Dirección	Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939
Firma	John Pfeifer, Presidente, Mercury Marine 
Fecha	16/02/2017

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 (MFD) compatible con los productos fabricados por Mercury Marine Outboards, Mercury MerCruiser y Mercury Diesel. Además, el software de VesselView puede instalarse en los dispositivos de visualización compatibles de Lowrance® y Simrad®. Algunas funciones explicadas en este manual quedarán desactivadas, según el equipo motor al que se hayan conectado.

El sistema de gestión de la embarcación VesselView consta de dos partes: la unidad VesselView y el módulo VesselView Link. El VesselView Link lee los datos del SmartCraft de Mercury y transmite la información a través de la red NMEA 2k.



VesselView es un centro integral de información de la embarcación que puede suministrar información sobre un máximo de cuatro motores de gasolina o diésel. Supervisa y proporciona continuamente datos del funcionamiento, incluida la información detallada, como la temperatura y la 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 residuos.

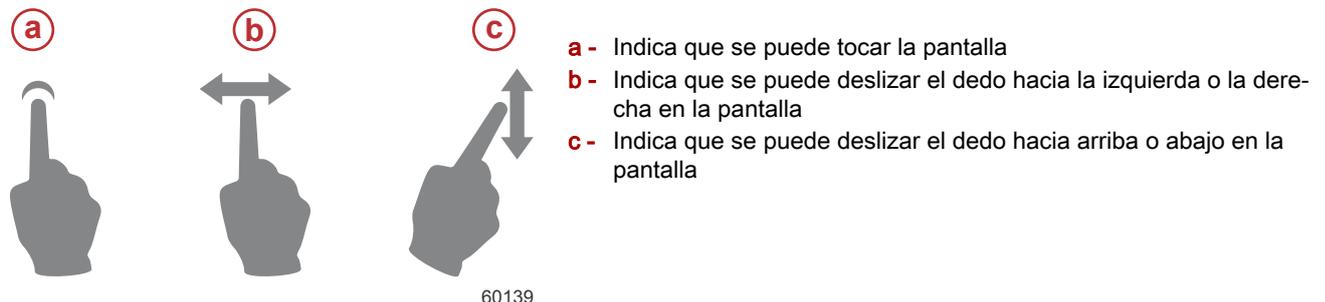
VesselView se puede integrar completamente con el sistema de posicionamiento global (GPS) u otros dispositivos de una embarcación compatibles con NMEA para proporcionar información en tiempo real sobre navegación, velocidad y combustible necesario para llegar a destino.

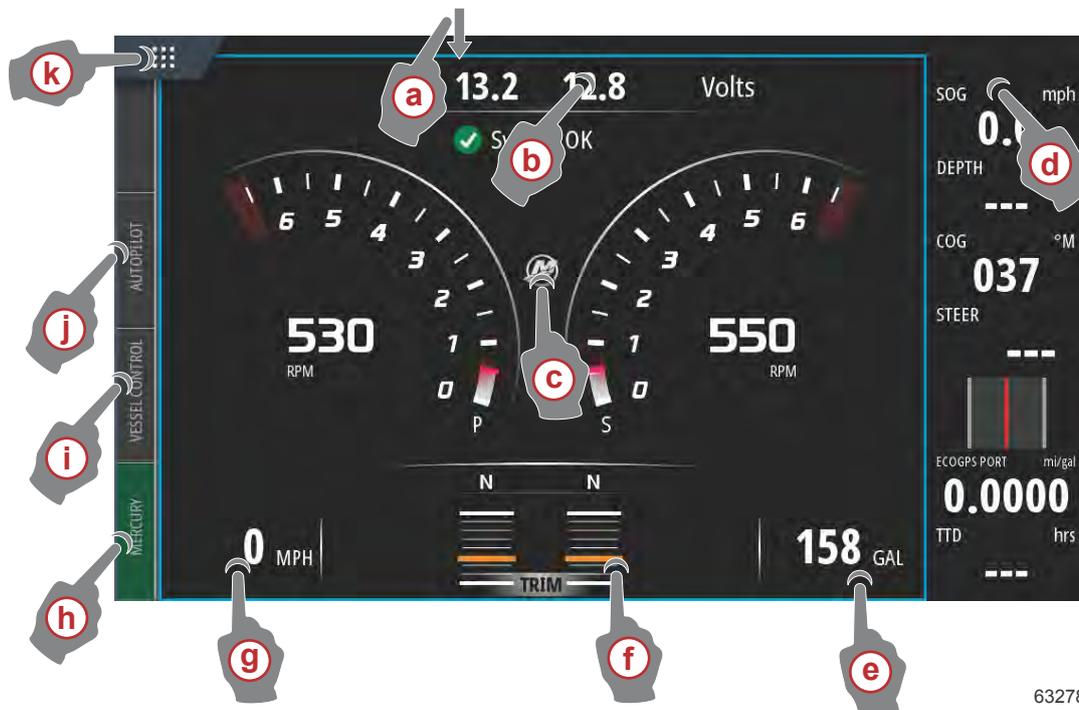
VesselView es una extensión de pantalla para funciones de piloto automático y operaciones con joystick. Toda la funcionalidad de estas características de pilotaje se controla con el teclado de red de área de control (CAN) para piloto automático de Mercury Marine. VesselView muestra si el modo está activo o en espera; aparecen mensajes emergentes en solicitud de reconocimiento de los giros cuando la embarcación llega a las rutas. Pueden utilizarse textos de pantallas adicionales a fin de ajustar los motores y las transmisiones para lograr la máxima eficacia.

VesselView incorpora un puerto de microtarjeta SD, que permite realizar la importación o exportación de la configuración de la personalidad de la embarcación. El propietario también puede utilizarla para actualizar el sistema con la versión de software más reciente. Cuando se utiliza más de un VesselView como aplicación de tres o cuatro motores, o como segundo timón, la misma microtarjeta SD sirve para descargar esas configuraciones en cada unidad VesselView.

Ubicaciones y descripciones de la pantalla VesselView

VesselView tiene varios campos que muestran información específica sobre los motores y los modos activos. Para activar y mostrar la información a través de la pantalla táctil, el usuario puede utilizar las siguientes acciones:

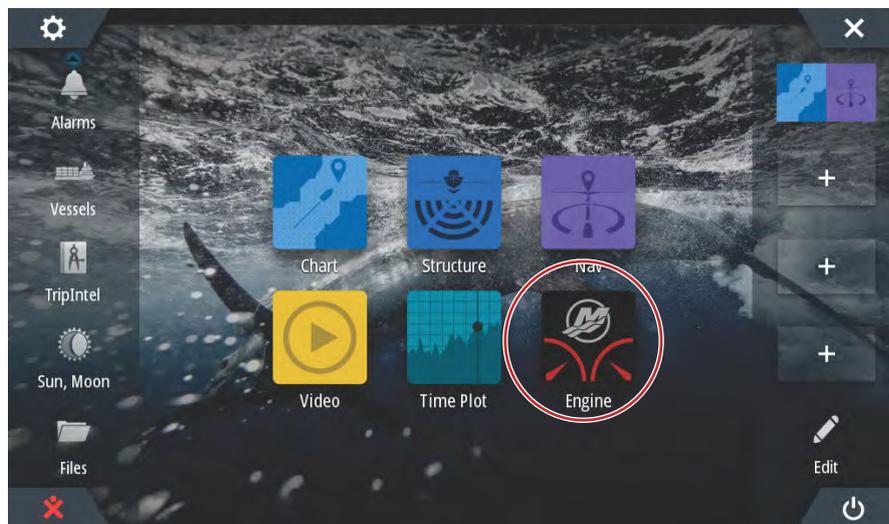




- a** - Al deslizar el dedo hacia abajo desde fuera de la pantalla táctil hacia dentro de la pantalla, aparece el menú System Controls (Controles del sistema). Desde aquí, los usuarios pueden establecer y definir las siguientes opciones: System Settings (Configuración del sistema), Standby mode (Modo en espera), Brightness (Brillo), Wireless options (Opciones inalámbricas) y ver la barra de instrumentos situada en la parte derecha de la pantalla.
- b** - Al tocar esta parte de la pantalla, se ampliarán los datos mostrados.
- c** - Al tocar el icono con el logo de Mercury, aparecerá la pantalla de datos del motor.
- d** - Al tocar esta zona con la barra de instrumentos activa, el usuario podrá modificar o personalizar los datos mostrados en la barra de instrumentos. Encima de la barra de instrumentos aparece la pestaña MENU (MENÚ). En esta pestaña, los usuarios pueden activar o desactivar las ventanas Autopilot (Piloto automático) y Audio, definir los datos de la Barra 1 y la Barra 2, Animate (Animar) y definir la duración del ciclo de la animación de los datos, así como editar las selecciones de la presentación de los datos.
- e** - Al tocar esta parte de la pantalla, se ampliarán los datos visualizados.
- f** - Al tocar esta parte de la pantalla, se ampliarán los datos sobre la compensación y el alerón de la pantalla.
- g** - Al tocar esta parte de la pantalla, se ampliarán los datos visualizados.
- h** - Al tocar la pestaña Mercury, aparecerán los datos del motor y la embarcación en la parte izquierda de la pantalla. Esta función es útil cuando la pantalla principal está llena de pantallas de datos del piloto automático o cuando se utiliza para ampliar una presentación de datos específica.
- i** - Al tocar la pestaña Vessel Control (control de la embarcación), se mostrarán las características del piloto automático asociadas a VesselView.
- j** - Al tocar la pestaña Autopilot (piloto automático), se mostrarán las características del piloto automático de Mercury. Las características dependen del grupo de potencia, y algunas se pueden descargar a través de la tienda GoFree Shop.
- k** - Al tocar el menú HOME (inicio), el usuario accede a la pantalla del menú principal HOME (inicio) de la unidad VesselView. Esta pantalla muestra al usuario el sistema Navico® de la pantalla multifuncional y sus características, opciones y menús de configuración. Desde esta pantalla, toque el mosaico de Mercury para iniciar VesselView.

Página de inicio

Los usuarios pueden encontrar otras pantallas distintas a las de Mercury Marine de VesselView. Estos menús y opciones se conocen como la parte Navico® de VesselView. Mercury Marine no admite estos componentes de la unidad. Para obtener más información sobre esta parte de VesselView, póngase en contacto con Navico®. Para volver a las pantallas de navegación de la zona de Mercury Marine, pulse el botón Home (Inicio) y aparecerá la ventana Mercury Engine (Motor Mercury). Seleccione esta ventana para volver a la pantalla VesselView.



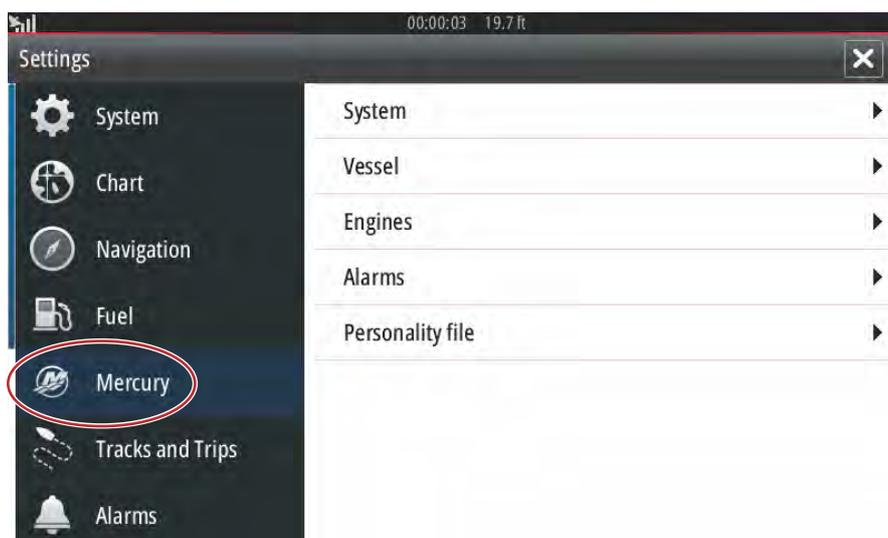
61481

Para que aparezca la ventana System Controls (Controles del sistema), deslice el dedo desde la parte superior de la unidad hacia la pantalla. Aquí el usuario puede utilizar el menú Mercury Settings (Configuración de Mercury), poner la unidad en modo Standby (En espera), ajustar el brillo de la pantalla, utilizar el modo Night (Nocturno), activar la función Touch lock (Bloqueo táctil), personalizar la conexión inalámbrica y activar la barra de instrumentos situada en la parte derecha de la pantalla.



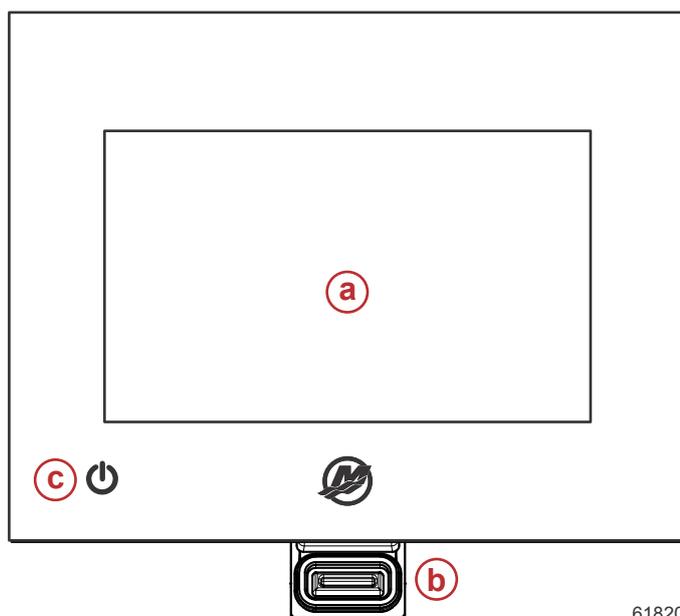
61482

En el menú Settings (Configuración) de la ventana System Controls (Controles del sistema), seleccione el icono Mercury para realizar cambios en las funciones de VesselView. Todas las preferencias y la configuración correspondientes a VesselView se incluyen en la configuración de Mercury. El resto de opciones de menú pertenece a la zona Navico® de la MFD. Las consultas relacionadas con estas funciones deben dirigirse a Navico®.



61483

Controles delanteros de VesselView 502



- a - Pantalla táctil
- b - Puerto de la microtarjeta SD
- c - Alimentación/brillo

61820

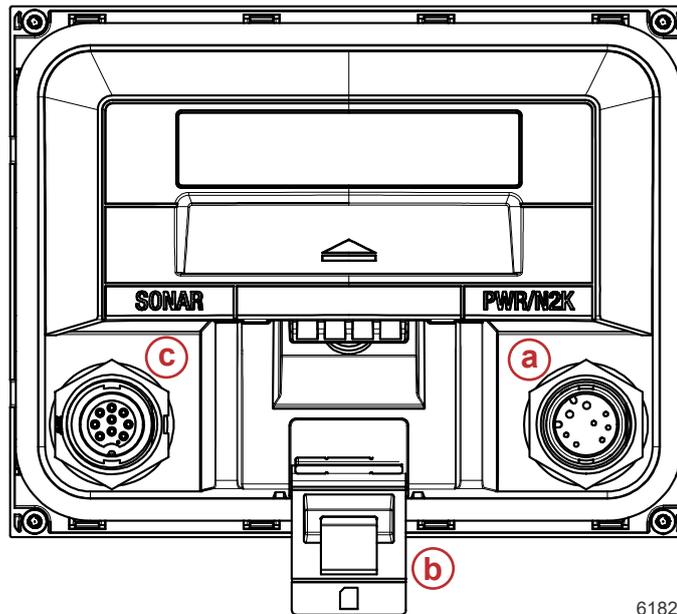
Operaciones de los controles delanteros de VesselView 502

Pantalla táctil: la pantalla de VesselView 502 cuenta con numerosas zonas táctiles que se pueden manipular tocando la pantalla o deslizando el dedo en sentido horizontal o vertical.

Puerto de la microtarjeta SD: Permite actualizar el software de VesselView, cargar cartas de navegación y guardar rutas y configuraciones.

Encendido/brillo: pulse una vez este botón para mostrar el cuadro de diálogo System Controls (controles del sistema). Realice varios toques breves para ajustar el brillo de la luz del fondo. Mantenga pulsada la tecla para encender/apagar la unidad.

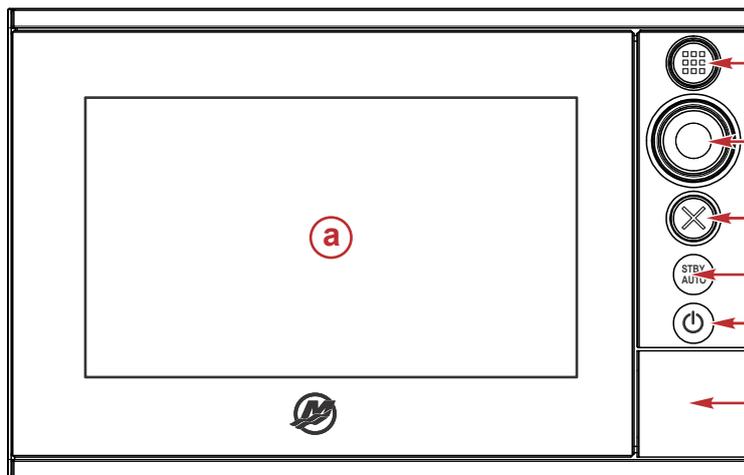
Conexiones del panel posterior de VesselView 502



61823

Elemento	Función	Descripción
a	Alimentación/NMEA 2K	Proporciona la conexión eléctrica y conecta con la red NMEA 2K
b	Puerto de la microtarjeta SD	Permite transferir y guardar archivos
c	Sonar	Incluye una entrada de sónar

Controles delanteros de VesselView 702



61396

- a - Pantalla táctil
- b - Botón de INICIO
- c - Mando giratorio
- d - Botón X
- e - Botón de espera/automático
- f - Alimentación/brillo
- g - Puerto de la microtarjeta SD

Operaciones de los controles delanteros de VesselView 702

Pantalla táctil: La pantalla de VesselView 702 está formada por varias zonas sensibles al tacto que se activan al tocarlas o al deslizar los dedos por ellas vertical u horizontalmente.

HOME (INICIO): Pulse una vez para activar la página Home (Inicio). Active los botones de los favoritos mediante presiones breves y repetidas. Mantenga la presión para ver el panel de Favoritos superpuesto en la página activa. Active los botones de los favoritos mediante presiones breves y repetidas.

Mando giratorio: Gírelo para desplazarse por los elementos de menú y presiónelo para confirmar una selección. Gírelo para ajustar un valor. Gírelo para acercar y alejar los paneles ampliables.

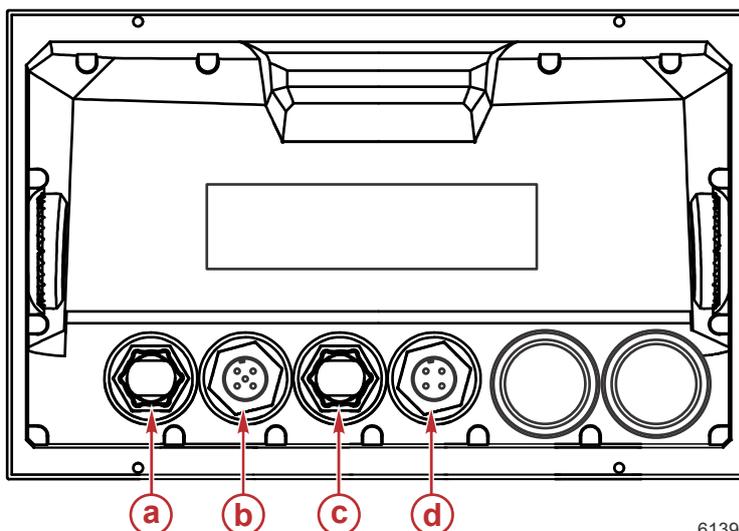
X: Pulse una vez para salir del cuadro de diálogo, para volver al nivel del menú anterior y para hacer desaparecer el cursor del panel.

En espera/Automático: Si el piloto automático se encuentra en modo automático, púselo para configurar el piloto automático en el modo Standby (En espera). Si el piloto automático está en el modo Standby (En espera), púselo para que aparezca la ventana emergente de selección del modo de piloto automático.

Encendido/brillo: pulse una vez este botón para mostrar el cuadro de diálogo System Controls (controles del sistema). Realice varios toques breves para ajustar el brillo de la luz del fondo. Mantenga pulsada la tecla para encender/apagar la unidad.

Puerto de la microtarjeta SD: Permite actualizar el software de VesselView, cargar cartas de navegación y guardar rutas y configuraciones.

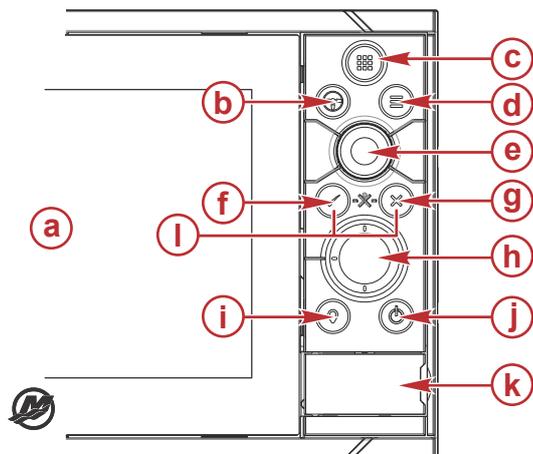
Conexiones del panel posterior del VesselView 702



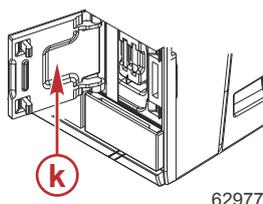
61397

Elemento	Función	Descripción
a	Ethernet	Se conecta a una red Ethernet
b	NMEA 2K	Conecta con la red NMEA 2000
c	Entrada de vídeo	Aporta dos entradas de vídeo compuestas
d	Potencia	Proporciona la conexión eléctrica

Controles frontales de VesselView 703



- a - Pantalla táctil
- b - Wheelkey
- c - Tecla Páginas/Inicio
- d - Tecla de menú
- e - Mando giratorio
- f - Tecla de entrada
- g - Tecla de salida
- h - Teclas de flecha
- i - Teclas de marca
- j - Tecla de encendido
- k - Tapa del lector de tarjetas
- l - Combinación de teclas para indicar Hombre al agua (MOB)



62977

Operaciones con los controles frontales de VesselView 703

Pantalla táctil: la pantalla de VesselView 703 cuenta con numerosas zonas táctiles que se pueden manipular tocando la pantalla o deslizando el dedo en sentido horizontal o vertical.

Tecla Páginas/Inicio: púlsela para abrir la página de inicio y acceder a la selección de página y a las opciones de configuración.

Wheelkey: tecla de libre configuración para el usuario; consulte el manual del operador. Sin piloto automático en el sistema por defecto: una pulsación corta permite alternar entre paneles en la pantalla dividida; una pulsación larga maximiza el panel activo en la pantalla dividida. Con piloto automático en el sistema por defecto: una pulsación corta abre el controlador del piloto automático y lo pone en modo de espera; una pulsación larga alterna entre distintos paneles en la pantalla dividida.

Tecla de menú: púlsela para visualizar el menú activo del panel.

Botón giratorio: gírelo para acercar o alejar o para desplazarse por el menú, y púselo para seleccionar una opción.

Tecla de entrada: púlsela para seleccionar una opción o guardar la configuración.

Tecla de salida: púlsela para salir de un cuadro de diálogo, volver al nivel anterior del menú o para ocultar el cursor del panel.

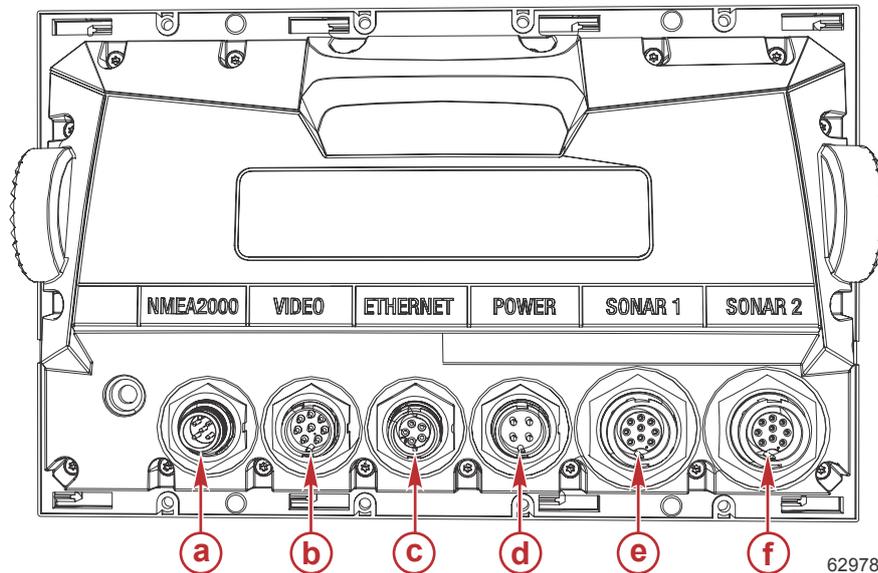
Teclas MOB: pulse al mismo tiempo las teclas de **entrada** y **salida** para crear un aviso MOB (hombre al agua) con la posición de la embarcación.

Teclas de flecha: púlselas para activar o mover el cursor. Menú de operación: púlselo para desplazarse por las diferentes opciones de menú y para ajustar un valor.

Tecla de marca: púlsela para colocar un punto de referencia en la posición de la embarcación, o en la posición del cursor cuando este está activado.

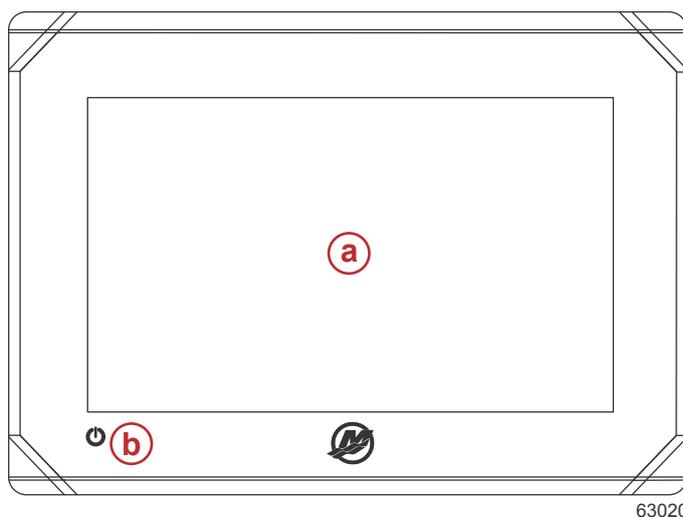
Tecla de encendido: manténgala pulsada para encender o apagar la unidad. Púlsela una vez para visualizar el cuadro de diálogo de control del sistema; si la pulsa más veces, alternará entre los 3 niveles de atenuación predeterminados.

Conexiones del panel trasero de VesselView 703



Elemento	Función	Descripción
a	NMEA 2000	Conecta con la red NMEA 2000
b	Entrada de vídeo	Entrada para fuentes de vídeo como cámaras y puerto NMEA 0183
c	Ethernet	Conexión a módulos de red de banda ancha grande
d	Potencia	Proporciona la conexión eléctrica
e	Sónar 1	Para transductores HDI o convencionales de 50/200 kHz y CHIRP de un solo canal.
f	Sónar 2	Para transductores ForwardScan, StructureScan, TotalScan o convencionales de 50/200 kHz y CHIRP de un solo canal.

Controles frontales de VesselView 903



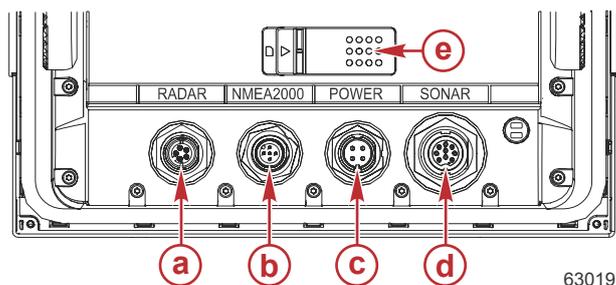
- a - Pantalla táctil
- b - Botón de encendido

Operaciones con los controles frontales de VesselView 903

Pantalla táctil: permite navegar por las distintas pantallas de datos de la embarcación con los dedos.

Botón de encendido: manténgalo pulsado para encender o apagar la unidad. Púlselo una vez para mostrar el cuadro de diálogo System Controls (controles del sistema).

Conexiones del panel trasero de VesselView 903



Elemento	Función	Descripción
a	Radar/ethernet	Conexión a una conexión a ethernet o a la señal del radar de una embarcación.
b	NMEA 2000	Conexión a la red NMEA 2000.
c	Potencia	Proporciona la conexión eléctrica
d	Sonar	CHIRP, Broadband, DownScan y SideScan imaging (en función del transductor)
e	Entrada para tarjeta micro SD	Ofrece dos ranuras para tarjetas que le permitirán cargar cartas y actualizaciones del software.

Descripción general de VesselView Link

VesselView Link incorpora un sistema de control y datos SmartCraft en la embarcación a motor de Mercury con instrumentos Simrad y Lowrance específicos, lo que aporta una interfaz de usuario de Mercury VesselView totalmente funcional en las pantallas de dichas unidades. Disponible como interfaz para un solo motor o varios motores (de dos a cuatro), Mercury VesselView Link puede instalarse fácilmente debajo del panel de instrumentos de la embarcación. Está diseñado para funcionar con los siguientes instrumentos:

Pantallas VesselView de Mercury

- VesselView 502
- VesselView 702
- VesselView 703
- VesselView 903

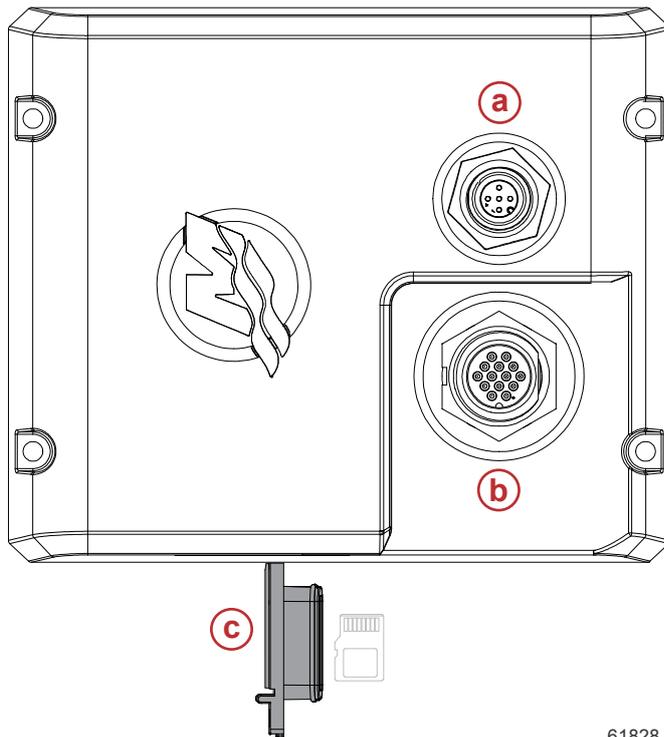
Pantallas compatibles con Simrad

- NSS evo2 y evo3
- NSO evo2
- GO XSE

Pantallas compatibles con Lowrance

- HDS Gen 2 Touch
- HDS Gen 3
- HDS Carbon

Conexiones del VesselView Link



- a** - Conexión NMEA 2K
- b** - SmartCraft/Conexión eléctrica
- c** - Puerto de la microtarjeta SD

61828

Mantenimiento del dispositivo

IMPORTANTE: Se recomienda instalar la cubierta de plástico blanco suministrada para proteger la unidad cuando no esté en servicio.

Limpieza de la pantalla de indicaciones

Se recomienda la limpieza sistemática de la pantalla de indicaciones para impedir una acumulación de sal y demás residuos ambientales. La sal cristalizada puede rayar el revestimiento de la pantalla cuando se usa un paño seco o húmedo. Asegurarse de que el paño tenga una cantidad de agua dulce suficiente para disolver y eliminar la sal depositada. No aplicar una presión excesiva en la pantalla al limpiarla.

Cuando no sea posible eliminar las marcas de agua con el paño, mezcle agua tibia y alcohol isopropílico a partes iguales para limpiar la pantalla. No utilice acetona, alcoholes minerales, disolventes tipo aguarrás ni productos limpiadores de base amoniacal. El uso de detergentes o disolventes concentrados puede dañar el revestimiento antideslumbrante, los plásticos o las teclas de goma.

Se recomienda instalar la visera cuando no se utilice la unidad para impedir que los rayos UV dañen las placas enmarcadoras de plástico y las teclas de goma.

Limpieza del puerto de medios

La zona de la tapa del puerto de medios debe limpiarse regularmente para impedir una acumulación de sal cristalizada y otros desechos.

Notas:

Sección 2 - Pantallas de inicio y asistente de configuración

Índice

2

Pantalla de advertencia sobre el encendido de VesselView	16	Configuración de la velocidad	25
Pantalla de inicio.....	16	Ajuste del sistema Active Trim	25
Asistente de configuración.....	17	Finalización del asistente de configuración	27
Importar configuración	19	Creación de capturas de pantalla.....	28
Configuración del motor	19	Configuración de la fuente de datos.....	31
Configuración de pantalla	21	Fuentes de datos	31
Configuración de dispositivo	21	Ampliación de las pantallas de datos.....	32
Configuración de unidades	22	Barra de instrumentos.....	34
Configuración de los depósitos	22	Selección de datos del motor.....	35

Pantalla de advertencia sobre el encendido de VesselView

Cuando el VesselView se enciende, una pantalla emergente de advertencia informa al usuario de que no debe utilizarlo como fuente primaria de navegación y le responsabiliza plenamente del manejo del producto y de los riesgos asociados.

WARNING

Do not rely on this product as your primary source of navigation.

The operator is responsible for using official government charts and prudent methods for safe navigation.

The weather information is subject to service interruptions and may contain errors or inaccuracies and consequently should not be relied upon exclusively. You are urged to check alternate weather information sources prior to making safety related decisions. You acknowledge and agree that you shall be solely responsible for use of the information and all decisions taken with respect thereto. By using this service, you release and waive any claims against Sirius Satellite Radio Inc., WSI, Navcast Incorporated, and Navico Inc. with regard to this service.

User assumes all liability for operation and associated risks.

Accept

61413

Pantalla de inicio

Cuando se gire la llave del encendido a la posición activada, aparecerá la pantalla de inicio de Mercury. El logotipo de Mercury aparecerá en el centro de la pantalla y permanecerá visible durante el proceso de arranque. No presione ningún botón durante la fase de arranque. Los equipos motores con control de emisiones muestran un icono de motor en la esquina inferior izquierda de la pantalla.



61484

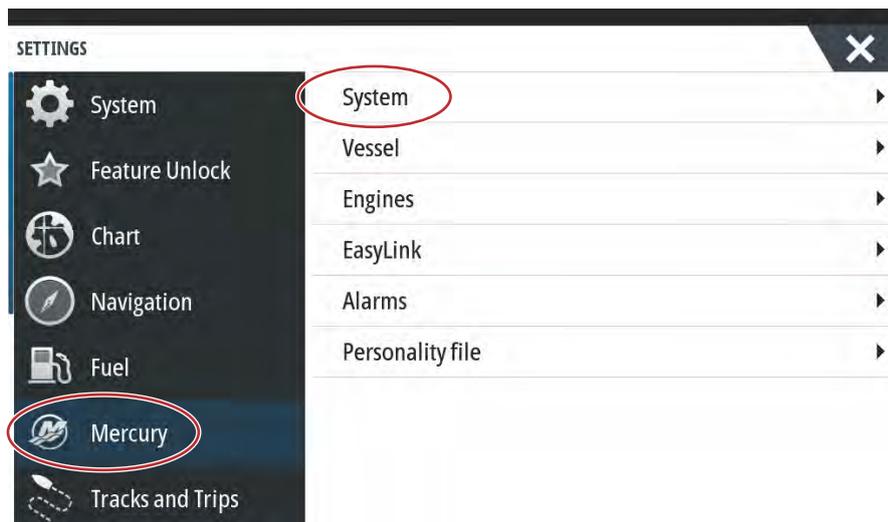
Asistente de configuración

El asistente de configuración de VesselView le guiará en los primeros pasos de configuración de VesselView. A través del menú **Settings** (configuración), se puede acceder al asistente de configuración en cualquier momento. Abra la ventana **System Controls** (controles del sistema). Para abrir la ventana **System Controls** (controles del sistema), deslice el dedo desde la parte de arriba de la unidad sobre la pantalla. Seleccione el mosaico **Settings** (configuración).



61504

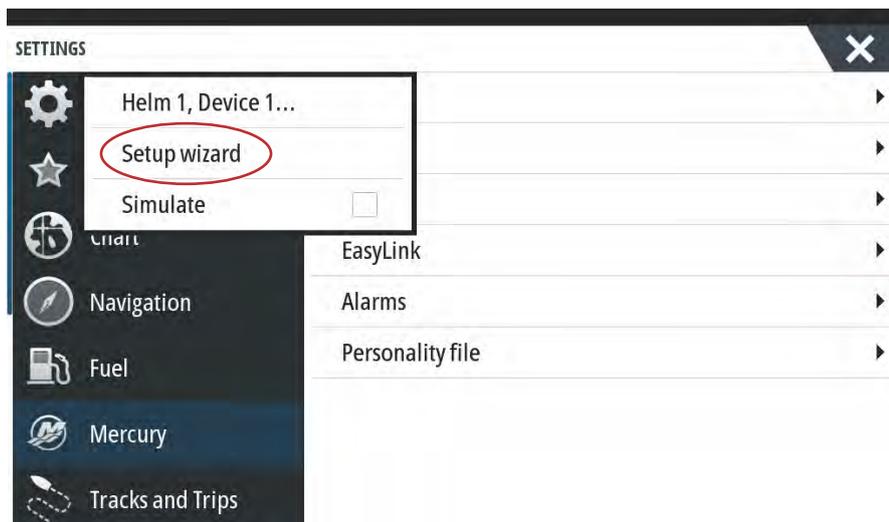
Seleccione la opción **Mercury** situada en el lateral izquierdo de la pantalla. Seleccione la opción **System** (sistema).



61505

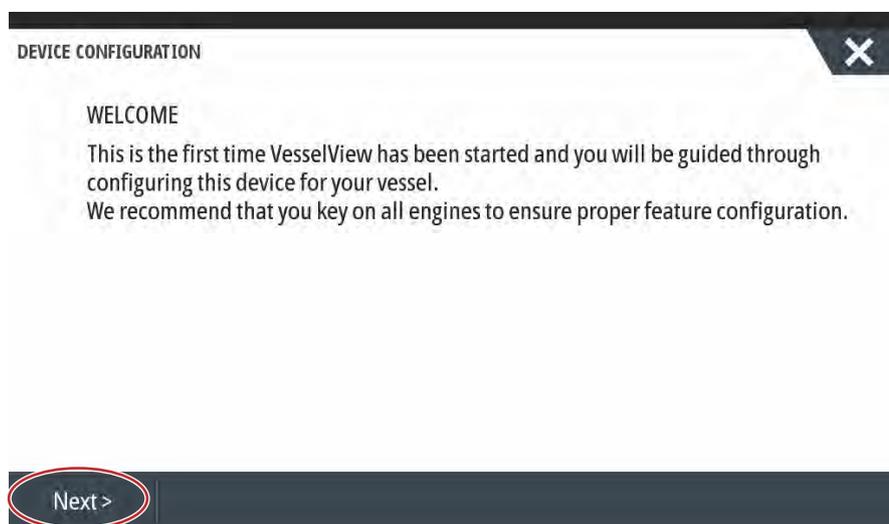
Sección 2 - Pantallas de inicio y asistente de configuración

En el menú **System** (sistema), seleccione la opción **Setup wizard** (asistente de configuración).



61506

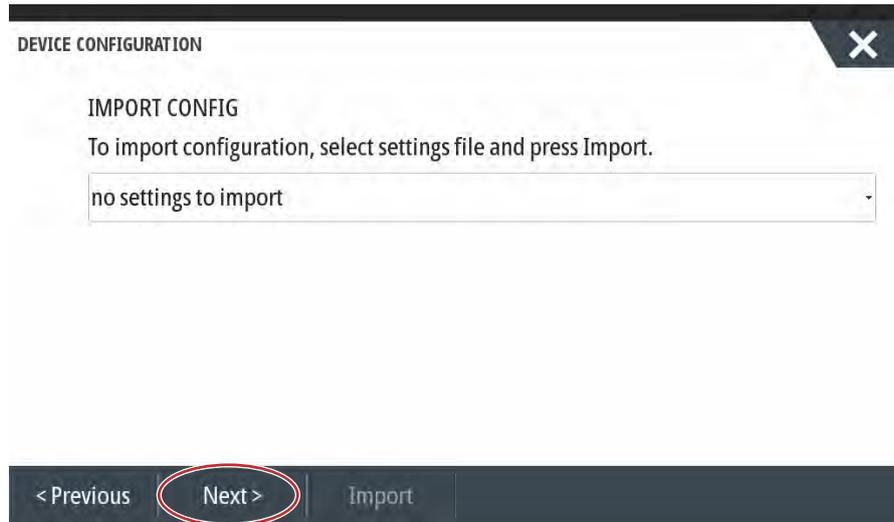
En la pantalla de bienvenida de configuración del dispositivo, seleccione **Next** (siguiente) para iniciar el asistente de configuración.



61507

Importar configuración

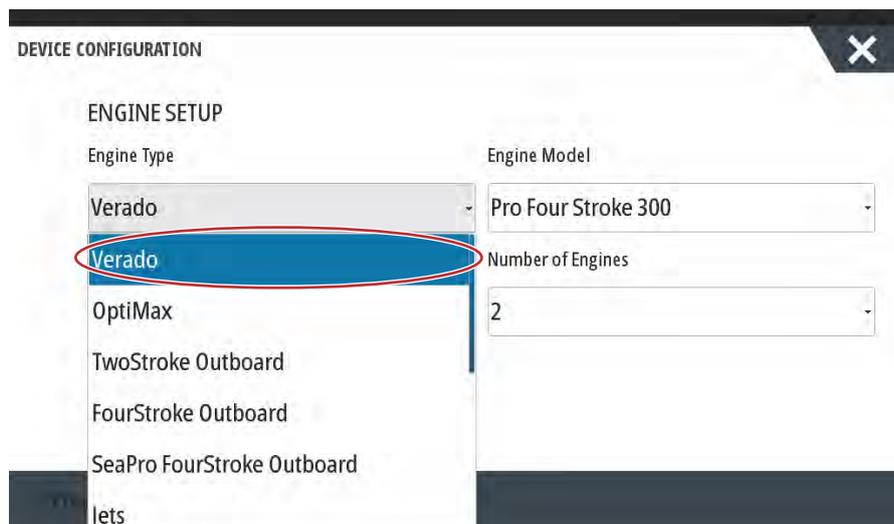
Para importar la configuración de una embarcación existente, inserte una microtarjeta SD FAT o FAT32 que contenga el archivo de la configuración y seleccione este archivo en el menú desplegable. Si no hay ningún archivo que importar, seleccione Next (Siguiente) para continuar.



61508

Configuración del motor

1. En la pantalla **Engine Setup** (ajustes del motor), utilice el botón giratorio o toque los campos del menú que correspondan para seleccionar la opción correcta.
2. Termine de realizar todas las selecciones que resulten oportunas en la pantalla **Engine Setup** (ajustes del motor).



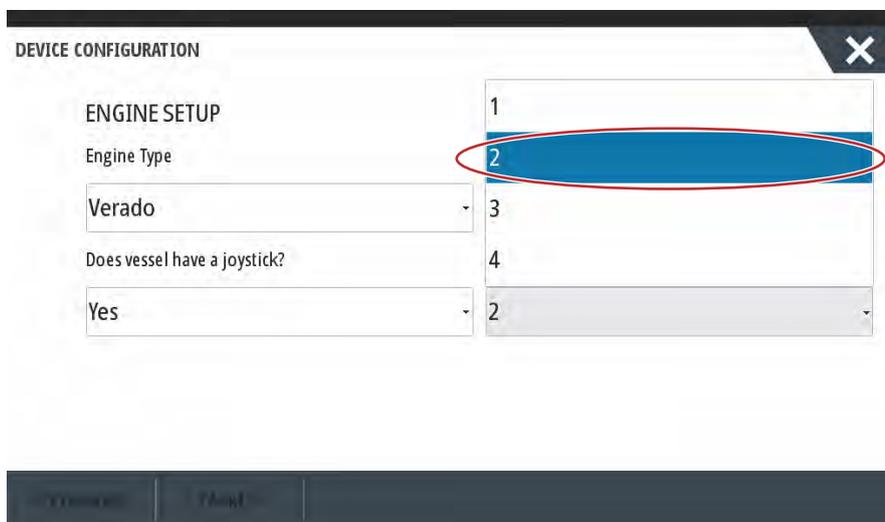
61510

Selección de la familia del motor



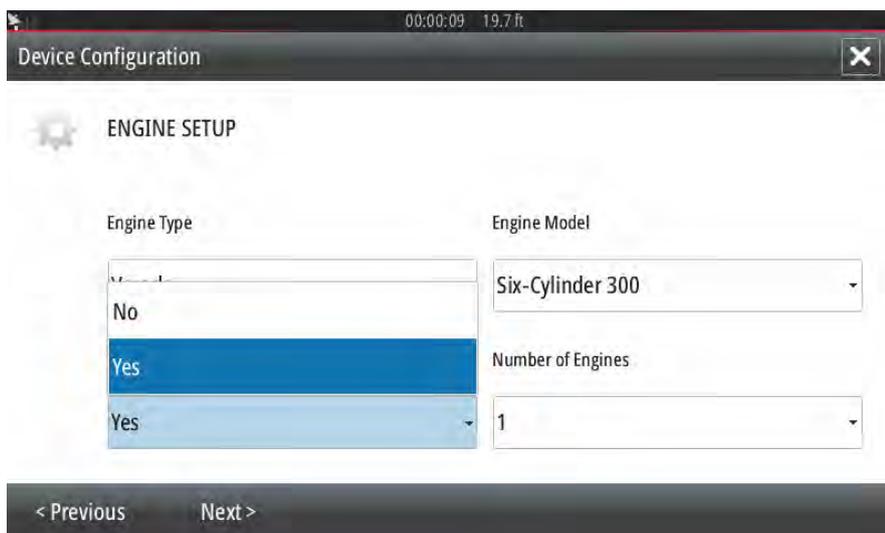
61512

Selección del modelo del motor



61517

Número de motores



61514

Selección de la palanca de mando

3. Cuando termine de seleccionar todos los elementos, haga clic en **Next** (siguiente) para continuar.

Configuración de pantalla

En función de la cantidad de motores que se indiquen en la pantalla **Engine Setup** (ajustes del motor), seleccione los motores que se mostrarán en esta unidad de VesselView. Se pueden seleccionar hasta cuatro motores. Pulse en **Next** (siguiente) para continuar.

DEVICE CONFIGURATION

DISPLAY SETUP
Select which engines to show on this display.

Port

Stbd

< Previous Next >

61522

Configuración de dispositivo

En la pantalla Device Setup (Configuración de dispositivo), utilice el mando giratorio o toque los campos de menú para seleccionar las opciones adecuadas. Si se utilizan varios dispositivos VesselView, asegúrese de asignar números exclusivos a cada unidad para evitar problemas con los datos. Los números de timón deberán coincidir con la ubicación de cada unidad de VesselView individual. Normalmente el timón principal es el 1 y el secundario, el 2. Seleccione Next (Siguiete) para continuar.

DEVICE CONFIGURATION

DEVICE SETUP

Unique VesselView ID:

1 **a**

Helm ID:

1 **b**

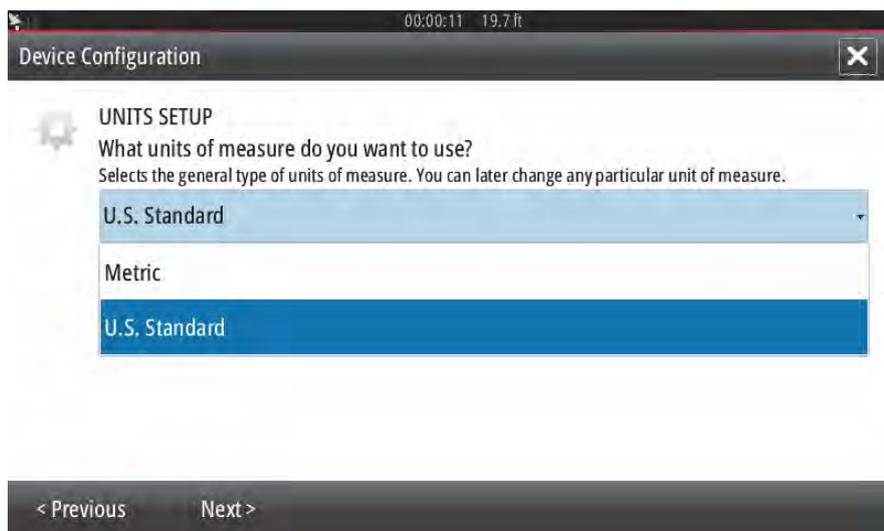
< Previous Next >

61523

- a** - Campo de identificación del VesselView
- b** - Campo de identificación del timón

Configuración de unidades

Seleccionar las unidades de medida que el VesselView presentará en los datos de la pantalla (velocidad, distancia y volúmenes). Las unidades de medida pueden cambiarse posteriormente.



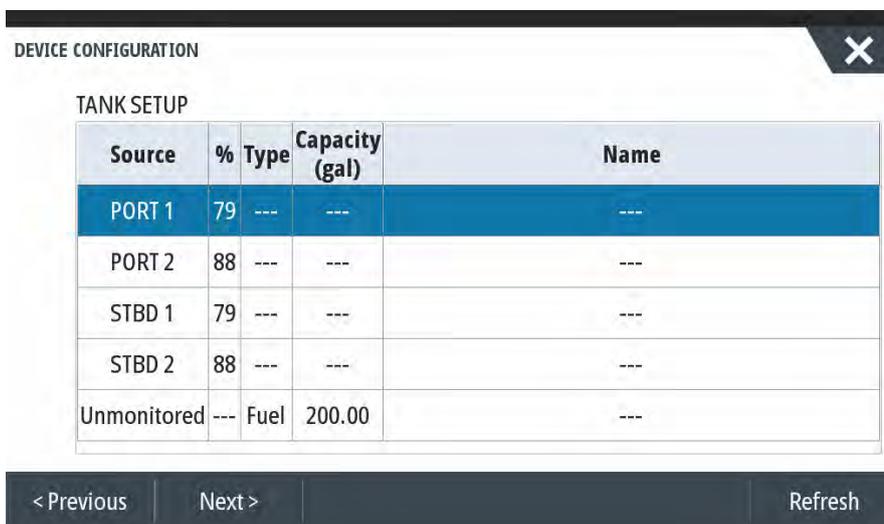
61521

Configuración de los depósitos

En la pantalla de ajustes del depósito, se puede determinar el tipo de depósito, su capacidad y su nombre. La columna con el porcentaje (%) muestra en tiempo real el volumen del depósito. Al pulsar el botón de actualizar, se solicitará información a los sensores del depósito y se actualizarán las lecturas.

Un depósito sin monitorizar es aquel que no cuenta con ningún sensor asociado. El nivel de combustible cambia en función del combustible que se calcula que utilizan los motores.

Seleccione la fila del depósito que se desee personalizar.



61524

Entre los posibles tipos de depósitos se incluyen los de combustible, aceite, agua, aguas de uso doméstico, aguas negras y de generador. Si se selecciona como tipo de depósito el generador, no se añadirá el volumen del depósito del generador al volumen general de los depósitos de combustible de propulsión del buque.

DEVICE CONFIGURATION

STBD 1 TANK CONFIGURATION

Tank type
None

Tank capacity (gallons)
0000.00

Name
STBD 1

Inverted sensor

OK Cancel

DEVICE CONFIGURATION

STBD 1 TANK CONFIGURATION

Tank type
None

None

Fuel

Oil

Water

Gray

Black

Live well

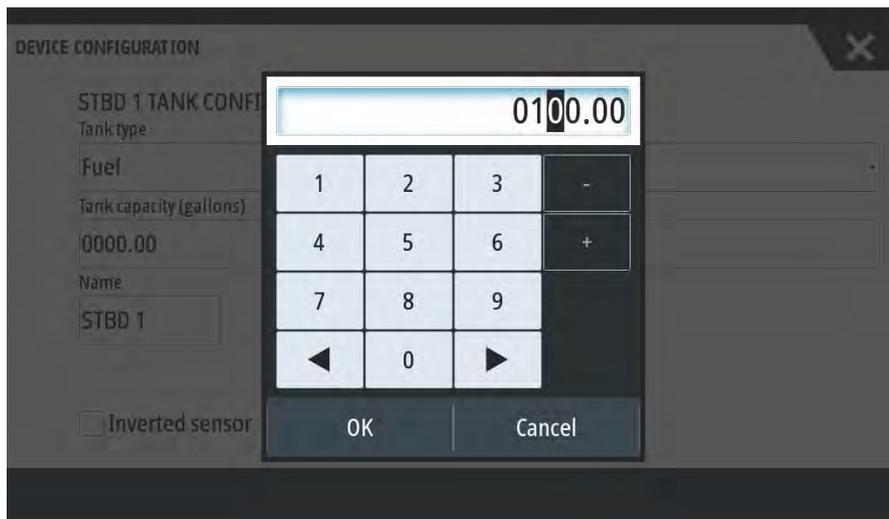
61525

Seleccione el tipo de depósito

Para introducir su capacidad, utilice el teclado de la pantalla. Cuando haya terminado de introducir los datos de capacidad del depósito, pulse **OK** (aceptar) para cerrar el teclado.

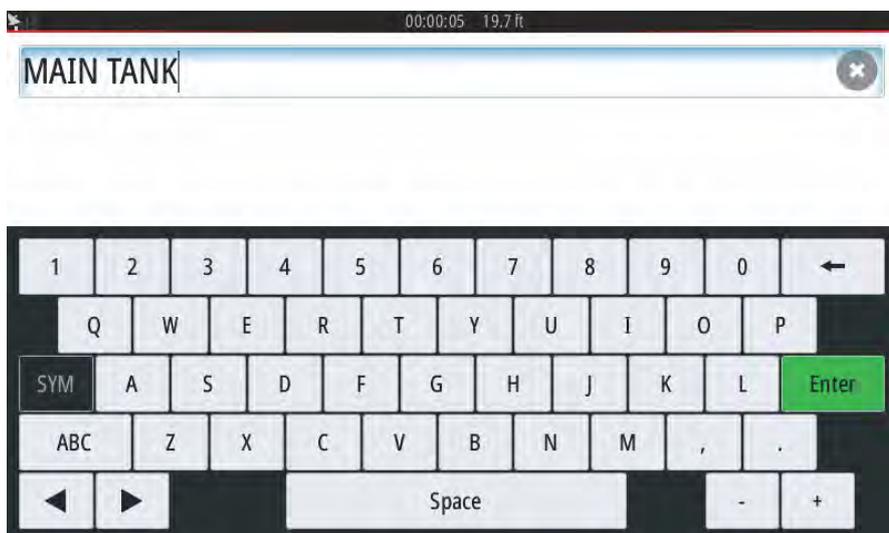
Sección 2 - Pantallas de inicio y asistente de configuración

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, al contrario de lo que sucede con los emisores fabricados para utilizarse en la región de Norteamérica.



61526

La posición del depósito rellenará el campo del nombre. Para cambiar el nombre del depósito, seleccione el campo y personalice el nombre del depósito con el teclado de la pantalla.



61528

Después de introducir el nombre del depósito, seleccione **Enter** (intro) en el teclado para pasar a la fila del siguiente depósito en la pantalla Tank Setup (ajustes del depósito). Una vez que se hayan introducido todos los datos personalizables del depósito, pulse el botón **Refresh** (actualizar) en la esquina inferior. Compruebe que no haya errores en ninguno de los campos y pulse **Next** (siguiente) para pasar al asistente de configuración.

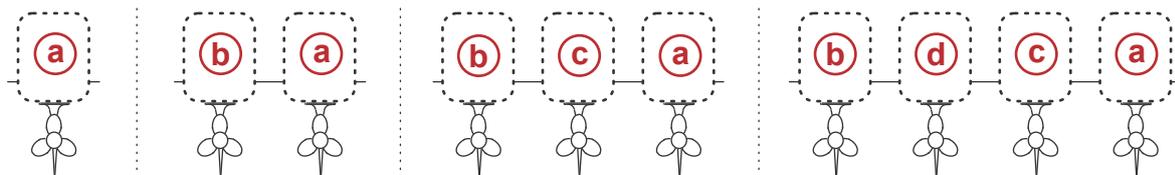
Configuración de la velocidad

En los menús Speed Setup (configuración de la velocidad), existen tres opciones para determinar cómo obtendrá la información sobre la velocidad VesselView. Si la embarcación cuenta con GPS, el menú desplegable le permitirá seleccionar los dispositivos disponibles. Si la embarcación cuenta con un sensor pitot, se seleccionará esta opción. Si la embarcación cuenta con una rueda de paletas, se mostrará un desplegable en el que se podrá seleccionar una opción. Una vez seleccionada la fuente de velocidad, pulse **Next** (siguiente) para continuar.



61529

La selección de la fuente de la rueda de paletas y el Pitot se muestra en la ilustración siguiente. Seleccione el motor o la unidad de transmisión de datos de velocidad al VesselView.



60056

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

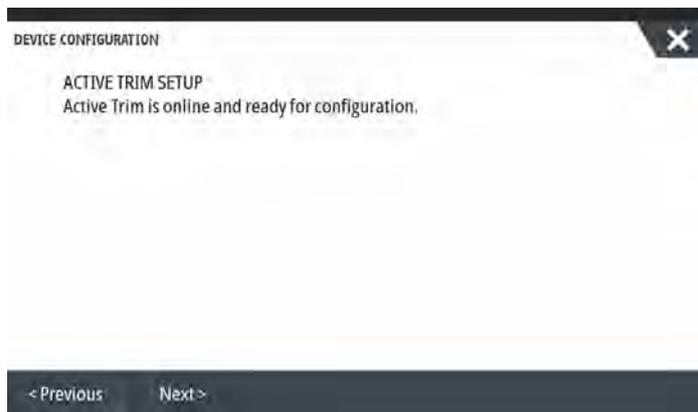
Ajuste del sistema Active Trim

El asistente de configuración permitirá al operador ajustar y configurar el sistema Active Trim. Siga las instrucciones de la pantalla en cada uno de los pasos.



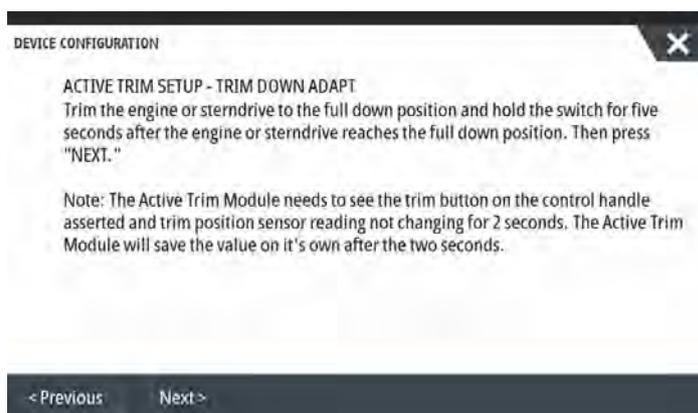
64007

Selección de la opción Active Trim



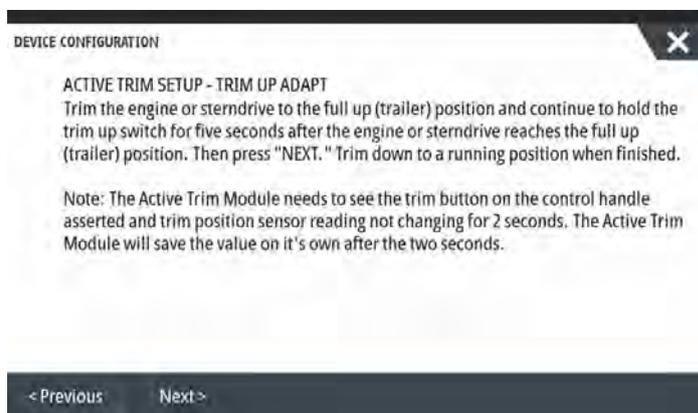
64008

Pantalla de activación de Active Trim



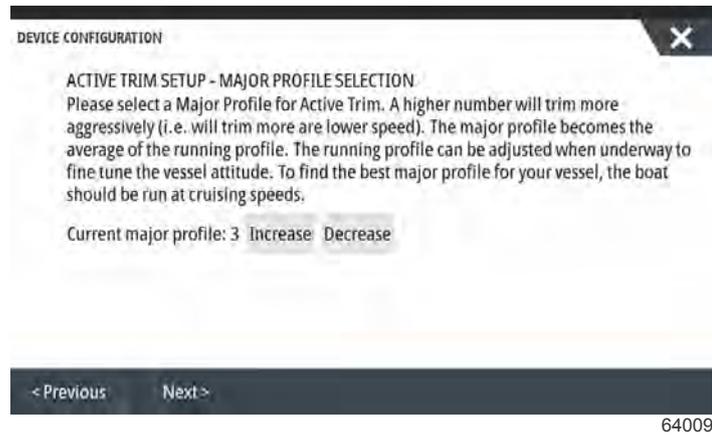
64010

Pantalla de adaptación de compensación descendente



64011

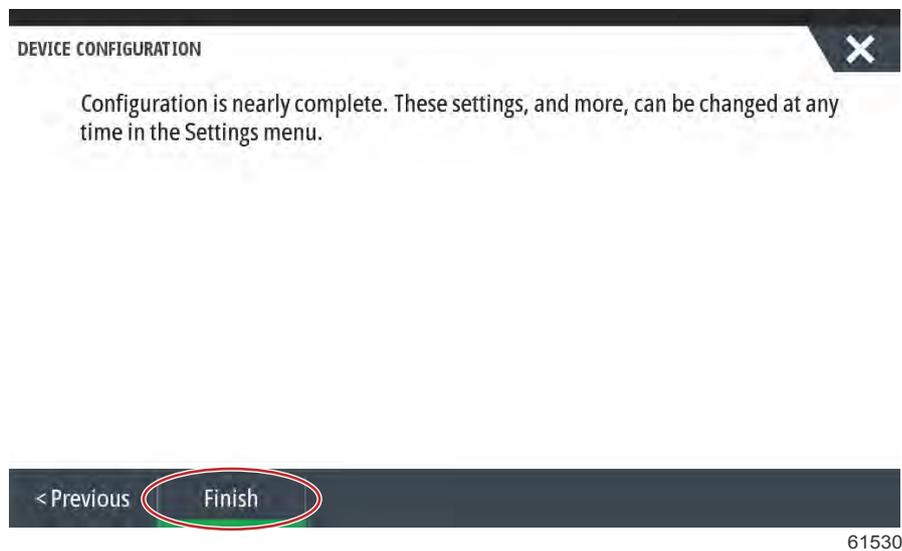
Pantalla de adaptación de compensación ascendente



Pantalla de selección del perfil principal

Finalización del asistente de configuración

Seleccione **Finish** (terminar) para finalizar el asistente de configuración de VesselView. No apague la unidad hasta que se haya cerrado la pantalla Finish (terminar) y haya aparecido la pantalla de actividad de la embarcación.



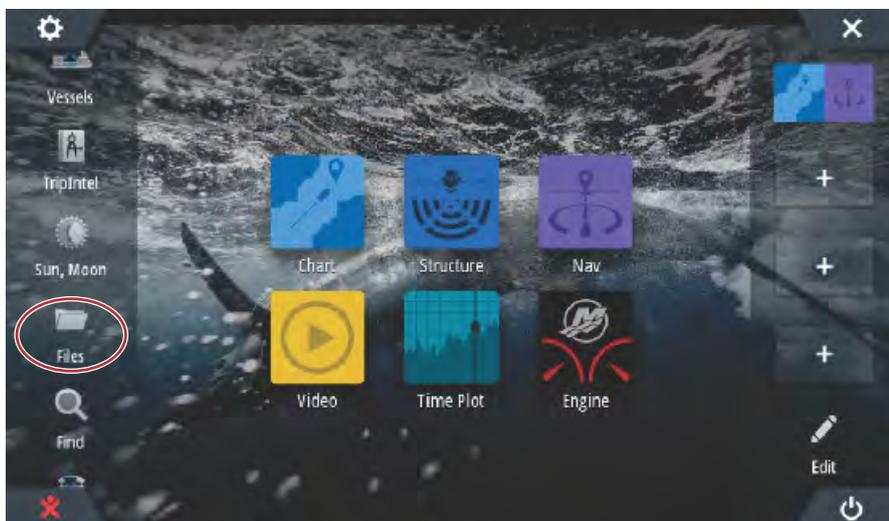
Creación de capturas de pantalla

VesselView puede realizar capturas de las pantallas completas y almacenarlas para descargarlas en una tarjeta SD. Para realizar capturas de pantalla en VesselView 502 y 903, active la opción **Screen Capture** (captura de pantalla) en el menú **Settings > System** (configuración > sistema). Pulse dos veces el borde superior de la pantalla para realizar la captura de pantalla. Para realizar capturas de pantalla en VesselView 702 y 703, pulse el botón de **encendido** y de **inicio** al mismo tiempo. En VesselView 502, se pueden realizar capturas de pantalla tocando dos veces la barra de encabezado de un cuadro de diálogo abierto o tocando dos veces la barra de encabezado de la pantalla cuando no hay ningún cuadro de diálogo abierto. En la parte inferior de la pantalla se mostrará una pestaña de notificación con el número de imagen de la captura de pantalla. Esta pestaña de notificación no aparece en la imagen de la captura de pantalla.



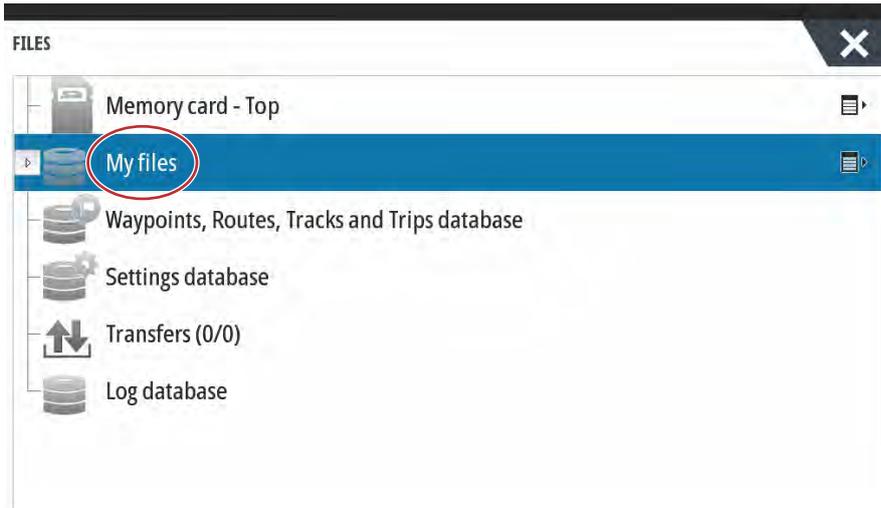
61472

VesselView cuenta con una función de memoria interna para las capturas de pantalla. Es recomendable realizar una copia de seguridad de archivos como las capturas de pantalla, los puntos de referencia, los seguimientos y las rutas en una tarjeta SD o en otros dispositivos de almacenamiento externo para mantener la memoria interna lo más vacía posible. Todas las capturas de pantalla se guardan por defecto en la carpeta Screenshots (capturas de pantalla) en My Files (mis archivos). Para acceder a la carpeta My Files (mis archivos), deslice el dedo desde la parte superior de la unidad hacia abajo sobre la pantalla para abrir las opciones del lateral izquierdo. Seleccionar archivos.

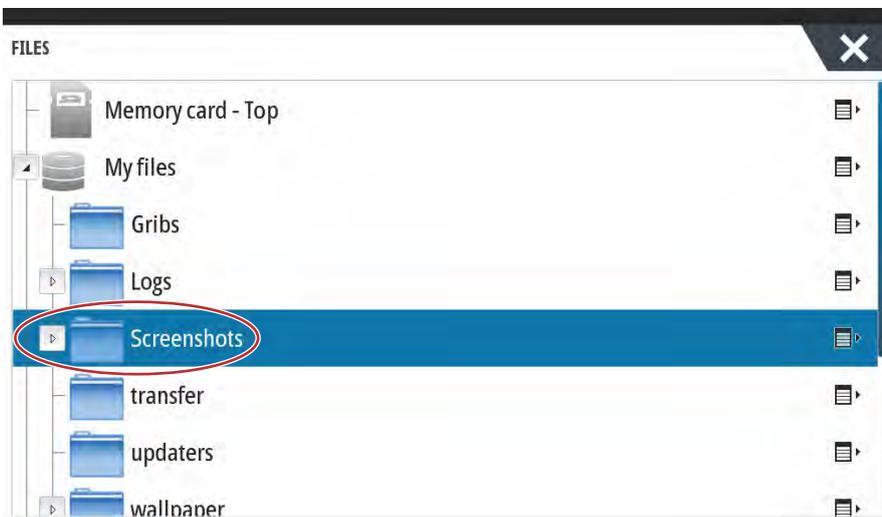


61473

Abra la carpeta My files (Mis archivos) y vaya a la carpeta Screenshots (Capturas de pantalla). En esta carpeta aparecen todas las capturas de pantalla realizadas. Las capturas pueden copiarse en un tarjeta SD para transferirlas a un ordenador o un dispositivo móvil.

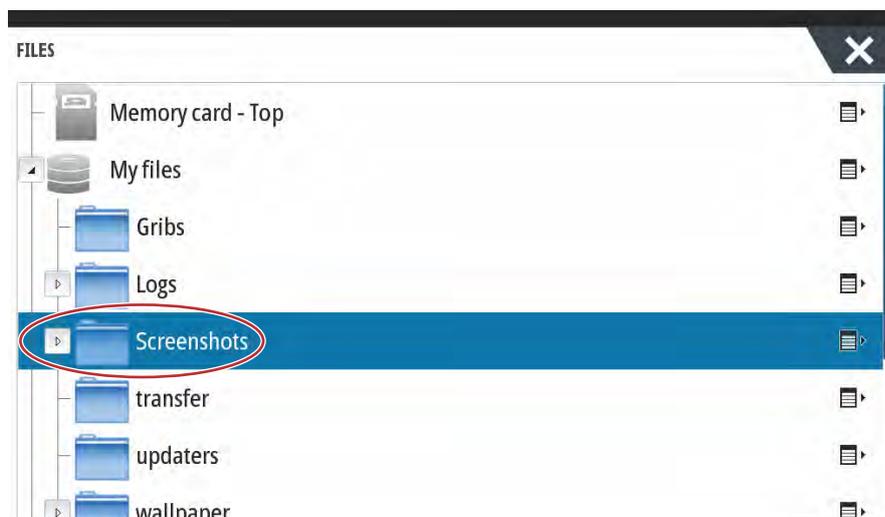


61474



61475

Para acceder a las capturas de pantalla individuales, seleccione cada una de ellas. Para acceder a todas ellas de una sola vez, seleccione el icono **Details** (detalles) situado en el lateral derecho de la ventana de archivos. Al seleccionar este icono, podrá visualizar los detalles de las capturas de pantalla, copiarlas o eliminarlas todas.

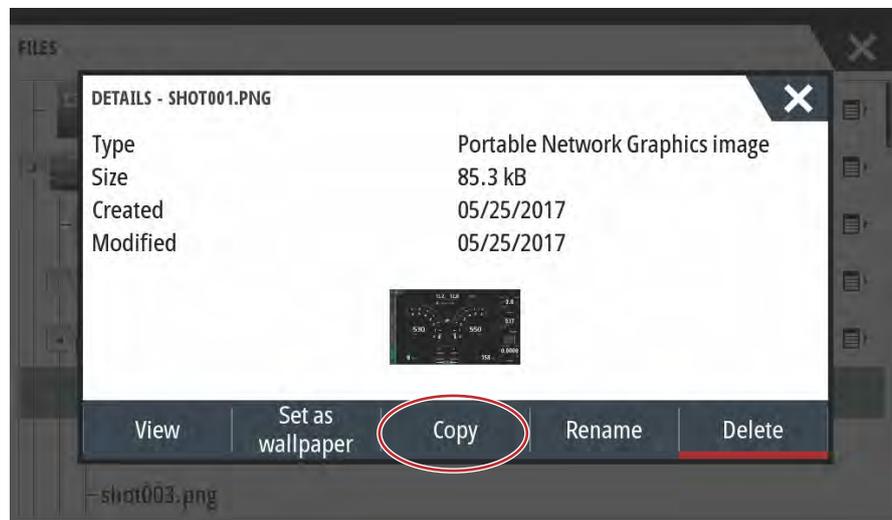


61475



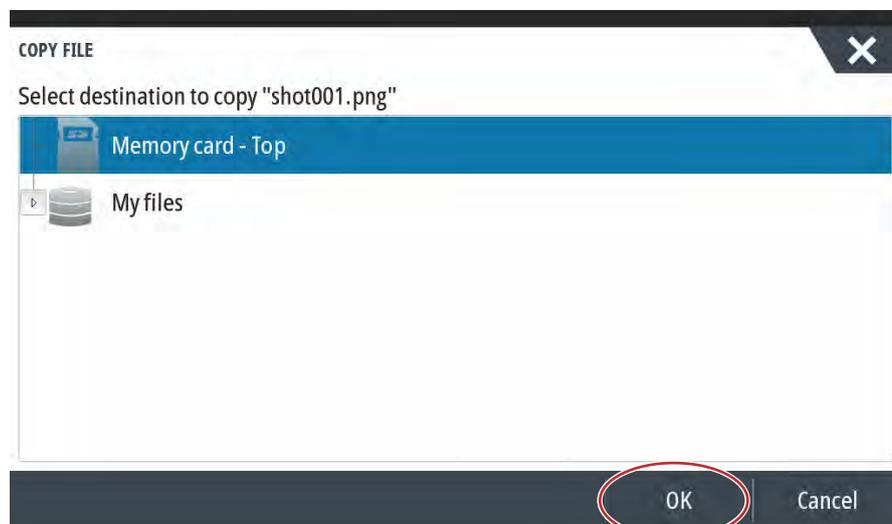
61477

Si se selecciona una captura de pantalla individual, aparecerá una pantalla con las opciones View (Ver), Set as wallpaper (Establecer como fondo de pantalla), Copy (Copiar), Rename (Cambiar nombre) o Delete (Eliminar). Seleccione Copy (Copiar) para descargar la imagen desde VesselView.



61479

Con una tarjeta SD instalada en el VesselView, seleccione Memory card (Tarjeta de memoria) como destino del archivo y después OK (Aceptar). Cierre la ventana seleccionando la X de la esquina superior derecha para regresar a la carpeta Screenshots (Capturas de pantalla). Para descargar más imágenes, siga este procedimiento.



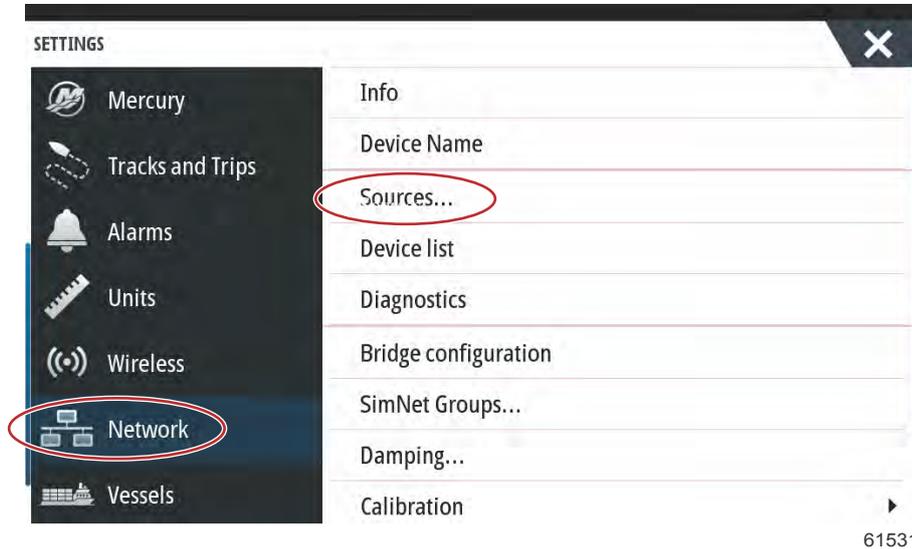
61480

Configuración de la fuente de datos

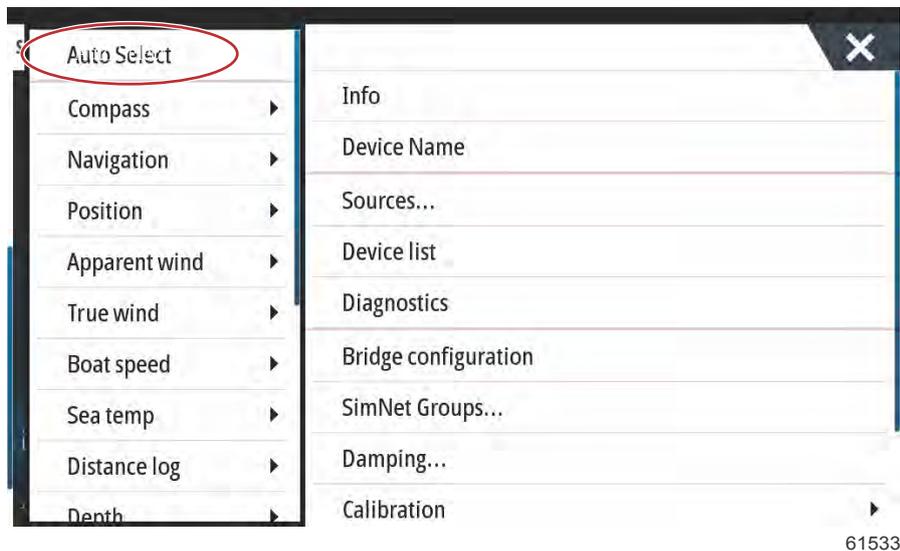
Fuentes de datos

Para configurar las fuentes de datos, seleccione la pestaña HOME (INICIO) en la parte superior de la pantalla.

Encienda todos los productos y todos los motores para asegurarse de que pueden detectarse todas las fuentes generadoras de datos. Abra la ventana de System Controls (Controles del sistema). Para que aparezca la ventana System Controls (Controles del sistema), deslice el dedo desde la parte superior de la unidad hacia la pantalla. Seleccione la ventana Settings (Configuración). Seleccione la opción Network (Red) en el lado izquierdo de la pantalla. Seleccione Sources... (Fuentes) .

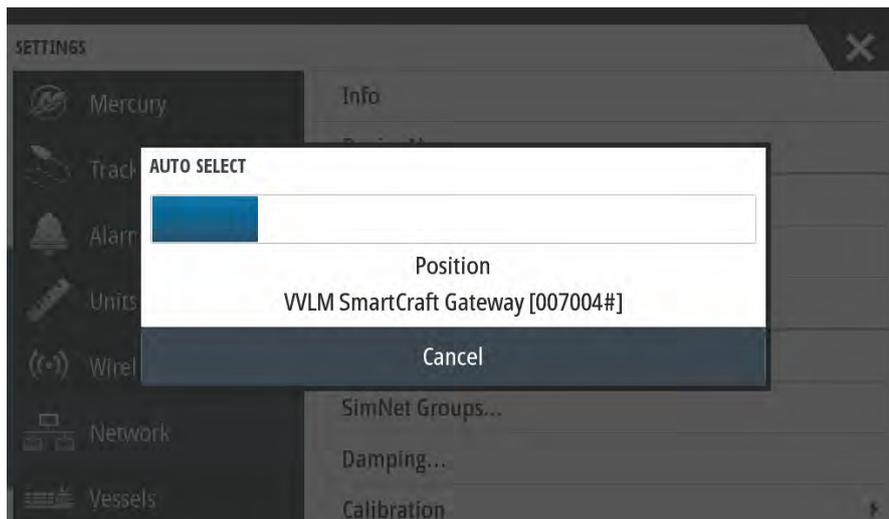


En el VesselView se mostrarán varias fuentes de dispositivos generadores de datos. Si desea hacer una consulta general de todos los dispositivos detectables de la embarcación, seleccione la opción Auto Select (Selección automática) en la parte superior de la lista.



Sección 2 - Pantallas de inicio y asistente de configuración

Esta opción buscará en la red y elaborará una lista con todos los dispositivos detectados durante el proceso de selección automática. Cuando se complete la barra, cierre el menú Settings (Configuración) seleccionando la X de la esquina superior derecha de la pantalla.



61534

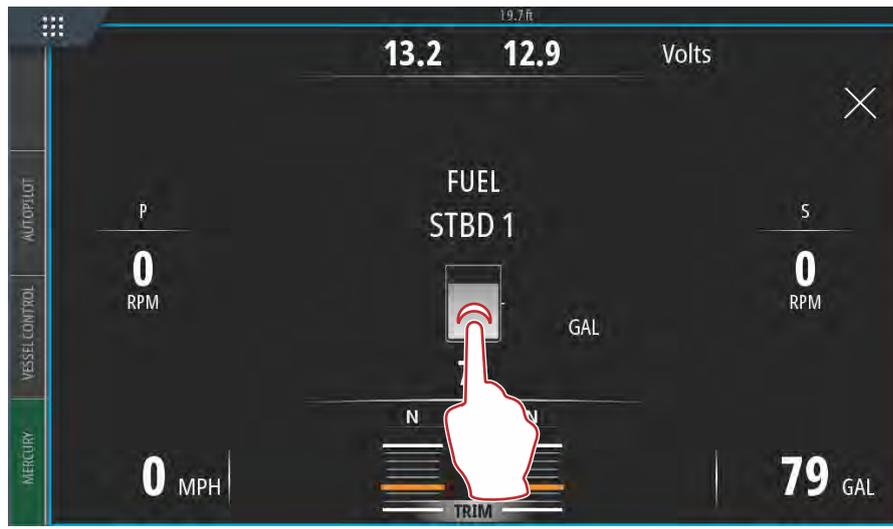
Ampliación de las pantallas de datos

Para ampliar los campos de datos en la pantalla principal de VesselView, seleccione el campo



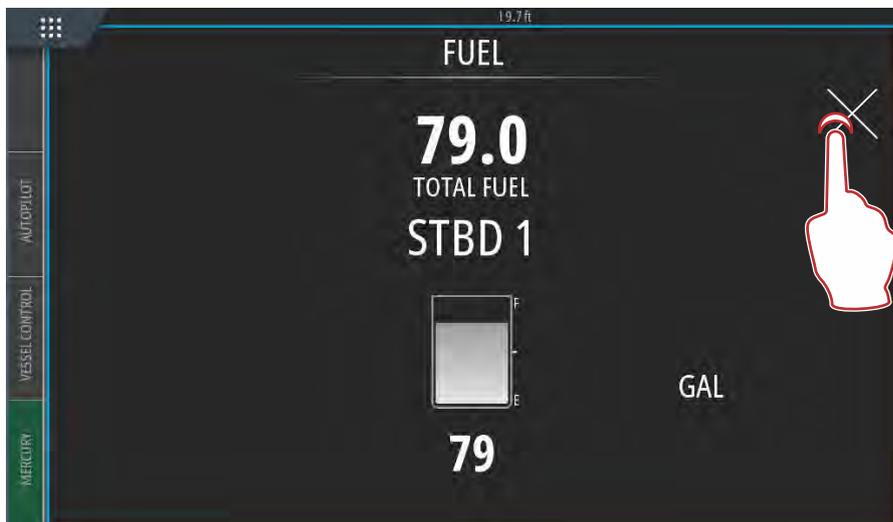
61725

y los datos aparecerán en la pantalla con un tamaño medio.



61726

Si selecciona el campo de información de datos una vez más, aparecerán los datos en la pantalla completa. Esta opción puede servir de ayuda para ver la pantalla desde una distancia mayor, como por ejemplo, cuando se navega desde una posición auxiliar de la palanca de mando. Si selecciona la X, VesselView pasará a la pantalla de navegación principal.



61727

Barra de instrumentos

Para activar la barra de instrumentos, deslice el dedo desde la parte superior de la pantalla hacia dentro del área superior de la pantalla, y aparecerá la ventana System Controls (Controles del sistema). Seleccione la ventana de la barra de instrumentos para activarla.



61482

La barra Instrument (instrumento) está situada en el lateral derecho de la pantalla. La barra Instrument (instrumento) contiene texto y cifras distribuidas por varios mosaicos. El operador puede cambiar todos los mosaicos de la barra Instrument (instrumento). También existen diferentes opciones sobre estilos de uso de la embarcación que rellenarán los mosaicos de datos con información útil para cada tipo de embarcación.

Puede configurar la barra Instrument (instrumento) para que muestre una o dos barras. Si especifica que desea que se muestren dos barras, puede configurarla para que alterne las barras automáticamente seleccionando el cuadro **Animate** (animar). También se puede seleccionar el periodo de tiempo durante el que se mostrarán los datos de la barra.



61731

Utilice el menú para seleccionar una actividad predefinida para una o para las dos barras. Cuando se selecciona una barra de actividad, la barra mostrará los medidores predefinidos del instrumento.

NOTA: Esto solo desactiva la barra Instrument (instrumento) para la página actual.

Activación o desactivación de la barra Instrument (instrumento)

1. Seleccione la barra Instrument (instrumento) para activarla.
2. Para abrir el menú, seleccione el botón **MENU** (menú).
3. Seleccione **Bar 1** (barra 1) o **Bar 2** (barra 2) y, a continuación, la barra de actividad predefinida.

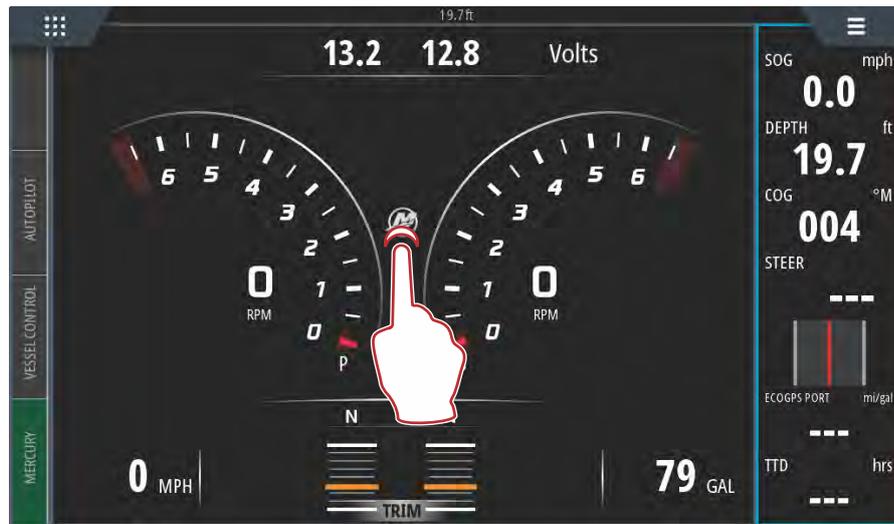
Edite el contenido de la barra Instrument (instrumento).

1. Seleccione la barra Instrument (instrumento) para activarla.
2. Para abrir el menú, seleccione el botón **MENU** (menú).
3. Seleccione **Edit** (editar) para cambiar el medidor de un instrumento seguido del medidor que desee cambiar.
4. Seleccione el contenido que desee mostrar en el cuadro de diálogo **Choose Data** (elegir datos).

5. Pulse en Menu (menú) y, a continuación, en **Finish editing** (terminar edición) para guardar los cambios.

Selección de datos del motor

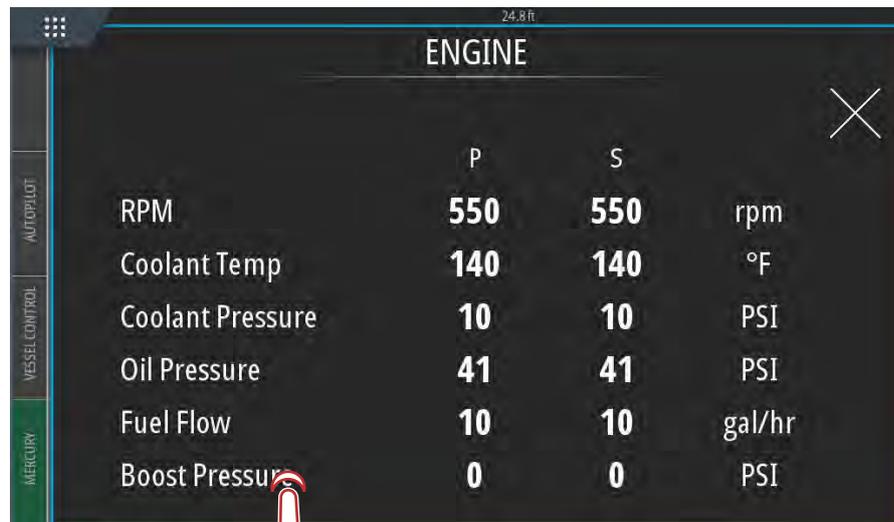
VesselView cuenta con una característica de selección de datos del motor a la que se accede manteniendo pulsado el logo con la M situado en el centro de la pantalla.



63925

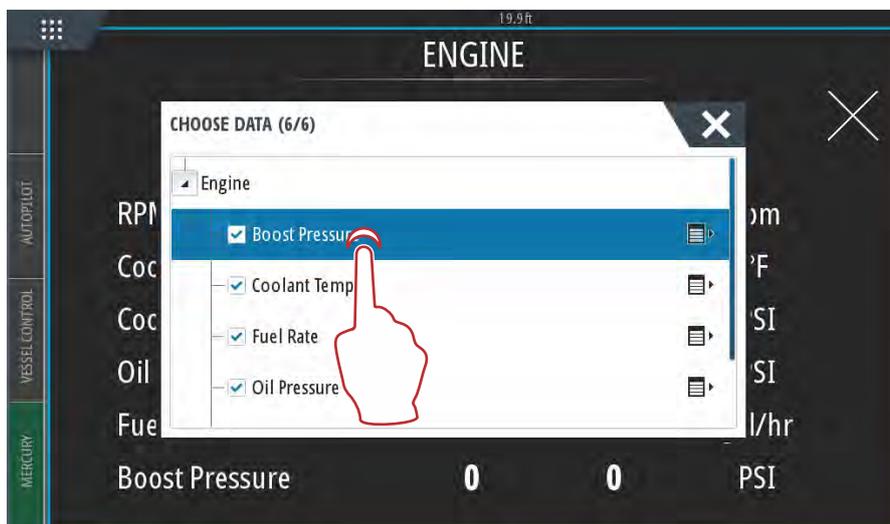
Ubicación del logo con la M

VesselView mostrará una pantalla con todos los parámetros del motor que estén marcados en el momento o activos en la pantalla. Al mantener pulsada alguna de las líneas de datos del motor visualizadas, aparecerá el menú de archivos con los elementos de datos del motor disponibles. El operador puede activar y desactivar los datos al seleccionar la entrada. Cuando el cuadro está marcado, se mostrarán los datos, y cuando no lo está, se borrarán los datos visualizados en VesselView.



63925

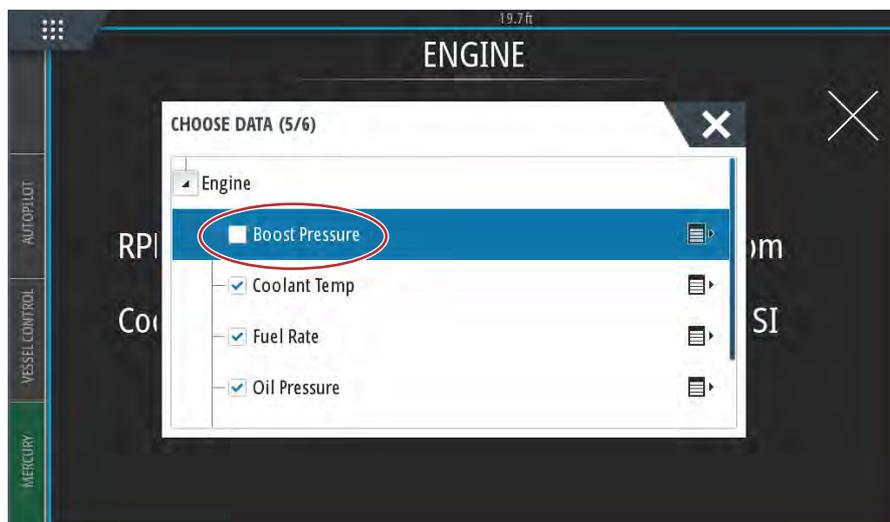
Selección de un elemento de datos del motor.



63927

Toque para activar o desactivar un dato.

En función del grupo de potencia de la embarcación, como entrada durante el asistente de configuración, algunos elementos pueden no mostrar datos en tiempo real porque el motor no utiliza ni transmite dichos datos. Por ejemplo, un motor intraborda diésel transmitirá la presión de impulsión del turbocompresor, mientras que un motor de gasolina MerCruiser, no lo hará porque no contiene ningún turbocompresor.



63928

Los elementos que no estén marcados no mostrarán ningún dato.

Sección 3 - Características y funcionamiento

Índice

Mantenimiento.....	38	Curvas de los perfiles de compensación generales	52
Mantenimiento programado del motor.....	38	Superposición de las curvas de los perfiles de compensación generales	53
Modo Smart Tow.....	39	SkyHook.....	53
Smart Tow.....	39	Descripción general.....	53
Características	39	VesselView y palanca de mando de segunda generación.....	54
Desactivación del Smart Tow (Remolque inteligente)	43	Funciones.....	54
Modo de control de crucero.....	43	SkyHook	54
Cruise Control (control de crucero).....	43	Rumbo	55
Activación del modo Cruise Control (Control de crucero)	43	Activación del rumbo automático	56
Modo de control para pesca por curricán.....	45	Ruta	56
Control para pesca por curricán.....	45	Dispositivos VesselView compatibles con las características avanzadas de SkyHook.....	59
Active Trim.....	49	Características avanzadas.....	59
Requisitos.....	49	Ajuste del rumbo	59
Introducción a la compensación activa.....	49	BowHook	60
Cómo funciona	50	DriftHook	60
GPS	50	Compra de las características avanzadas de SkyHook	60
Funcionamiento en aguas poco profundas	50	Ajuste del rumbo	60
Posición del remolque y compensación activa ..	50	DriftHook	61
Configuración y ajustes.....	50	BowHook	62
Notas sobre la configuración	50		
Procedimiento de configuración	51		
Visión general de los perfiles de compensación.....	52		

Mantenimiento

Mantenimiento programado del motor

Si se detecta un recordatorio de mantenimiento durante el examen del sistema, la pestaña Mercury situada en la esquina inferior izquierda aparecerá de color azul. Utilice el sentido común para proteger la inversión realizada y revise regularmente el aceite de los motores, preferiblemente antes de utilizarlos.

Si se ha agotado totalmente el periodo de mantenimiento programado, aparecerá un elemento emergente de mantenimiento después del escaneado de arranque. El usuario puede cerrar el elemento emergente, pero el recordatorio de mantenimiento aparecerá cada vez que se encienda la embarcación. Al confirmar el recordatorio de mantenimiento, se restablecerá el plazo de mantenimiento del VesselView. Con las siguientes instrucciones, vaya al mensaje de texto descriptivo de mantenimiento para acceder a la información específica relativa al mantenimiento programado. Los usuarios pueden ver la barra de mantenimiento en cualquier momento para comprobar el estado del mantenimiento, lo que puede ayudar a programar futuras citas con el concesionario, en el caso de que el mantenimiento no lo realice el propietario.

Seleccione la pestaña Mercury en la esquina inferior izquierda de la pantalla.



61536

Seleccione la opción **MORE** (más).



61536

Para ver el tiempo que queda hasta el siguiente mantenimiento programado, seleccione la opción **MAINTENANCE LIFE** (tiempo hasta mantenimiento). Cuanto mayor sea la barra azul de progreso, antes será necesario realizar el mantenimiento programado.



61540

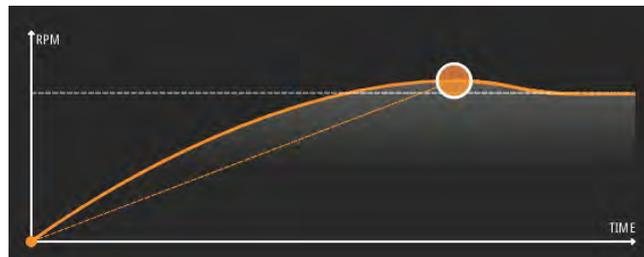
Tiempo hasta el mantenimiento

Modo Smart Tow

Smart Tow

Smart Tow es un programa de fácil uso para gestionar la aceleración de la embarcación y los objetivos de velocidad deseados al remolcar esquiadores, "tubers" o equipos de deportes náuticos de todo tipo. El Smart Tow (Remolque inteligente) simplifica al máximo los problemas presentes en la aceleración, como el exceso de aceleración instantánea, el exceso de impulso, la deceleración y los objetivos de velocidad constantes. Seleccione un Profile (Perfil), seleccione Enable (Habilitar) y sitúe la palanca de control a la máxima aceleración, y Smart Tow (Remolque inteligente) hará el resto.

En la pantalla de Smart Tow (Remolque inteligente), puede seleccionar, establecer y modificar la configuración de las funciones del Smart Tow (Remolque inteligente). El punto del gráfico de inicio se mueve cuando el Smart Tow está activo y realizando una secuencia de inicio. Este punto se desplazará por la trayectoria de inicio para indicar qué parte de la secuencia de inicio está realizando el sistema.



61785

Smart Tow se basa en las RPM del motor, a menos que la embarcación tenga un GPS instalado y conectado a la red de área de control. Cuando la embarcación contiene un GPS, para las opciones de control Smart Tow se pueden seleccionar objetivos de velocidad u objetivos de RPM del motor. También se pueden crear perfiles de inicio personalizados.

Características

El Smart Tow utiliza el área de datos seleccionados por el usuario y la sección del pie de página para que el usuario pueda ajustar los parámetros. Toque o deslice el dedo para recorrer los campos del cuadro de selección. La sección del pie de página le permite Enable (Habilitar) o Disable (Deshabilitar) el Smart Tow (Remolque inteligente), Save (Guardar) o Exit (Salir). Para resaltar y seleccionar los elementos situados en el pie de página del área de datos, es necesario tocar la selección o utilizar el mando giratorio.

Sección 3 - Características y funcionamiento

La función Smart Tow (Remolque inteligente) ofrece cinco perfiles de botadura preestablecidos y, además, el usuario puede crear nuevos perfiles de botadura personalizados. Los perfiles personalizados sirven de ayuda cuando en la embarcación hay personas con diversos niveles de experiencia en los equipos de deportes náuticos. El usuario puede crear botaduras más agresivas para los esquiadores con experiencia y más suaves para los niños y el arrastre de embarcaciones hinchables.



63947



a - Selecciones del perfil de botadura

61786

Dentro de cada perfil hay cinco campos de selección. Utilice el mando giratorio o toque el perfil para cambiar las selecciones.

- RPM and Speed (RPM y velocidad) El usuario puede ajustar la velocidad o las RPM seleccionando el área de datos de la pantalla.
- Ramp (Rampa) es el tiempo que tardará la embarcación en alcanzar el punto de ajuste.
- Overshoot (Exceso de impulso) es el porcentaje que alcanzará la embarcación por encima del punto de ajuste.

- Time (Tiempo) es el periodo de tiempo que la embarcación permanecerá por encima de la velocidad seleccionada.



61787

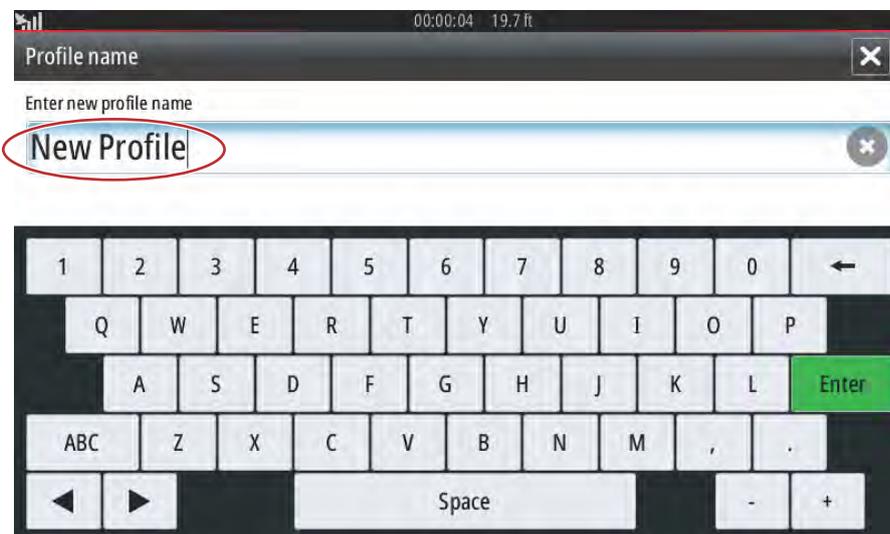
Cinco campos de selección para crear un perfil

Para crear un perfil nuevo, seleccione Add profile (Añadir perfil).



61788

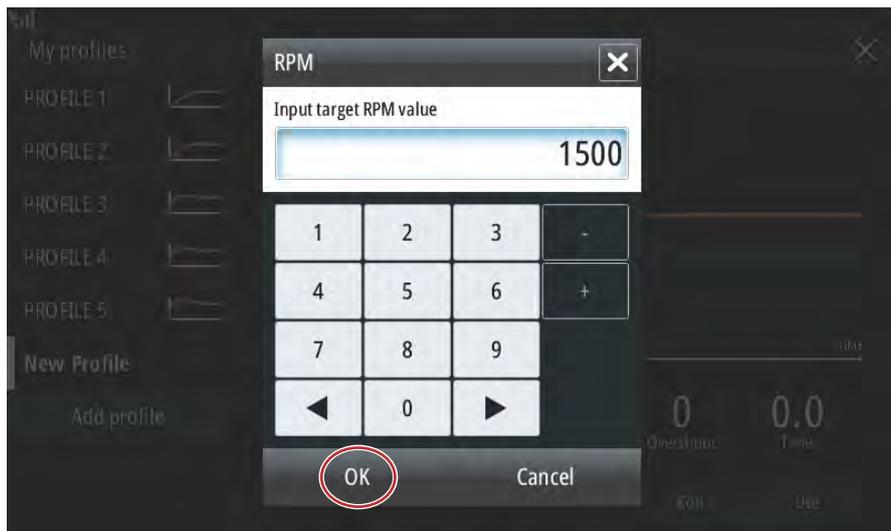
Utilizando el teclado de la pantalla escriba el nombre del nuevo perfil de botadura.



61789

Sección 3 - Características y funcionamiento

En la pantalla New Profile (Nuevo perfil), el usuario puede editar los cinco campos de selección. Después de editar todas las selecciones, para utilizar el nuevo perfil de botadura del Smart Tow (Remolque inteligente) seleccione el botón Use (Utilizar).



61790



64508

Botón Use (Usar)

Activación de los perfiles de botadura del Smart Tow (Remolque inteligente). Seleccione la opción Enable (Habilitar) y sitúe la palanca del acelerador a la máxima aceleración. El Smart Tow (Remolque inteligente) hará el resto.



61791

Desactivación del Smart Tow (Remolque inteligente)

Para salir del Smart Tow (Remolque inteligente), seleccione Disable (Deshabilitar). VesselView transferirá de nuevo el control del acelerador al usuario. Cuando Smart Tow (Remolque inteligente) esté habilitado, si la palanca del acelerador se sitúa en un punto por debajo, el objetivo de velocidad disminuirá la velocidad de la embarcación, pero la velocidad máxima de la embarcación no aumentará por encima de la velocidad objetivo.



61792

Modo de control de crucero

Cruise Control (control de crucero)

Con la función de crucero, el usuario puede seleccionar un punto de ajuste y definir el valor para que la embarcación mantenga una velocidad específica o unas RPM del motor determinadas.

- La función de crucero se basa en las RPM, a menos que la embarcación incorpore un GPS de Mercury Marine en la red de área de control.
- Si la embarcación tiene un GPS de Mercury Marine, la velocidad de la embarcación estará predeterminada.
- El usuario puede seleccionar puntos de ajuste de RPM o puntos de ajuste basados en la velocidad. El tipo de opción de Cruise (Crucero) puede cambiarse en el menú Settings (Configuración).

NOTA: La opción Cruise Control (Control de crucero) puede inhabilitarse poniendo las palancas de control remoto en punto muerto.

Activación del modo Cruise Control (Control de crucero)

Para activar la opción Cruise autopilot (Piloto automático de crucero), seleccione la pestaña Vessel Control (Control de la embarcación) que aparece en la parte izquierda de la pantalla.



61767

Seleccione la ventana Cruise Control (Control de crucero) de la barra de Vessel Control (Control de la embarcación).

Sección 3 - Características y funcionamiento

Seleccione las flechas arriba o abajo para alcanzar la velocidad deseada.



64509



61769

Cuando haya ajustado la velocidad de cruceo deseada, seleccione la ventana Enable (Habilitar) de la barra de cruceo. Coloque las palancas de control remoto en la posición de marcha adelante y las palancas en la posición de máxima aceleración. VesselView aumentará la velocidad de la embarcación hasta el punto de ajuste seleccionado por el usuario.



61770

Si Cruise (Crucero) está activo, la pestaña Vessel Control (Control de la embarcación) estará en color naranja, lo que alertará al usuario de que la embarcación se encuentra en el modo de control de piloto automático.



El modo Cruise Control (Control de crucero) puede cancelarse poniendo las palancas de control remoto en punto muerto o seleccionando la ventana Disable (Deshabilitar) de la parte inferior de la barra de Cruise Control (Control de crucero). Para acceder a la ventana Disable (Deshabilitar), seleccione la pestaña Vessel Control (Control de la embarcación) que aparece en la parte izquierda de la pantalla y aparecerá la barra Cruise Control (Control de crucero) y la opción Disable (Deshabilitar).

Modo de control para pesca por curricán

Control para pesca por curricán

Los rangos de revoluciones por minuto para pesca por curricán dependen del grupo de potencia, pero las máximas revoluciones por minuto de todos los motores o fuerabordas son 1000 r. p. m.

Para activar la función Troll Control (Control de pesca por curricán), seleccione la pestaña Vessel Control (Control de la embarcación) en la parte izquierda de la pantalla.

Seleccione el mosaico Troll Control (control para pesca por curricán) en la barra Vessel Control (control de la embarcación).



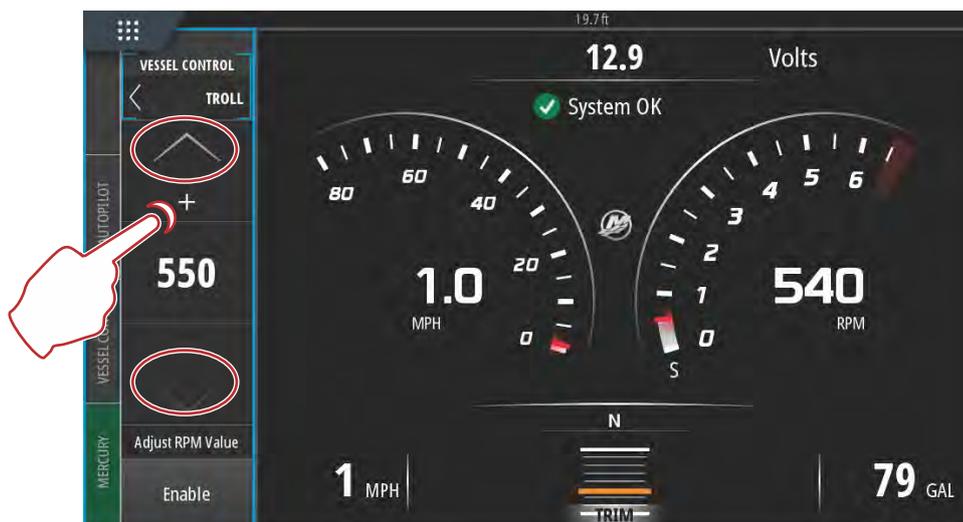
Sección 3 - Características y funcionamiento

La embarcación debe tener la marcha puesta y el acelerador al ralentí. Si la embarcación no cumple estas condiciones, aparecerá un icono de advertencia y un texto adjunto con instrucciones sobre cómo activar el Troll Control (Control de pesca por curricán).



61759

Si se cumplen las condiciones de la marcha y el acelerador, en la barra Vessel Control (Control de la embarcación) aparecerán las opciones de Troll Control (Control de pesca por curricán). Las flechas de aumento y disminución aparecen de color gris cuando se ha seleccionado el valor máximo o mínimo de RPM. Seleccione los iconos + o - en la pantalla para ajustar el valor de RPM.



61760



61761

Tras elegir el valor de RPM deseado, seleccione la ventana Enable (Habilitar). Se iniciará el Troll Control (Control de pesca por curricán) y los motores subirán hasta las RPM deseadas.



61762

La ventana Enable (Habilitar) cambiará a color naranja y aparecerá Disable (Deshabilitar). La pestaña Vessel Control (Control de la embarcación) cambiará a color naranja y aparecerá un símbolo de advertencia y el texto Troll Active (Pesca por curricán activa).



61763

Sección 3 - Características y funcionamiento

La barra Vessel Control (Control de la embarcación) puede minimizarse durante el funcionamiento de Troll Control (Control de pesca por curricán) sin que afecte a la función de piloto automático del Troll Control (Control de pesca por curricán). Seleccione la flecha de la esquina superior izquierda de la barra Vessel Control (Control de la embarcación) para minimizar la barra.



61764

La pantalla principal vuelve a su tamaño normal y la pestaña Troll Active (Pesca por curricán activa) aparece en color naranja en la parte izquierda de la pantalla.



61765

Para deshabilitar el control de arrastre, seleccione la pestaña Troll Active (Pesca por curricán activa) que mostrará la barra de opciones de Troll Control (Control de pesca por curricán). Seleccione Disable (Deshabilitar) para apagar el Troll Control (Control de pesca por curricán).



61766

Active Trim

Requisitos

Para que el sistema Active Trim funcione en VesselView, deberá estar instalada la versión 2 o posteriores del software de VesselView Link. Consulte el **Capítulo 6 – Cómo actualizar el software del módulo VesselView Link**.

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.



63145

Ubicación de la versión del software de VesselView Link

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.

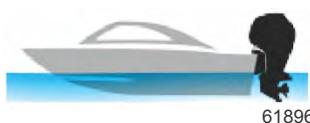
- A medida que el barco acelera, el motor o sistema de transmisión se compensa hacia fuera.
- A medida que el barco aminora, el motor o sistema de transmisión se compensa hacia dentro.
- La compensación activa se puede anular en cualquier momento utilizando los botones de compensación manual habituales.

Sección 3 - Características y funcionamiento

- 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.

Cómo funciona

La compensación activa tiene cuatro modos de funcionamiento.



- 1. Velocidades de ralentí**
Mantienen la posición de compensación actual.



- 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.



- 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.



- 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

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



Al colocar el motor o la transmisión en posición de remolque (por encima del 50 % del rango de compensación adaptado) se evita 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 realizar una compensación descendente de forma manual del motor 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 descendente automáticamente y que golpeen algo.

Configuración y ajustes

Notas sobre la configuración

IMPORTANTE: Configurar siempre la compensación activa con un perfil general que permita al operador escoger un ajuste seleccionable con compensación activa adicional. Es decir, debe evitarse escoger un perfil general con el que el funcionamiento normal exija utilizar el perfil seleccionable 1. De este modo, se garantiza que el operador siempre pueda bajar la proa para corregir el cabeceo sin tener que compensar manualmente el motor o la transmisión.

Procedimiento de configuración



63043

La configuración del sistema Active Trim se realiza con el asistente de configuración. Para acceder directamente a la configuración de Active Trim, vaya a **Settings > Mercury > Engines > ActiveTrim** (Configuración > Mercury > Motores > Active Trim) y siga las instrucciones que se le indican en la pantalla.

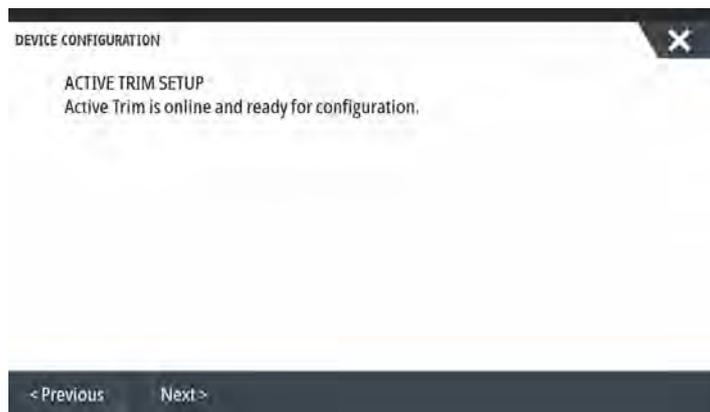
El asistente de configuración permitirá al operador ajustar y configurar el sistema Active Trim. Siga las instrucciones de la pantalla en cada uno de los pasos.



64007

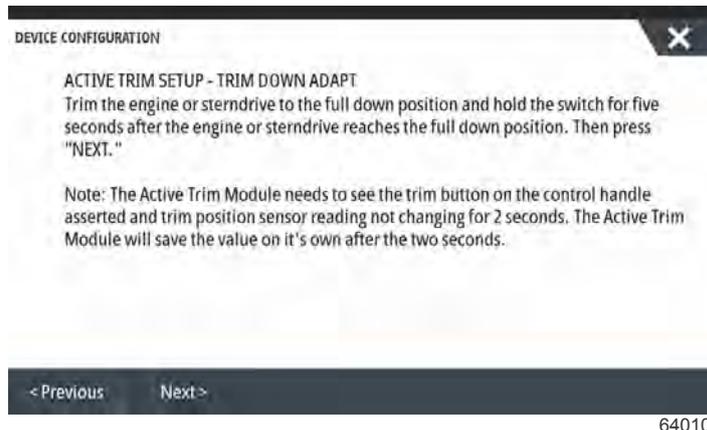
Selección de la opción Active Trim

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.

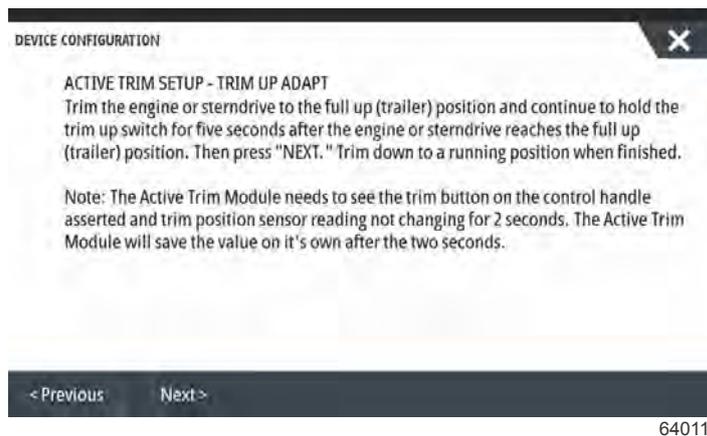


64008

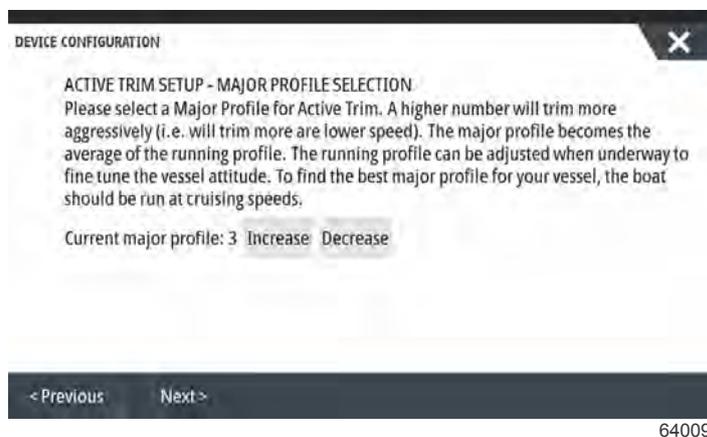
Pantalla de activación de Active Trim



Pantalla de adaptación de compensación descendente



Pantalla de adaptación de compensación ascendente



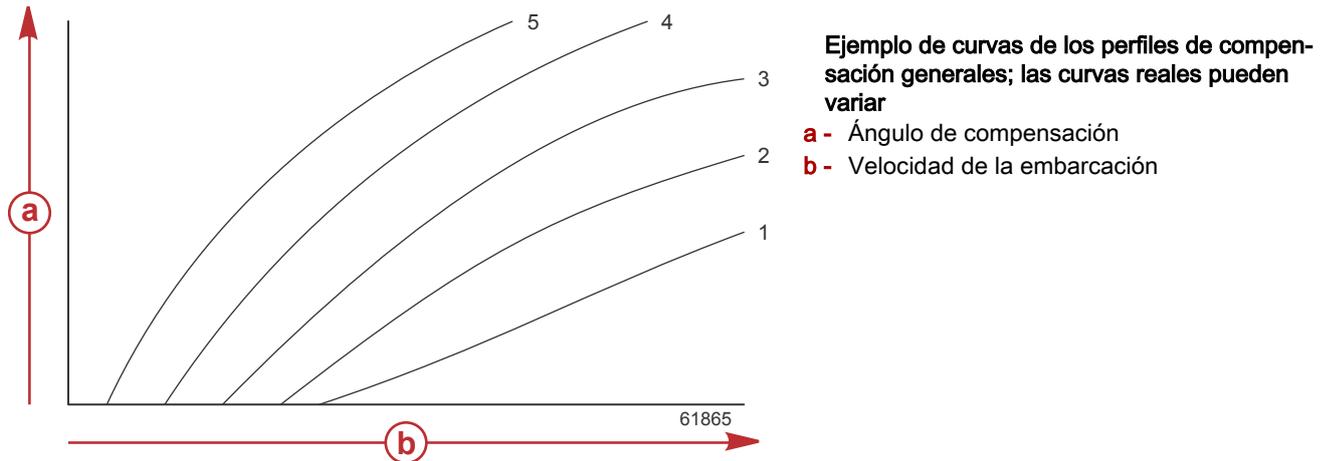
Pantalla de selección del perfil principal

Visión general de los perfiles de compensación

Curvas de los perfiles de compensación generales

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.

Para acceder a la configuración del perfil de Active Trim, vaya a **Settings > Mercury > Engines > ActiveTrim** (Configuración > Mercury > Motores > Active Trim). De este modo, la unidad volverá al asistente de configuración y permitirá realizar cambios en los perfiles.



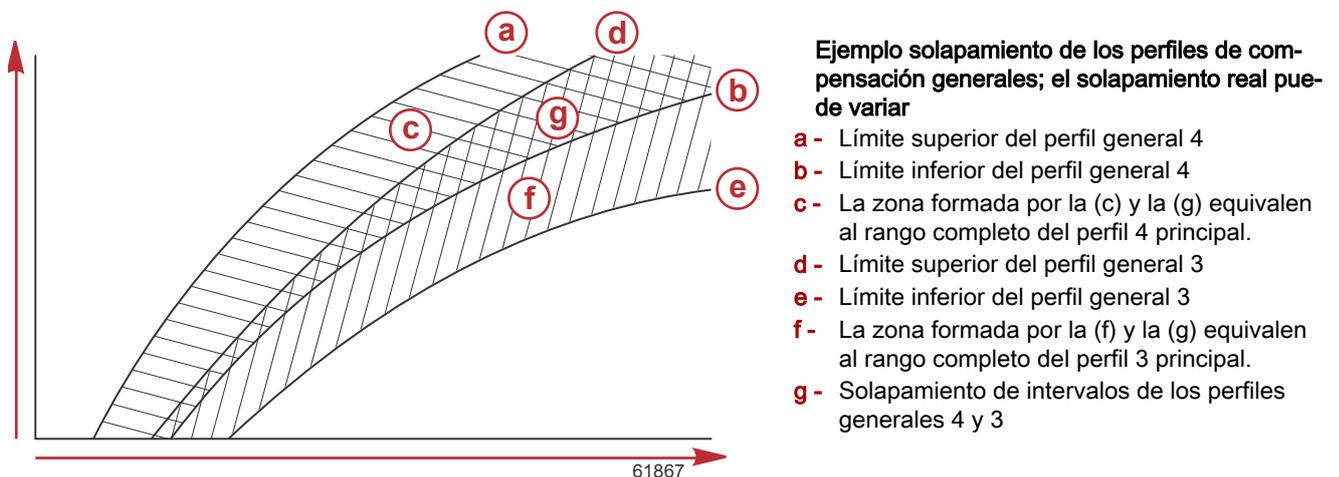
Configurar el sistema de compensación activa con el perfil de compensación principal que se adecue más al barco individual y a la combinación de equipos motores en condiciones de funcionamiento normales.

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 equivale al perfil 5 de compensación ajustado por el usuario. El límite inferior equivale al perfil 1 de compensación ajustable por el usuario.

Superposición de las curvas de los perfiles de compensación generales

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.



SkyHook

Descripción general

SkyHook es una característica de control de la palanca de mando. SkyHook mantiene la embarcación en una posición de GPS específica en el agua. SkyHook activará los motores o transmisiones en diferentes direcciones y velocidades para compensar los efectos que ejerce el viento y la corriente sobre la embarcación. Esto resulta especialmente útil cuando se está esperando a que se abra un puente o a que se despeje el tráfico de embarcaciones en una zona. Cuando se encuentra activado, SkyHook toma el mando de la embarcación y mantiene su posición.

VesselView y palanca de mando de segunda generación

Las pestañas de las características de la pantalla VesselView y los botones de la palanca de mando de segunda generación permiten activar todos los cambios de rumbo o emprender rutas, además de contar con todas las características de SkyHook. Por ejemplo, se puede emprender un rumbo (a) utilizando la palanca de mando y se puede utilizar VesselView para realizar ajustes con las pestañas de la pantalla en el menú del piloto automático SkyHook. Asimismo, la palanca de mando o VesselView se pueden utilizar para poner alguna característica en espera o para desactivarla.



64099

- a - Características de rumbo
- b - Característica de ruta
- c - Característica SkyHook

Funciones

SkyHook

Al seleccionar SkyHook se abre una ventana de advertencia que avisará al operador de que se asegure de que no haya ninguna persona en el agua en las inmediaciones de la embarcación. Para aceptar este mensaje, pulse **Continue** (continuar).

Skyhook solo se activa si la palanca de mando y las palancas de control están en punto muerto.

Antes de activar (encender) Skyhook, el operador deberá:

1. Informar a los pasajeros de cómo funciona Skyhook y pedirles que permanezcan fuera del agua, alejados de la plataforma de nado y la escalerilla, y que estén alerta por si se produce algún cambio repentino en la posición de la embarcación.
2. Informar a los pasajeros de todo sistema de advertencia visual o sonoro que tenga instalado la embarcación, y las circunstancias en las que se pueden activar.
3. Comprobar que no hay nadie cerca de la parte posterior de la embarcación ni en ningún punto dentro del agua alrededor de la embarcación.

Después de activar (encender) Skyhook, el operador deberá:

1. Permanecer al timón y mantener una atenta vigilancia.
2. Desactivar (apagar) Skyhook si alguien se mete en el agua o se acerca a la embarcación desde el agua.

⚠ ADVERTENCIA

Una hélice en marcha, una embarcación en movimiento o un dispositivo sujeto a una embarcación en movimiento pueden lesionar gravemente a las personas que estén en el agua. Cuando se activa Skyhook, las hélices giran y la embarcación se mueve para mantener su posición. Detener los motores inmediatamente siempre que alguien se encuentre en el agua cerca de la embarcación.



63955

Advertencia de activación de SkyHook



63956

SkyHook activo

SkyHook permanecerá activado hasta que el operador cancele la activación de dicha característica. Con SkyHook activado, se puede minimizar su panel de datos. En la pantalla continuará apareciendo un mensaje de advertencia al operador.



63957

Panel de datos minimizado, SkyHook activo

Rumbo

El rumbo automático permite que la embarcación mantenga automáticamente el rumbo de la brújula durante la navegación.

Sección 3 - Características y funcionamiento

Activación del rumbo automático

1. Asegúrese de que el interruptor de la llave de encendido del motor de estribor esté en la posición de marcha.
2. Poner al menos uno de los motores en funcionamiento en la marcha de avance.
NOTA: El rumbo automático no funciona con las palancas del ERC en punto muerto o en retroceso.
3. Guiar la embarcación al rumbo de la brújula deseado.
4. Active **Heading** (rumbo).
5. En la pantalla se pueden realizar ajustes de rumbo en incrementos de 1° y 10°.



63958

- a - El rumbo en el que se encuentra la embarcación en estos momentos
- b - El rumbo deseado o final
- c - Cambio del rumbo 1° a babor
- d - Cambio del rumbo 1° a estribor
- e - Cambio del rumbo 10° a babor
- f - Cambio del rumbo 10° a estribor

Ruta

⚠ ADVERTENCIA

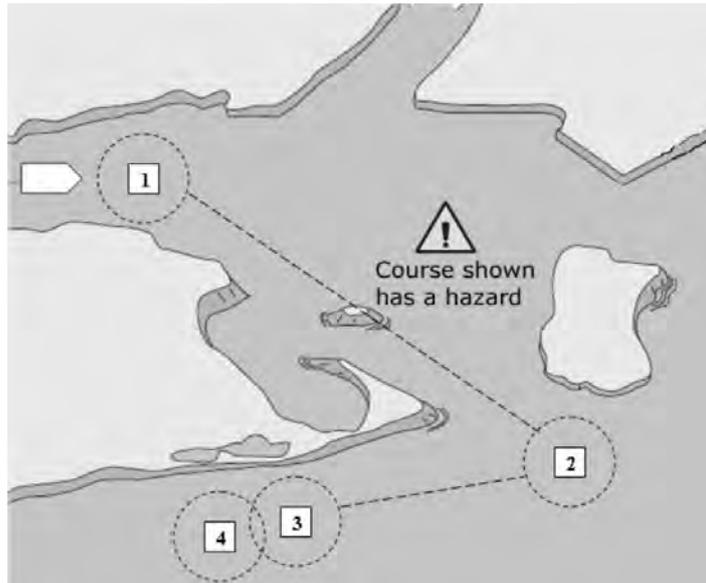
Trate de evitar las situaciones que puedan ocasionar lesiones graves o la muerte. Si se utiliza la embarcación sin la suficiente atención se puede provocar una colisión con otras embarcaciones, obstáculos, nadadores o terreno subacuático. El piloto automático navega por una ruta preestablecida y no responde de forma automática a los peligros cercanos a la embarcación. El usuario debe permanecer al timón, listo para evitar esos peligros y para advertir a los pasajeros de los cambios en el recorrido.

El modo de ruta permite que la embarcación navegue automáticamente hasta una parada o una secuencia de paradas específicas, lo que se denomina ruta de paradas. Esta función está indicada para aguas abiertas y libres de obstrucciones por encima y por debajo de la línea de flotación.

Siguiendo la ruta de ejemplo que se muestra en la siguiente ilustración:

- Las paradas se indican en cuadrados numerados, dentro del círculo de llegada (un círculo de líneas discontinuas alrededor del cuadrado numerado).
- Existe un peligro entre las paradas 1 y 2. Si estas paradas se utilizan en la ruta, el piloto automático tratará de navegar atravesando el peligro. Es responsabilidad del capitán seleccionar paradas que eviten cualquier peligro.
- La parada 4 está demasiado próxima a la 3 para utilizarla en la misma ruta. La distancia entre las paradas debe ser suficiente para que los círculos de llegada no se crucen.

- La línea recta discontinua representa una ruta que comprende las paradas 1, 2 y 3. El sistema de piloto automático tratará de navegar por esta ruta. El capitán es responsable de comprobar que dicha ruta no presenta peligros y de vigilar durante la navegación.



45127

Ruta de ejemplo

Cuando el modo de ruta se ha activado y la embarcación se pone en marcha:

- El piloto debe permanecer siempre al timón. El diseño de esta función no permite dejar desatendida la navegación.
- No utilizar el modo de ruta como única fuente de navegación.

IMPORTANTE: El modo de ruta solo se puede usar con cartas náuticas digitales aprobadas por Mercury Marine.

El radio de llegada tiene que configurarse en 0,05 millas náuticas o menos. Consultar los detalles en el manual del usuario de la carta náutica digital.

Un uso incorrecto y las condiciones ambientales pueden perjudicar la exactitud de esta función. Observe la siguiente información cuando utilice la función de seguimiento de parada y de secuencia de parada.

Datos de parada: ajustes de distancia	
Entre paradas	Superior a 1,0 millas náuticas (1,85 km)
Alarmas de llegada	No inferior a 0,1 millas náuticas (0,19 km)

IMPORTANTE: Modo de ruta girará automáticamente la embarcación hasta la llegada a una parada determinada.

Para activar el modo de ruta:

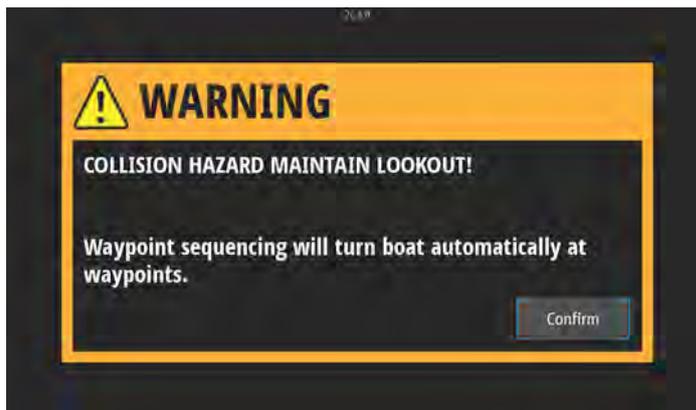
1. Activar la carta náutica digital y seleccionar una única parada o ruta de paradas que se vaya a seguir.
2. Situar al menos una palanca del ERC en marcha de avance. El modo de ruta no funciona si ambas palancas están en punto muerto o en marcha atrás.
3. Dirigir la embarcación manualmente hacia la primera parada y mantenerla fija a una velocidad de funcionamiento segura.

▲ PRECAUCIÓN
Evitar lesiones ocasionadas por giros imprevistos a gran velocidad. Activar la función de seguimiento de parada o secuencia de parada durante el planeo puede forzar un giro cerrado de la embarcación. Confirmar la dirección de la próxima parada antes de activar estas funciones del piloto automático. Cuando se navegue en modo de secuencia de parada, estar preparado para realizar la acción apropiada al llegar a una parada.

4. Seleccione la pestaña Route (ruta) en la pantalla.
 - VesselView emitirá un solo bip para avisar al operador de que el modo **Route** (ruta) se encuentra operativo.

NOTA: La bocina suena dos veces si no se activa el modo de ruta.
 - El piloto automático sigue la ruta hasta el primer punto de referencia del recorrido de la carta náutica.
5. VesselView emitirá un bip en todos los puntos de referencia.
6. Si se está en una zona de llegada de parada establecida por la carta náutica digital, el modo de ruta informa al piloto automático de que puede continuar hasta la siguiente parada. El modo de secuencia de parada actúa como una función de aceptación de parada y el piloto automático emite un pitido cuando está en la zona.

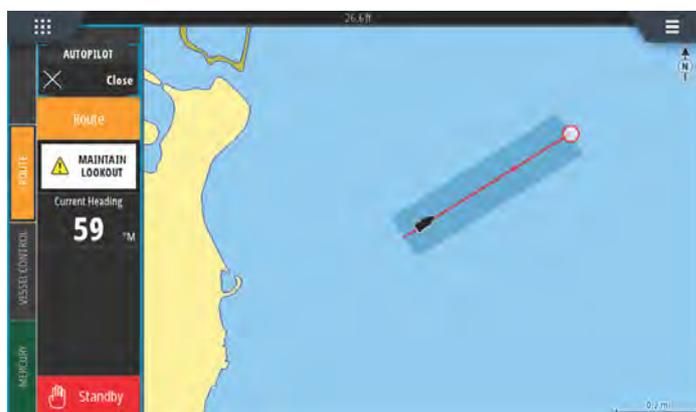
7. En caso de que no se encuentre en una zona de llegada al punto de referencia previamente establecida, el modo de ruta inicia la secuenciación automática hasta los puntos de referencia de la ruta. Deberá aceptar el mensaje que indica que comprende la información que se muestra en la advertencia emergente.



63959

Pantalla de advertencia de cambio de ruta

8. Permanezca alerta. La embarcación gira automáticamente en este modo. Debe saber si es seguro girar cuando la embarcación está entrando en una zona de llegada de parada. Informe a los pasajeros de que la embarcación girará automáticamente para que puedan estar preparados.



63960



63962



63963



63965

Dispositivos VesselView compatibles con las características avanzadas de SkyHook

A partir de finales de mayo de 2017, se pueden adquirir las características avanzadas de SkyHook como contenido descargable (DLC) a través de la tienda GoFree Shop. Para utilizar dichas características, es necesario contar con el sistema de palanca de mando de Mercury más actual y, en un principio, VesselView 703. A finales de 2017, los patrones podrán adquirir las características avanzadas de SkyHook para VesselView 502, VesselView 702 y las pantallas compatibles de Lowrance y Simrad tras una actualización de software. Para que pueda utilizar las características avanzadas, es posible que su concesionario autorizado de Mercury tenga que actualizar el firmware de los módulos de control electrónico del sistema de su palanca de mando. Para adquirir las funciones avanzadas, visite la siguiente página: <https://gofreemarine.com/products/mercury/>.



63953

Palanca de mando Mercury de segunda generación

Características avanzadas

Las características avanzadas de SkyHook solo están disponibles en embarcaciones compatibles equipadas con la palanca de mando de Mercury.

Con SkyHook activado, se pueden utilizar las siguientes características para aumentar el control del posicionamiento de la embarcación.

Ajuste del rumbo

El ajuste del rumbo permite a los operadores de la palanca de mando ajustar el bloqueo del rumbo en incrementos de 1° y 10° mientras SkyHook permanece activo, con lo que se consigue un control de la embarcación todavía más preciso.

BowHook

BowHook se puede utilizar para desbloquear el rumbo y mantener la posición, lo que permite que el barco señale hacia cualquier dirección que dicten el viento o las corrientes. Esta característica resulta muy útil cuando no es necesario utilizar un rumbo bloqueado.

DriftHook

DriftHook permite al operador mantener el rumbo y desbloquear la posición de la embarcación, lo que permite que los vientos y las corrientes muevan la embarcación. Cuando se combina con el ajuste del rumbo, se pueden realizar ajustes en incrementos de 1° y 10° mientras se va a la deriva.

Las características avanzadas de SkyHook, el rumbo y la ruta actúan del mismo modo que sus versiones equivalentes con piloto automático independientes. La única diferencia es que se puede acceder a estas características en el modo SkyHook. Con el ajuste del rumbo, también se pueden realizar cambios en la dirección de la embarcación en incrementos de 1 y 10 grados. En la ruta, se pueden realizar cambios en los puntos de referencia y los destinos.

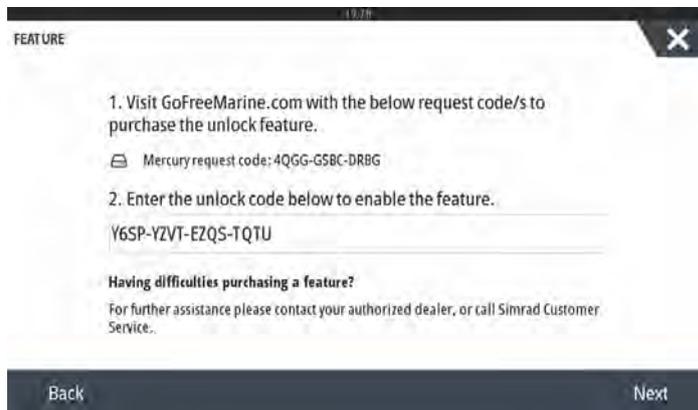
Compra de las características avanzadas de SkyHook

Para adquirir las características avanzadas, visite la siguiente página: <https://gofreemarine.com/products/mercury/>. Durante el proceso de compra, siga las instrucciones que se le indicarán en el sitio web.



64131

En cuanto se haya verificado la compra, el operador recibirá un código de activación. Este código se puede introducir en VesselView.



63968

Pantalla de introducción del código de desbloqueo

Ajuste del rumbo

El ajuste del rumbo permite a los operadores de la palanca de mando ajustar el bloqueo del rumbo en incrementos de 1° y 10° mientras SkyHook permanece activo, con lo que se consigue un control de la embarcación todavía más preciso.

Seleccione la opción Heading Adjust (ajuste del rumbo) en la pestaña del menú.



SkyHook activo con ajuste del rumbo

Con la pestaña Heading Adjust (ajuste del rumbo) en la pantalla, cambie el rumbo en incrementos de 1° o 10°.



- a - Rumbo actual de la embarcación
- b - Nuevo rumbo final de la embarcación
- c - Cambio del rumbo 1° a babor
- d - Cambio del rumbo 1° a estribor
- e - Cambio del rumbo 10° a babor
- f - Cambio del rumbo 10° a estribor

DriftHook

Mantiene el rumbo y desbloquea la posición de la embarcación, lo que permite que los vientos y las corrientes muevan la embarcación. Cuando se combina con el ajuste del rumbo, se pueden realizar ajustes en incrementos de 1° y 10° mientras se va a la deriva.

Seleccione la opción DriftHook en la pestaña del menú.

Se mostrará una ventana de advertencia para advertir a los nadadores que se alejen de la zona de influencia de la embarcación para evitar que las hélices les causen lesiones. DriftHook solo se activará después de que el operador confirme que ha visto esta advertencia y de que pulse Continue (continuar).

⚠ ADVERTENCIA

Una hélice en marcha, una embarcación en movimiento o un dispositivo sujeto a una embarcación en movimiento pueden lesionar gravemente a las personas que estén en el agua. Cuando se activa Skyhook, las hélices giran y la embarcación se mueve para mantener su posición. Detener los motores inmediatamente siempre que alguien se encuentre en el agua cerca de la embarcación.



63976

Advertencia de peligro de lesiones causadas por la hélice.



63977

SkyHook activo con DriftHook activado

BowHook

Desbloquea el rumbo y mantiene la posición de la embarcación, lo que permite que el barco señale hacia cualquier dirección que dicten el viento o las corrientes. Muy útil cuando no es necesario utilizar un rumbo bloqueado.

Seleccione la opción BowHook en la pestaña del menú.



63978

Barra del menú de características avanzadas en el lateral izquierdo de la pantalla

En la pantalla se mostrará una advertencia sobre el peligro de lesiones causadas por las hélices.

⚠ ADVERTENCIA

Una hélice en marcha, una embarcación en movimiento o un dispositivo sujeto a una embarcación en movimiento pueden lesionar gravemente a las personas que estén en el agua. Cuando se activa Skyhook, las hélices giran y la embarcación se mueve para mantener su posición. Detener los motores inmediatamente siempre que alguien se encuentre en el agua cerca de la embarcación.



BowHook activo

Notas:

Sección 4 - Configuración y calibración

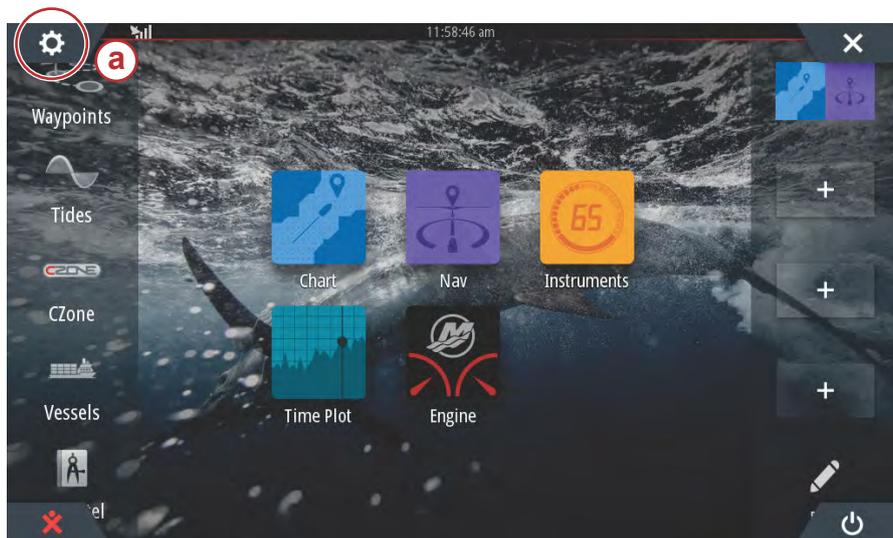
Índice

Activación de la configuración.....	66	Mensaje emergente de piloto automático de navegación.....	83
Activación del menú Settings (configuración).....	66	Temperatura del agua de mar.....	84
Bloqueo de la pantalla táctil.....	67	Configuración de los motores.....	84
Configuración del sistema.....	68	Engines Shown (Mostrar motores).....	84
Navegación hasta el menú Settings (Configuración).....	68	Modelo del motor.....	85
Ubicaciones del timón y los dispositivos.....	69	Límites.....	86
Asistente de configuración.....	69	Datos compatibles.....	87
Simulate (Simulación).....	70	Cruise/Smart Tow Type (Tipo Crucero/Remolque inteligente).....	89
Configuración de la embarcación.....	70	Compensación.....	89
Tabs (ALETAS).....	70	Configuración de EasyLink.....	90
Depósitos.....	72	Integración del indicador EasyLink.....	90
Velocidad.....	74	Alarmas.....	92
Dirección.....	77	Configuración de Alarms (Alarmas).....	92
Vessel Control (Control de la embarcación).....	79	Archivo de personalidad.....	92
Cámaras instaladas.....	80	Export (Exportar).....	92
Genset Enabled (Grupo electrógeno habilitado).....	80	Importar.....	94
Piloto automático activado.....	82	Calibración de la pantalla táctil.....	95
Notificación de mantenimiento.....	83		

Activación de la configuración

Activación del menú Settings (configuración)

Al tocar el icono de configuración en la esquina superior izquierda de la pantalla **Home** (inicio) se abrirá la ventana **System Controls** (controles del sistema). En la ventana System Controls (controles del sistema), encontrará el mosaico **Settings** (configuración).



a - Icono de Settings (configuración)

Al desplazarse en vertical desde la parte superior de la pantalla hacia abajo se abre la ventana **System Controls** (controles del sistema). Desde aquí, seleccione el mosaico **Settings** (configuración).



Ventana de System Controls (controles del sistema)

Bloqueo de la pantalla táctil

El bloqueo de la pantalla táctil es una característica que permite al operador bloquear la pantalla para que esta no cambie cuando se toque ni cuando se realicen desplazamientos sobre ella. Con el bloqueo de la pantalla táctil activado, la navegación por VesselView se lleva a cabo utilizando el selector rotativo y los botones del panel.

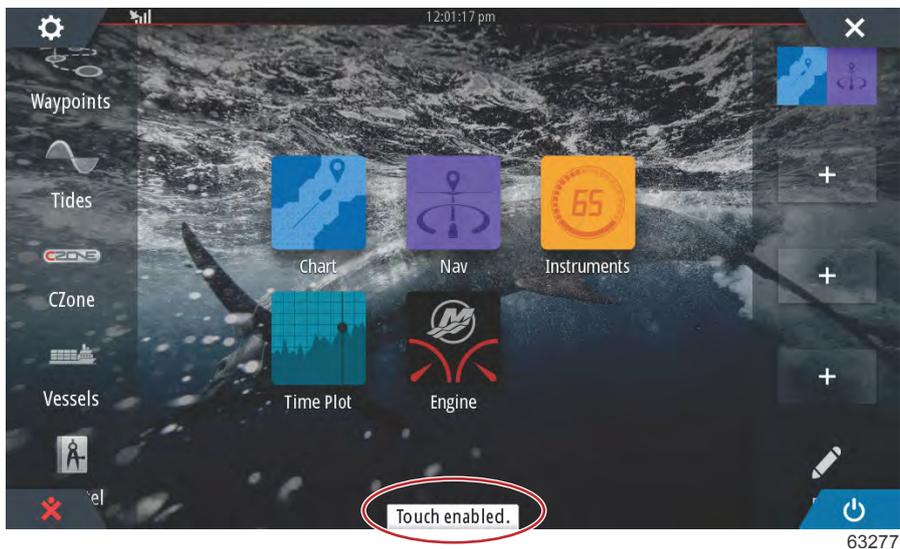


63280

En caso de que la pantalla no responda al contacto táctil. Es posible que se haya activado de forma involuntaria el bloqueo del sistema táctil. Para que VesselView vuelva a tener un funcionamiento normal, utilice el selector rotativo para abrir la pantalla de inicio y seleccione el icono de encendido en la esquina inferior derecha de la pantalla. Utilice el selector rotativo para desplazarse por los distintos elementos de la pantalla hasta que se ilumine el icono de encendido. Pulse el botón de encendido para restablecer la funcionalidad de la pantalla táctil.



63279



Mensaje de activación de la pantalla táctil. Pulse el botón de encendido para activar la pantalla táctil.

Configuración del sistema

Navegación hasta el menú Settings (Configuración)

La configuración puede cambiarse en cualquier momento mediante el menú Settings (Configuración). Todos los menús desplegados verticales y horizontales pueden recorrerse tocando la pantalla o utilizando el mando giratorio.

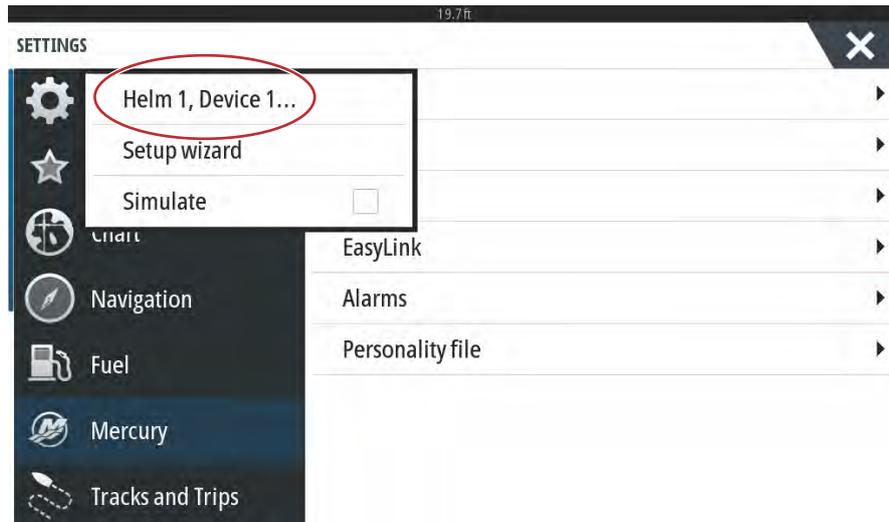
El menú Settings (Configuración) aparecerá al deslizar el dedo hacia abajo desde fuera de la pantalla sobre la parte superior de la pantalla, y así aparecerá la tecla System Controls (Controles del sistema). Seleccione la ventana Settings (Configuración). Aparecerá un menú en la parte izquierda de la pantalla. Seleccione Mercury en la lista de opciones. Aparecerá la ventana de configuración de VesselView controlada por la parte de la MFD de Mercury.



61655

Ubicaciones del timón y los dispositivos

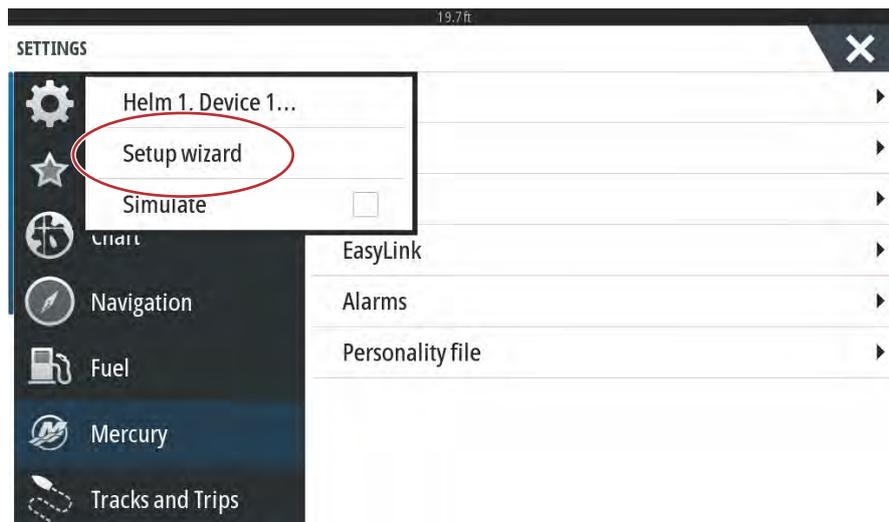
En System Settings (Configuración del sistema), el usuario puede definir la ubicación y el número del dispositivo de VesselView. Esto es importante cuando hay varios VesselView instalados en una embarcación. Si se asignan las ubicaciones de timón y el número de dispositivos exclusivos, se evitarán errores de comunicación en la red de control.



61656

Asistente de configuración

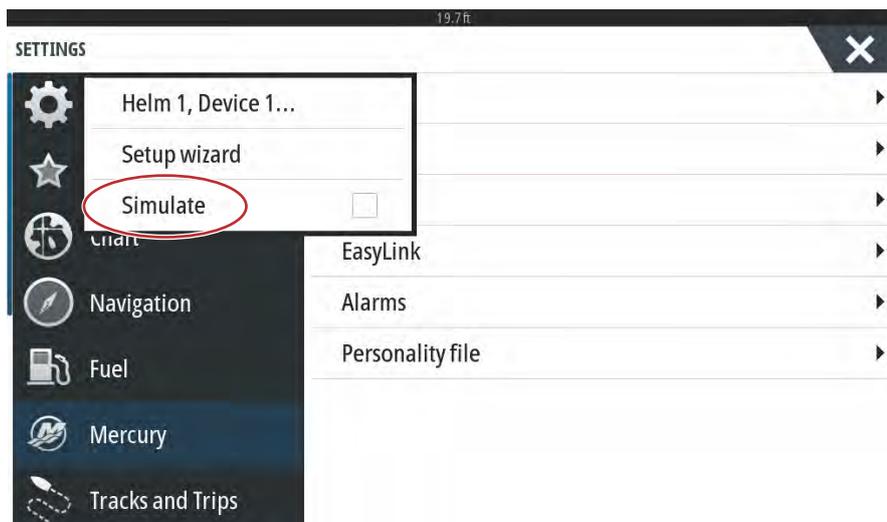
El Setup wizard (Asistente de la configuración) se describe en la Sección 2. Los cambios en el Setup wizard (Asistente de la configuración) pueden realizarse en cualquier momento mediante el acceso al programa a través de este menú.



61657

Simulate (Simulación)

Simulate (Simulación) se utiliza en los concesionarios para mostrar a los clientes las características de la pantalla. Cuando la unidad se encuentra en modo Simulate (Simulación), los datos de la pantalla no deben usarse como información de navegación. Todos los datos que se muestran durante Simulate (Simulación) se generan de manera aleatoria.



61658

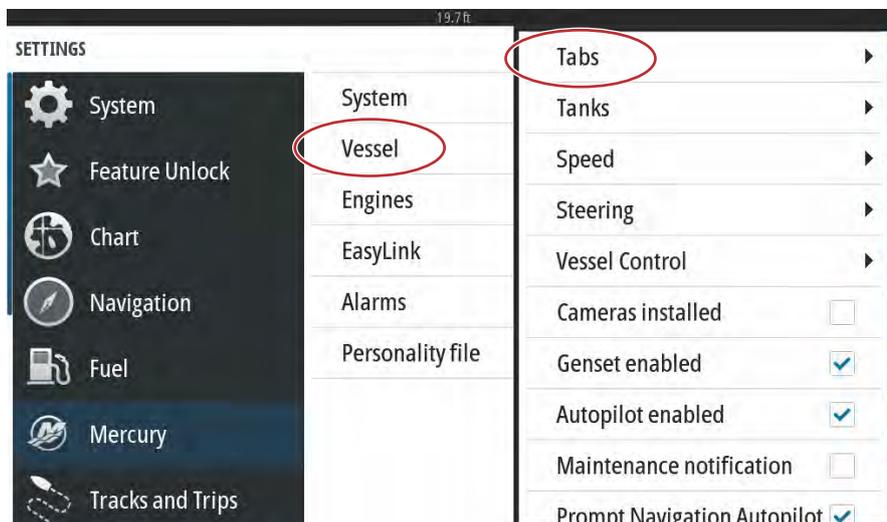
Configuración de la embarcación

Tabs (ALETAS)

Puede acceder al menú Settings (configuración) arrastrando hacia abajo desde fuera de la pantalla hasta la parte superior de esta. De este modo, se abrirá la ventana **System Controls** (controles del sistema). Seleccione el mosaico **Settings** (configuración). Se mostrará un menú en la parte izquierda de la pantalla. Seleccione **Mercury** de la lista de opciones. Se mostrará la ventana de configuración de VesselView controlada por el sistema de Mercury de la pantalla multifuncional.

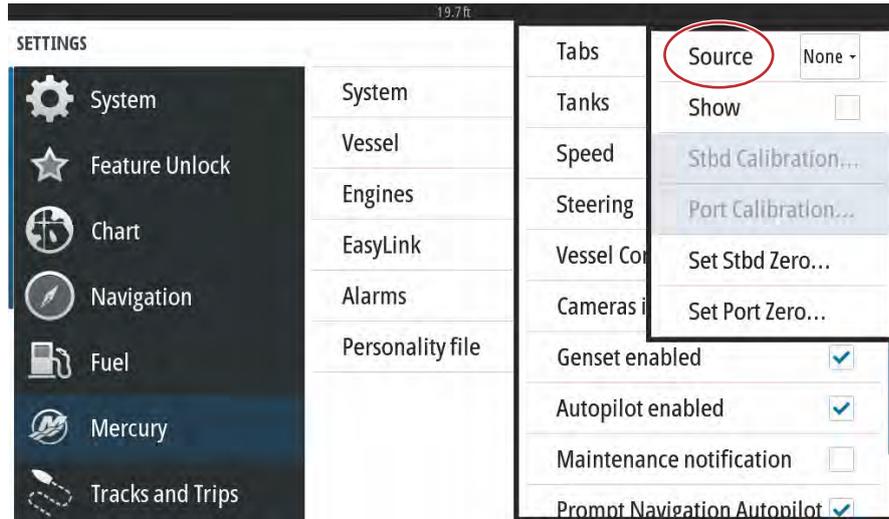
Seleccione la opción de configuración **Vessel** (embarcación).

Seleccione la opción **Tabs** (aleros).



61659

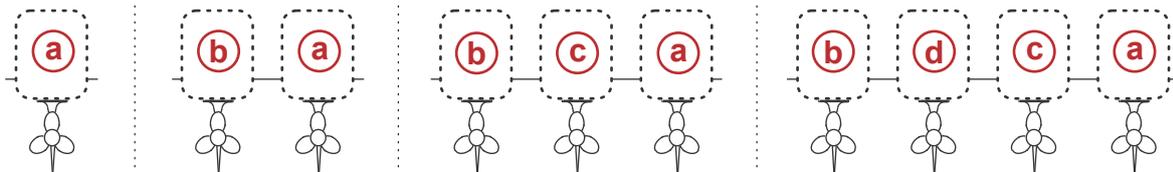
Al marcar la casilla **Show** (mostrar) en la configuración de los alerones, el operador puede visualizar las posiciones del alerón en la pantalla. La opción **Source** (fuente) permite seleccionar el fueraborda o la transmisión que enviará los datos del sensor del alerón a la red.



63238

Uno de los fueraborda o de los transmisores de la embarcación envía los datos del sensor de la aleta. Utilice la siguiente imagen para determinar la selección correcta.

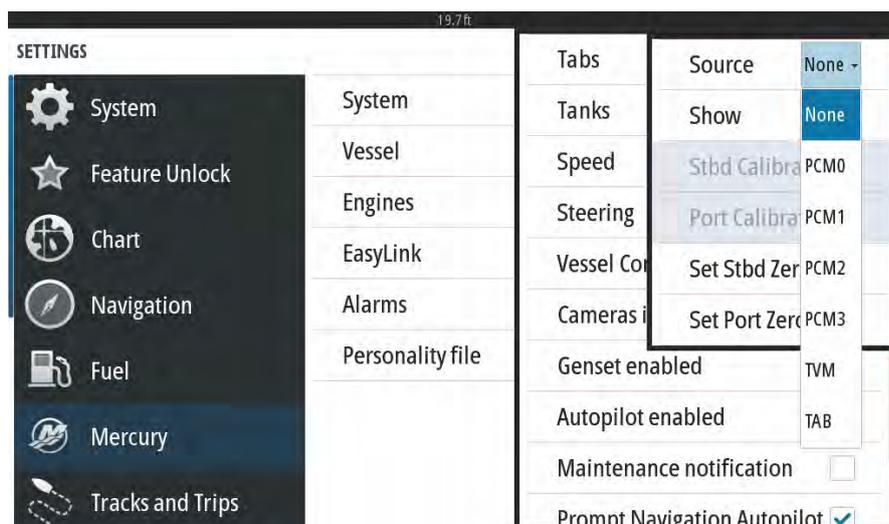
Aparte de las selecciones de PCM, se pueden seleccionar otras opciones: TAB (ALETA), módulo de la interfaz de compensación de la aleta, o TVM, módulo del vector de empuje, para enviar los datos de la aleta a VesselView.



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

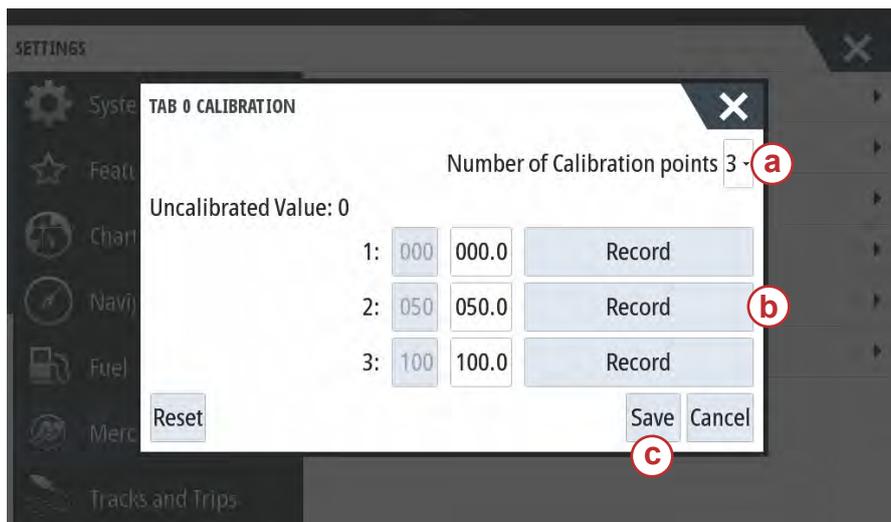


61661

La calibración de las Tabs (Aletas) permite al usuario situar las aletas en las posiciones superior e inferior, y registrar los porcentajes. Esto sirve de ayuda para determinar la posición real de compensación de 0°: el punto en el que las aletas están paralelas a la parte inferior de la embarcación. Las aletas calibradas correctamente mostrarán la posición exacta de los controles deslizantes en la pantalla.

Sección 4 - Configuración y calibración

Para calibrar las aletas, compense la aleta en paralelo al casco y registre la lectura. Este será el 0% real de las aletas. Compense la aleta hasta la parte inferior y registre la lectura. Este será el 100% real de las aletas. Seleccione Save (Guardar) para guardar los datos de la nueva aleta calibrada.

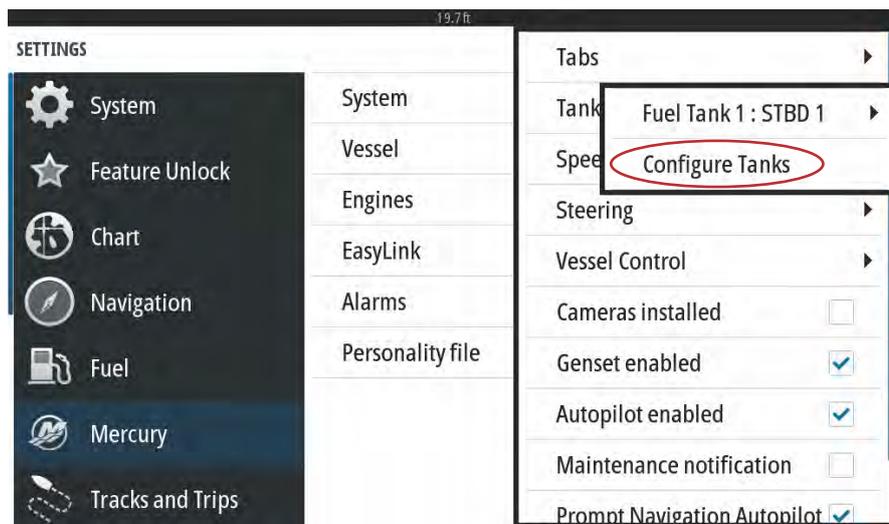


- a - Seleccione el número de puntos de calibración deseados
- b - Posición de las aletas para conservar un registro de datos
- c - Seleccione Save (Guardar) para guardar la calibración.

61669

El ajuste del fueraborda o de la transmisión a cero es la posición real de la aleta que aparecerá en la pantalla como 0%. Los usuarios pueden determinar en qué punto empezará la embarcación a planear en el agua. En esta posición, las aletas pueden estar en un porcentaje de ángulo descendente. La opción Set to Zero (Establecer a cero) permite al usuario conseguir el aspecto de planeo óptimo de la embarcación con una lectura de 0% en el indicador. A modo de ejemplo, la posición real de la aleta del 10% es donde la embarcación empieza a planear, de modo que VesselView lo mostrará como 0. Si se sitúa por debajo de 10%, mostrará números negativos.

Depósitos



63240

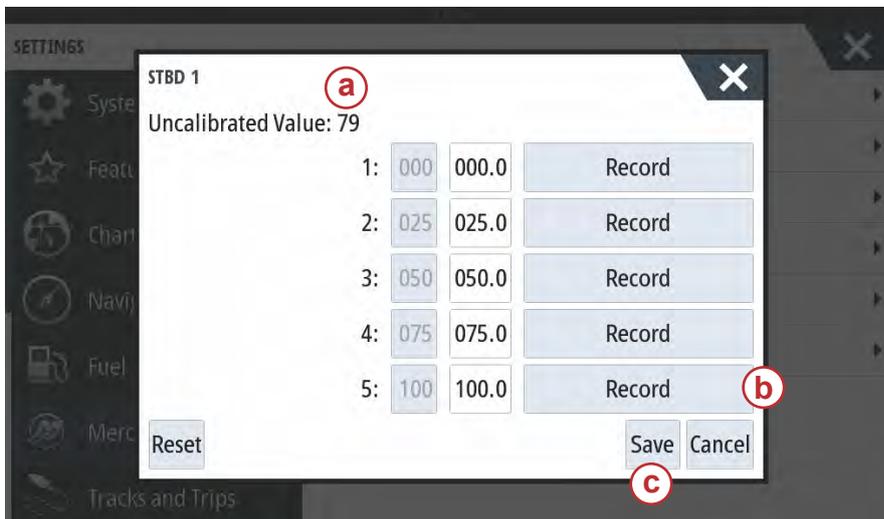
La configuración del depósito se incluye en el Setup wizard (Asistente de la configuración), pero los cambios adicionales y la configuración se pueden realizar en cualquier momento a través del menú Tanks (Depósitos).

En las calibraciones y configuración de los depósitos, se puede seleccionar el tipo de depósito, su capacidad y el método de calibración de los depósitos.

Source	%	Type	Capacity (gal)	Name
PORT 1	79	---	---	---
PORT 2	88	---	---	---
STBD 1	79	Fuel	100.00	STBD 1
STBD 2	88	---	---	---
Unmonitored	---	Fuel	---	---

63239

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 el aspecto de un depósito cuando el barco 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, comience con un depósito vacío que tenga una capacidad conocida. Bombéelo hasta llenar un cuarto de su capacidad y registre la posición del flotador o del emisor. Repita este procedimiento en incrementos de un cuarto hasta llenar el depósito y, cada vez que lo haga, registre 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. Cuando aparezca un depósito resaltado, seleccione la flecha del lado derecho de la pestaña para activar la pantalla de calibración. En la segunda columna se muestran las lecturas predeterminadas y se pueden seleccionar. En el siguiente ejemplo, sabemos que el depósito de combustible está lleno, pero recibimos una lectura de lleno al 79 %. Seleccione el botón de registro en la fila del 100 %. De este modo, VesselView considerará que una lectura del 79 % equivale al depósito lleno y ajustará como corresponda las lecturas de depósito mediado y vacío. Cuando el operador sabe cuál es el nivel de un depósito, se puede utilizar la calibración del depósito para corregir la lectura del medidor y que coincida con el nivel que se conoce en todo momento.



- a** - Lectura actual total antes de la calibración
- b** - Campos de registro de la calibración
- c** - Guardar los datos de la calibración actual

61671

Sección 4 - Configuración y calibración

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, al contrario de lo que sucede con los emisores convencionales. Los emisores de nivel normales del depósito indican 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 depósitos invertidos normalmente registran entre 0 y 180 ohmios; de este modo, 0 indica que el depósito está lleno y 180 que está vacío.

19.7 ft

DEVICE CONFIGURATION

STBD 1 TANK CONFIGURATION

Tank type
Fuel

Tank capacity (gallons)
0100.00

Name
STBD 1

Inverted sensor

OK Cancel

63507

NOTA: Consulte al fabricante del emisor del depósito de la embarcación para determinar si esta opción resulta adecuada para su situación.

Una vez completada la calibración del depósito, seleccione Save (Guardar) y la unidad regresará a la pantalla de navegación.

Velocidad

Con la configuración de Speed (Velocidad), el usuario puede seleccionar el tipo de sensor o transmisor desde donde VesselView recibirá los datos sobre la velocidad.

La configuración de Speed (Velocidad) se puede realizar con este menú.

La fuente de velocidad permite elegir un GPS y la fuente del GPS, la CAN P o la red CAN H. Al seleccionar la opción pitot, se accede a una selección de fuentes (PCM).

Los fueraborda o los transmisores de la embarcación envían los datos del sensor Pitot. Utilice las siguientes imágenes para determinar la selección correcta.

19.7 ft

SETTINGS

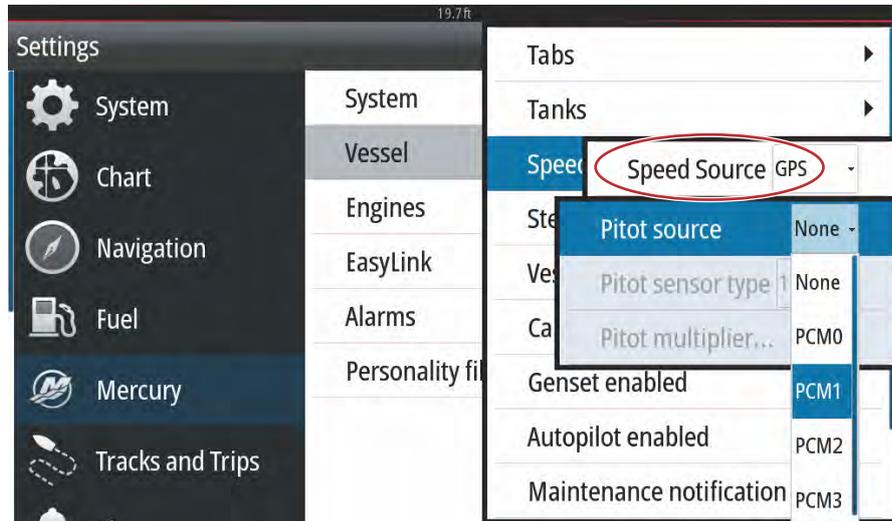
- System
- Feature Unlock
- Chart
- Navigation
- Fuel
- Mercury
- Tracks and Trips

- System
- Vessel
- Engines
- EasyLink
- Alarms
- Personality file

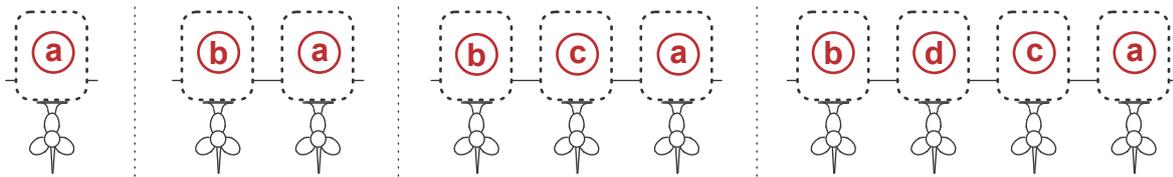
- Tabs
- Tanks
- Speed Source: GPS
- Steer: Pitot, Strategy
- Vessel: Paddle, GPS
- Cameras installed
- Genset enabled
- Autopilot enabled
- Maintenance notification
- Prompt Navigation Autopilot

64234

Estrategia de velocidad: opciones mecánicas o GPS



63241



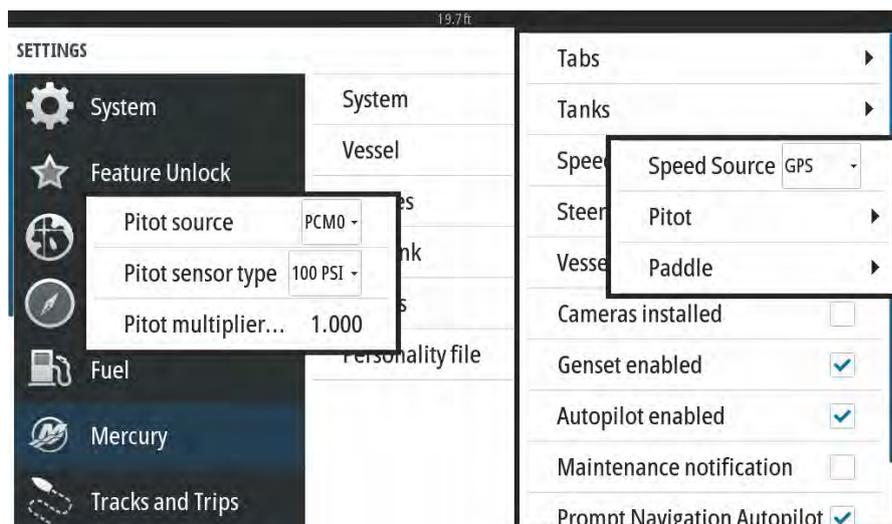
60056

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

Las opciones de tipo Pitot incluyen 100 psi y 200 psi. La opción de 200 psi solo se puede utilizar para seleccionar los modelos de fueraborda Mercury Racing.

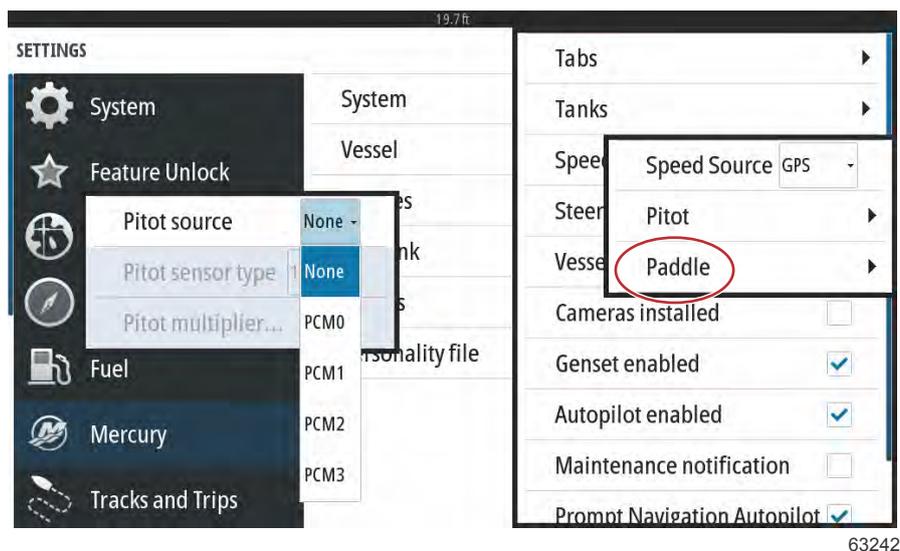
El multiplicador de Pitot utilizará 1.00 como configuración predeterminada y se puede aumentar o disminuir para corregir las lecturas de visualización de velocidad que registren datos demasiado altos o demasiado bajos. Para obtener una lectura de velocidad baja, aumente el multiplicador de Pitot seleccionando la ventana del multiplicador y utilice el teclado de la pantalla para introducir la cantidad. Para obtener una lectura de velocidad alta, disminuya el multiplicador de Pitot seleccionando la ventana del multiplicador y utilice el teclado de la pantalla para introducir la cantidad.



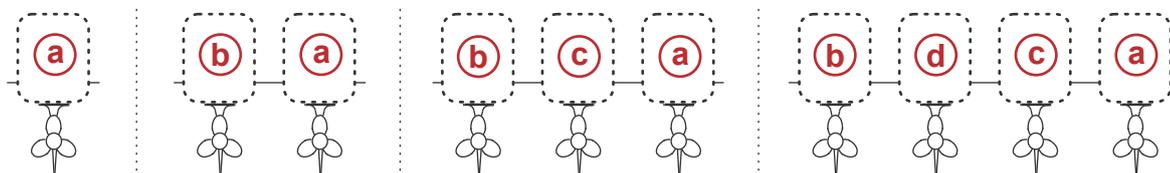
64235

Sección 4 - Configuración y calibración

Seleccione el fueraborda o la transmisión que enviará los datos de la rueda de paletas al VesselView. Utilice las siguientes imágenes para determinar la selección correcta.



63242



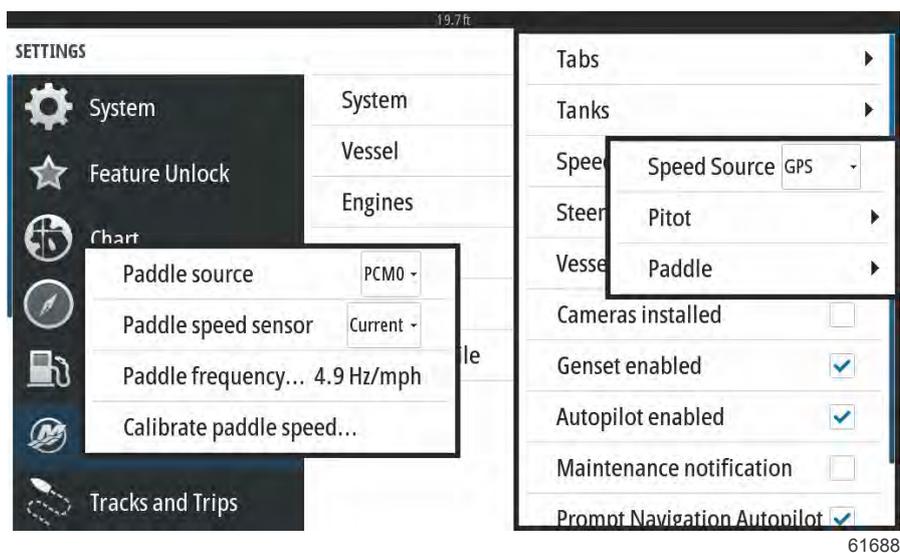
60056

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

El tipo de rueda de paletas puede elegirse entre el antiguo o el actual en función del modelo utilizado en la embarcación.

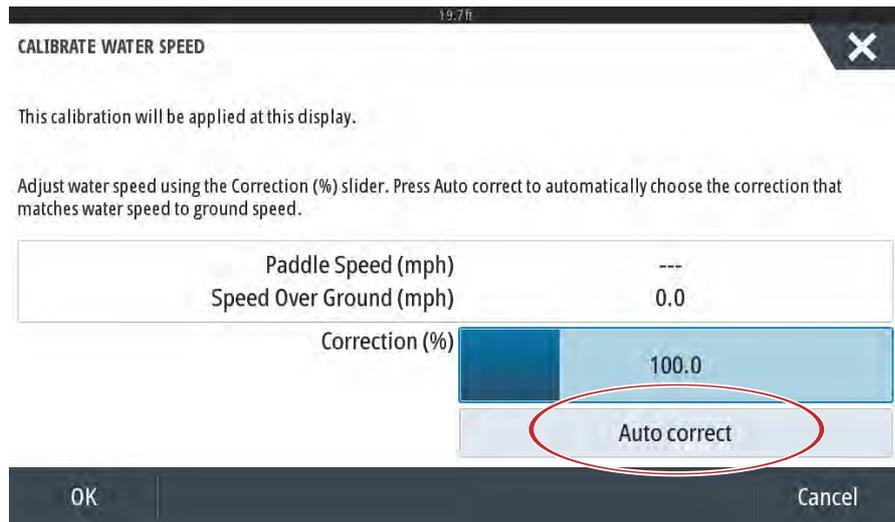
Se puede cambiar la frecuencia de la rueda de paletas para igualar los requisitos de diferentes sensores. La frecuencia del sensor de velocidad de la rueda de paletas suministrado por Mercury Marine es de 4,9 Hz por milla o 5,7 Hz por nudo. Compruebe las instrucciones suministradas con la rueda de paletas para ver la información específica sobre la frecuencia de salida de la rueda de paletas. Seleccione la ventana del multiplicador y utilice el teclado de la pantalla para introducir la cantidad. Al seleccionar Auto correct (Corrección automática) la rueda de paletas se sincronizará con la salida del GPS. La barra deslizante también puede utilizarse para lograr ese mismo resultado.



61688

La calibración de la rueda de paletas se realiza con un dispositivo GPS habilitado para que el usuario pueda ajustar la lectura de la rueda de paletas. Con el deslizador el usuario puede aumentar o disminuir los datos del transmisor de la rueda de paletas.

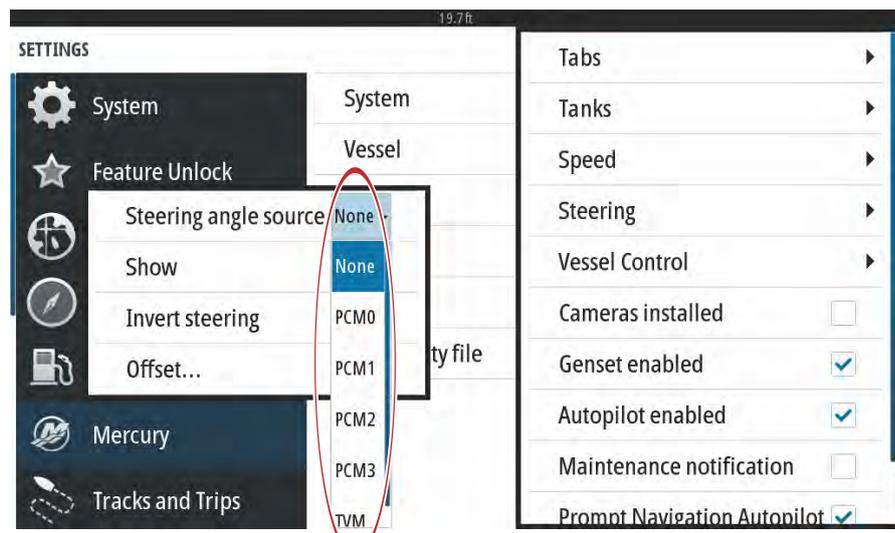
Al seleccionar Auto correct (Corrección automática) la rueda de paletas se sincronizará con la salida del GPS (en caso de estar instalado en la red). La barra deslizante también puede utilizarse para lograr ese mismo resultado.



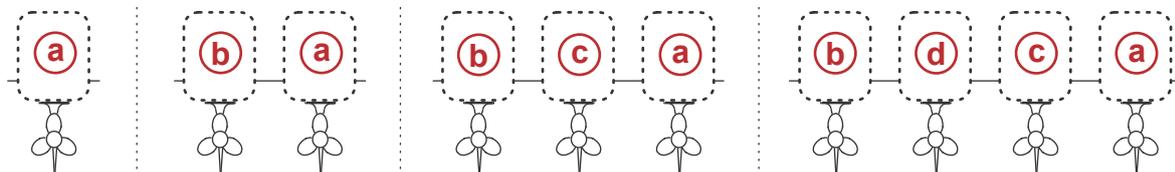
61689

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.



63243



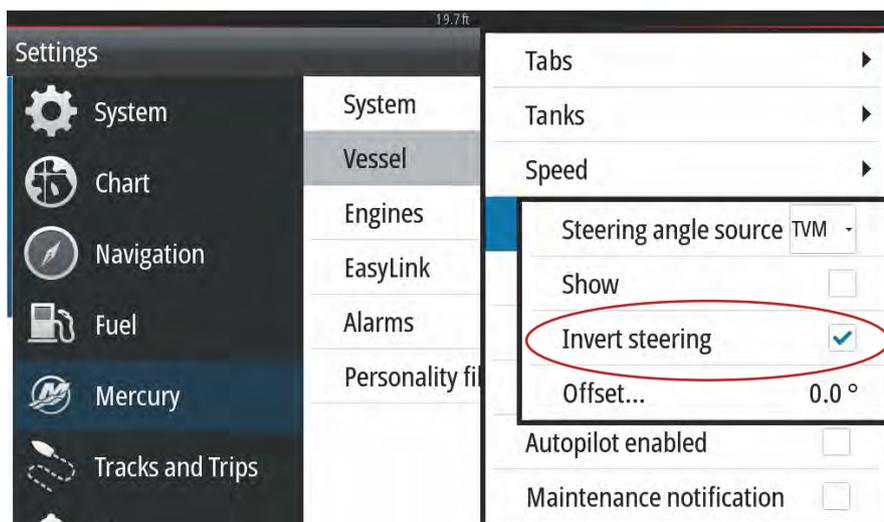
60056

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

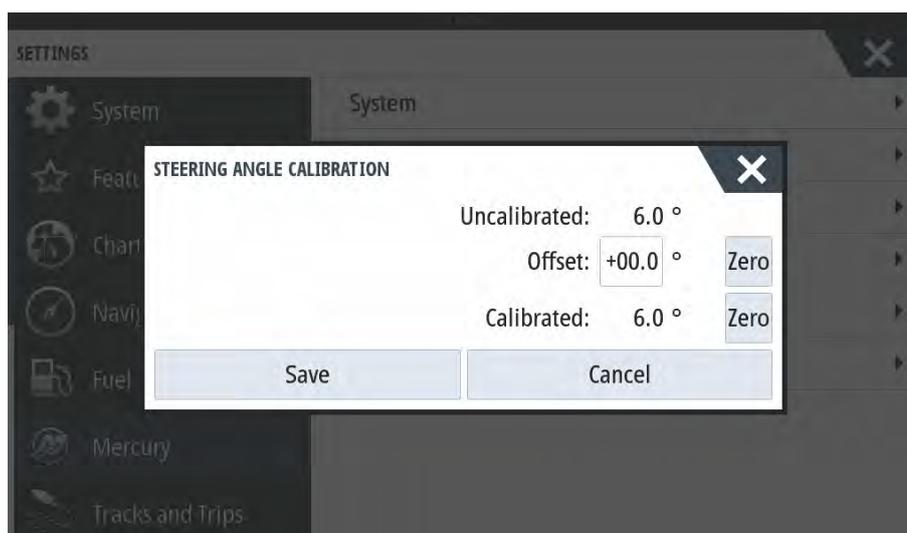
Sección 4 - Configuración y calibración

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.



63244

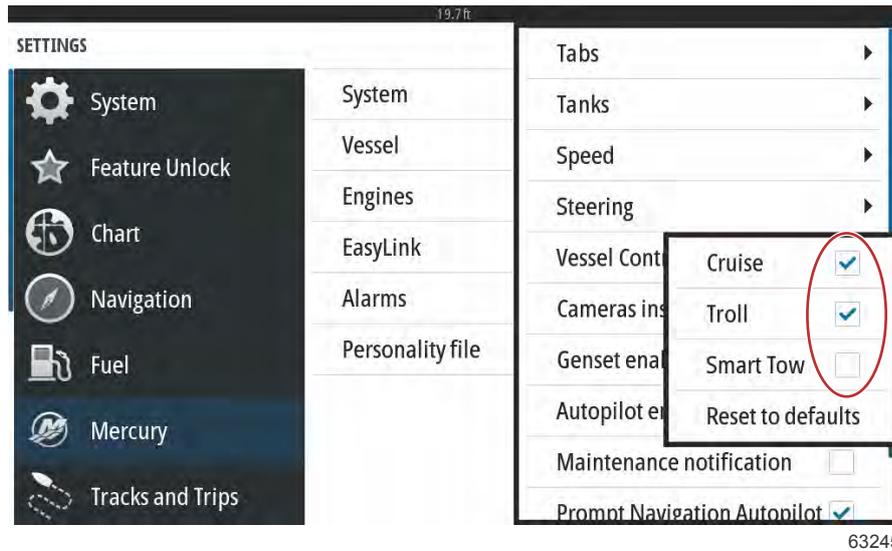
La opción Steering Offset (Equilibrado de la dirección) se utiliza para alinear a cero grados el fueraborda, el motor dentrofueraborda o el instalado a bordo. Cuando la transmisión se sitúa perpendicular al casco, el ángulo de dirección que aparece en la pantalla puede no coincidir con el sensor de dirección 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).



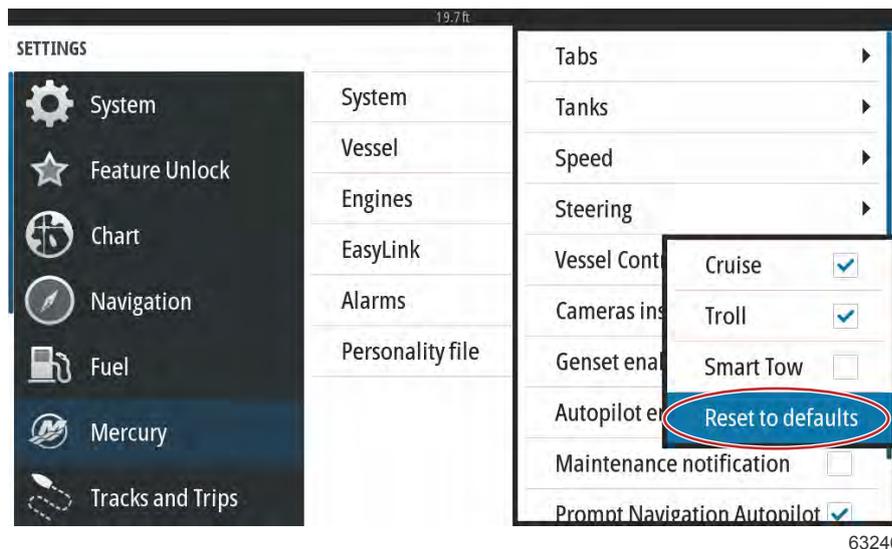
61699

Vessel Control (Control de la embarcación)

En la configuración de Vessel Control (Control de la embarcación) el usuario puede activar la disponibilidad de las funciones del piloto automático,



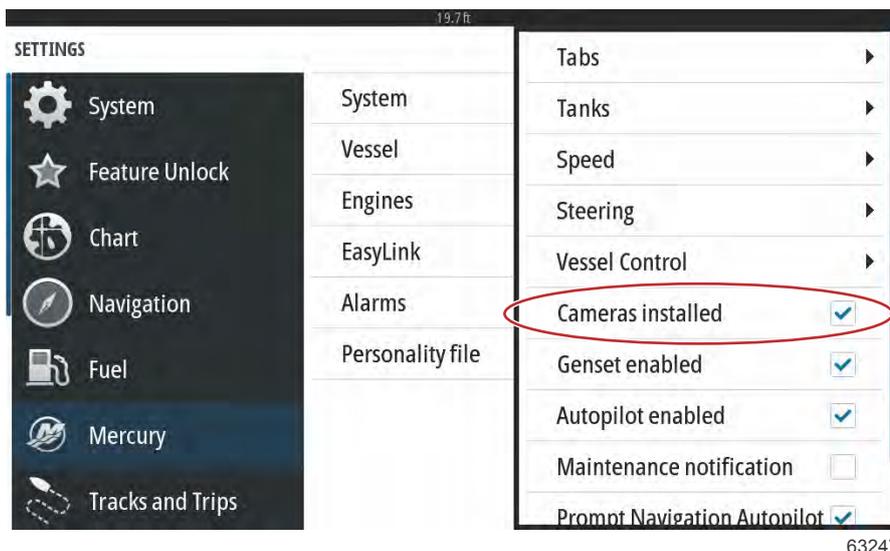
Las opciones que se pueden seleccionar como características del piloto automático son Cruise (cruce), Troll (pesca por curricán) y Smart Tow. Si se restablecen los valores predeterminados, se desmarcarán las características del piloto automático que no estén disponibles en el grupo de potencia de la embarcación elegida en el asistente de configuración.



NOTA: Si después de seleccionar la opción *Reset to defaults* (Restablecer a valores predeterminados), se desmarcan todas las casillas, indica que el motor no incluye las funciones del piloto automático de VesselView.

Cámaras instaladas

Las cámaras instaladas permiten ver los vídeos o las fuentes de la cámara en la pantalla del VesselView. VesselView incluye dos canales de vídeo. Puede seleccionar entre ver solo un canal o alternar la pantalla entre las cámaras de vídeo disponibles. El periodo de alternancia se puede establecer entre 5 y 120 segundos. La cámara puede optimizarse ajustando la configuración del vídeo. Los ajustes son de carácter individual para cada una de las fuentes.

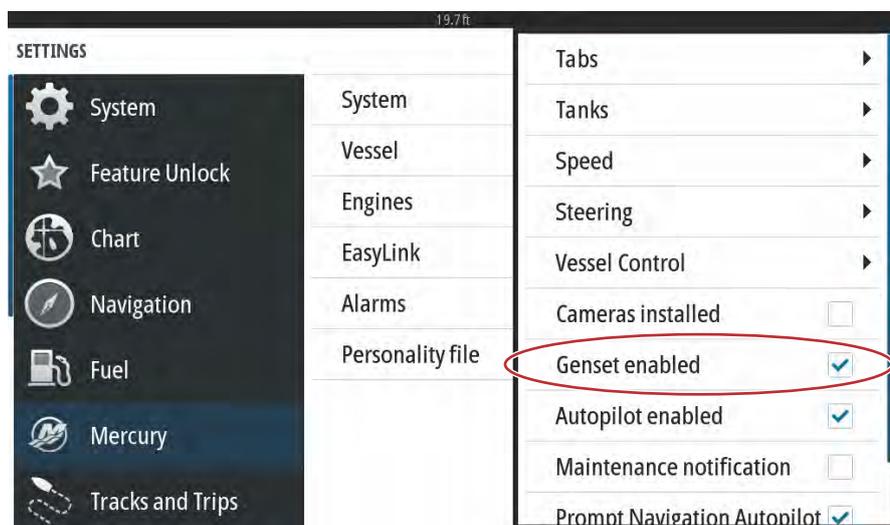


63247

IMPORTANTE: Si la embarcación no tiene cámaras instaladas, compruebe que esta opción está desmarcada. En determinadas situaciones, el VesselView puede sufrir alteraciones en la pantalla de datos si la casilla de Cameras installed (Cámaras instaladas) está marcada y el VesselView no puede localizar las fuentes de las cámaras.

Genset Enabled (Grupo electrógeno habilitado)

Con la opción Genset Enabled (Grupo electrógeno habilitado), VesselView puede solicitar a la red datos del grupo electrógeno.



63283

Cuando el generador se encuentra activado en VesselView, el operador puede seleccionar la pestaña Mercury en la barra del menú lateral izquierdo.



63268

Seleccione la opción MORE (más).



64239

Seleccione la opción GENSET (generador) en el menú.



63269

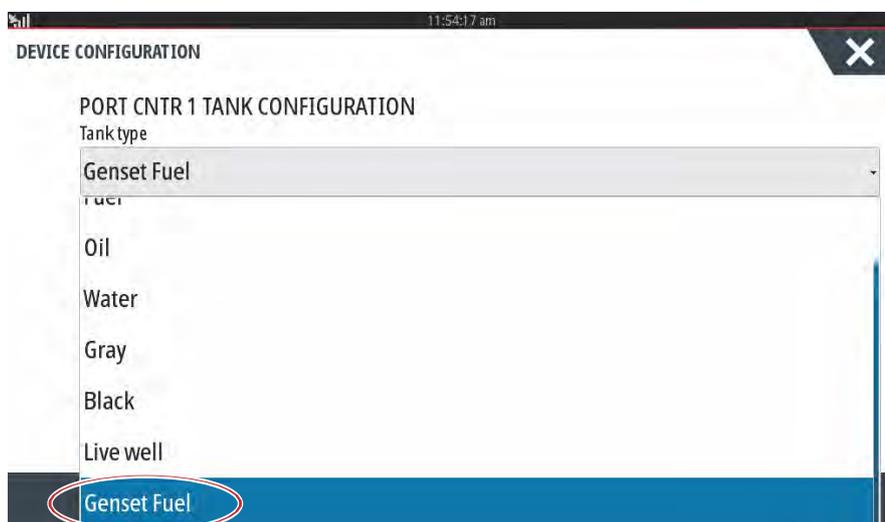
Sección 4 - Configuración y calibración

VesselView mostrará los datos del generador que esté conectado a la red de comunicación de la embarcación.



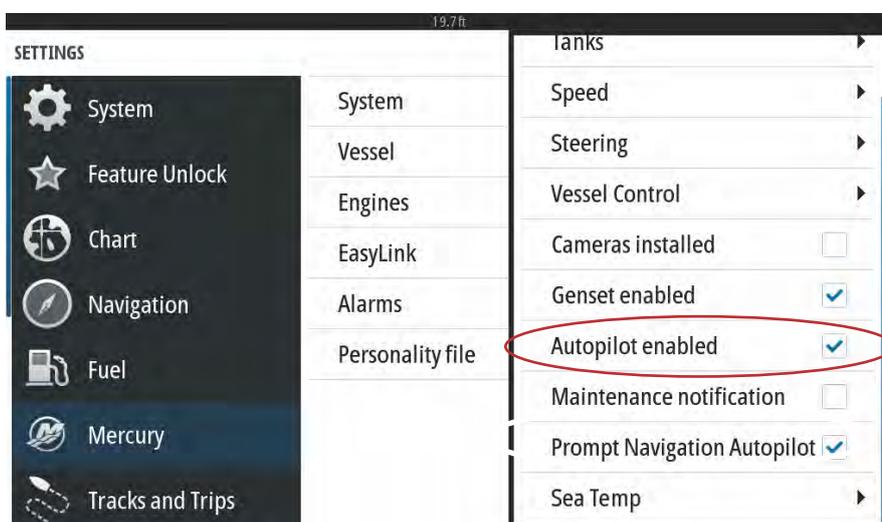
63270

NOTA: Para garantizar que se muestran los datos correctos de combustible del generador, deberá seleccionarse la opción **Genset Fuel** (combustible del generador) en la **Tank Configuration** (configuración del depósito) del **Setup Wizard** (asistente de configuración) o en el menú **Vessel Settings** (configuración de la embarcación).



63271

Piloto automático activado



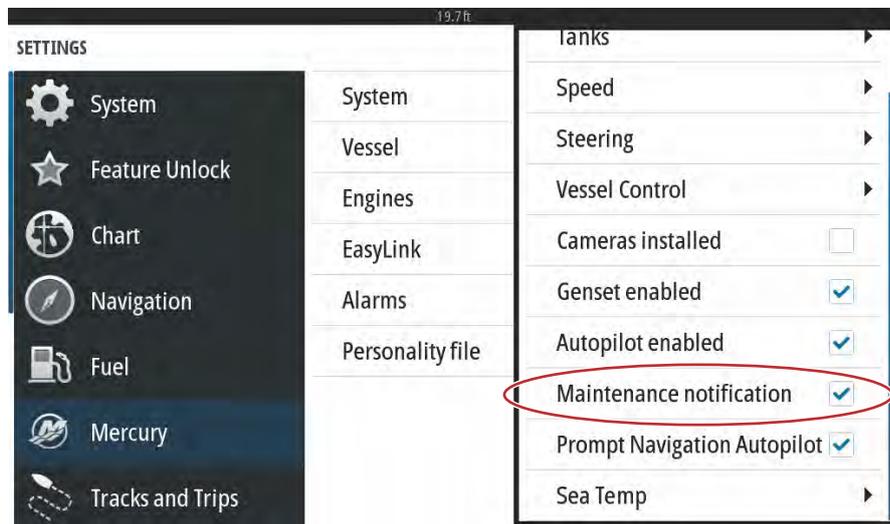
63288

Solo se deberá marcar la configuración de la activación del piloto automático si la embarcación no posee un sistema de piloto automático de Mercury. Los barcos que sí posean controles de Mercury y el sistema de pilotaje por palanca de mando no deben tener activada esta configuración. Si se activa esta configuración en una embarcación que cuente con la característica de piloto automático de Mercury, podrían provocarse efectos adversos y se podrían visualizar unos resultados incorrectos.

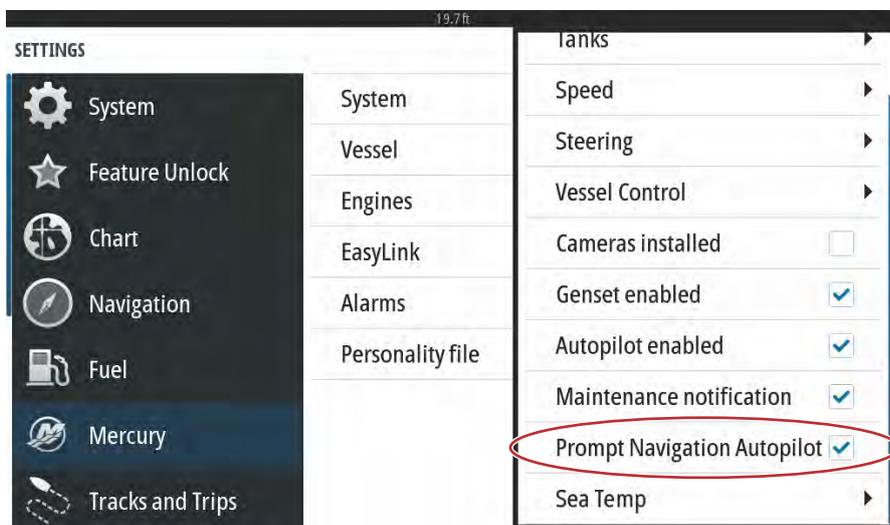
IMPORTANTE: En caso de que las características del piloto automático de Mercury no respondan o de que no se muestren correctamente, asegúrese de que esta casilla está desmarcada.

Notificación de mantenimiento

Con la casilla de verificación Maintenance notification (Notificación de mantenimiento), VesselView puede mostrar los elementos emergentes del mantenimiento programado en la pantalla.

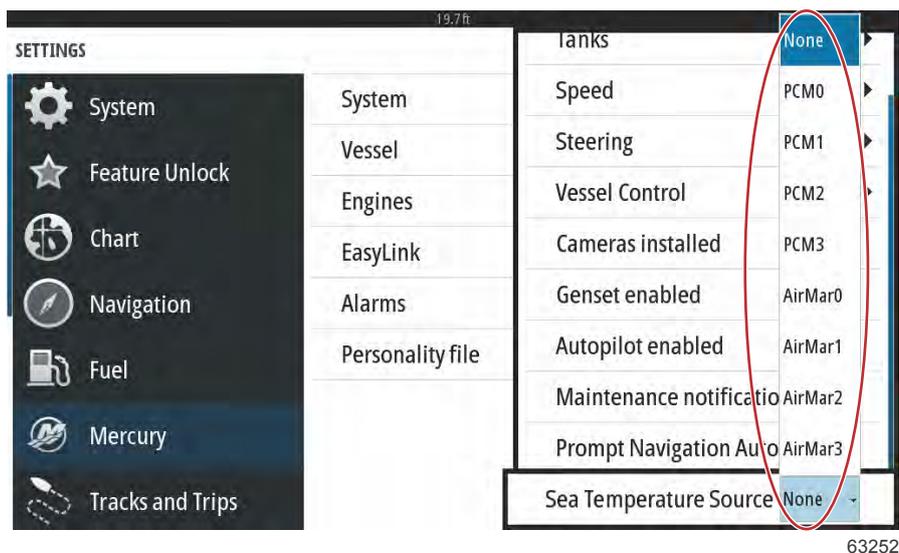


Mensaje emergente de piloto automático de navegación



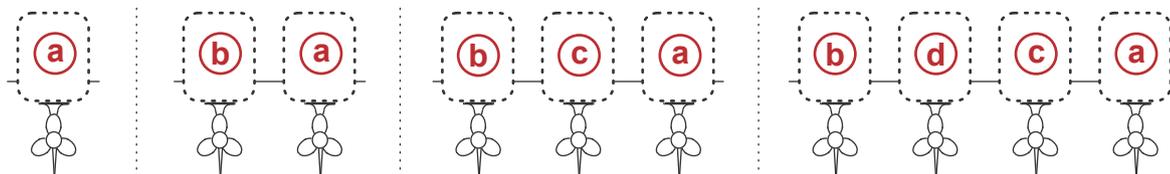
Temperatura del agua de mar

La opción Sea Temperature Source (Fuente de temperatura del agua de mar) puede seleccionarse eligiendo el motor que enviará los datos o seleccionando el sensor correspondiente en la lista.



63252

En la siguiente ilustración se muestra la ubicación física de los PCM.



60056

Ubicaciones del PCM

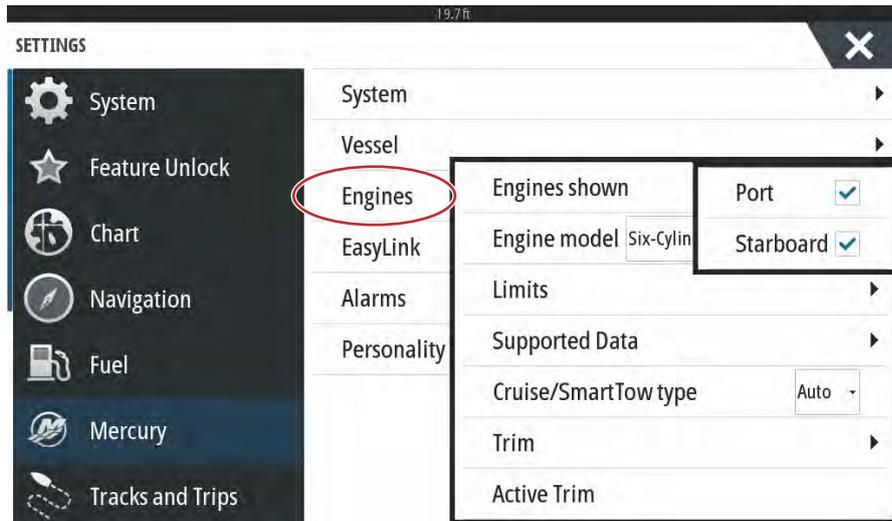
- a** - PCM0 = estribor o exterior de estribor
- b** - PCM1 = babor o exterior de babor
- c** - PCM2 = interior o centro de estribor
- d** - PCM3 = interior de babor

Configuración de los motores

Engines Shown (Mostrar motores)

El menú Settings (Configuración) aparecerá al deslizar el dedo hacia abajo desde fuera de la pantalla sobre la parte superior de la pantalla, y, de este modo, aparecerá la ventana System Controls (Controles del sistema). Seleccione la ventana Settings (Configuración). Aparecerá un menú en la parte izquierda de la pantalla. Seleccione Mercury en la lista de opciones. Aparecerá la ventana de configuración de VesselView controlada por la parte de la MFD de Mercury.

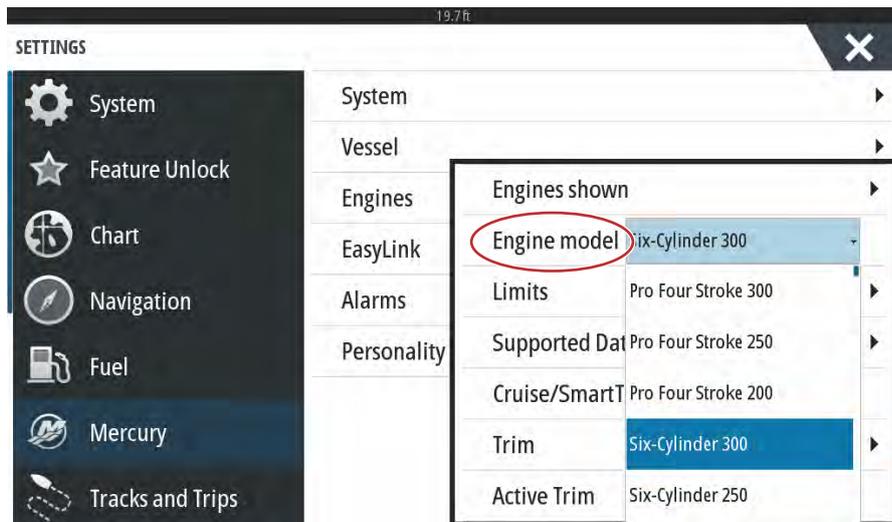
La opción Engines Shown (Mostrar motores) se incluye en el proceso de Setup wizard (Asistente de la configuración), pero las opciones de visualización pueden cambiarse en cualquier momento en el menú Engines settings (Configuración de los motores). En VesselView pueden mostrarse hasta un máximo de cuatro motores, en función de los motores que se hayan elegido en el proceso de Setup wizard (Asistente de la configuración). El usuario puede seleccionar los motores que quiera que se muestren. Al marcar o desmarcar la selección del motor, se determinará qué motores se mostrarán en VesselView.



61672

Modelo del motor

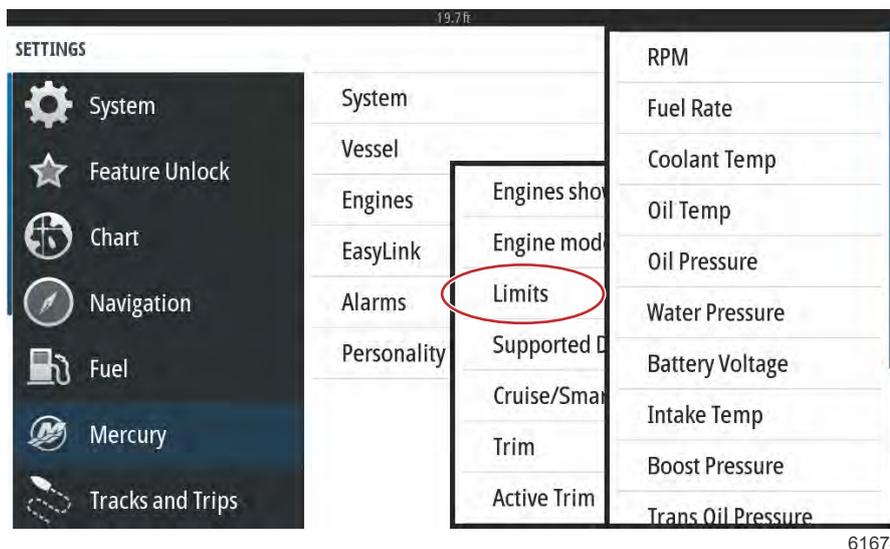
Al seleccionar el Engine Model (Modelo del motor), el usuario puede cambiar las descripciones del equipo motor. Los modelos de los motores se incluyen en el Setup wizard (Asistente de la configuración), pero los cambios se pueden realizar en cualquier momento. Los cambios que se realicen aquí pueden afectar a otras configuraciones y opciones de visualización no disponibles en VesselView.



61673

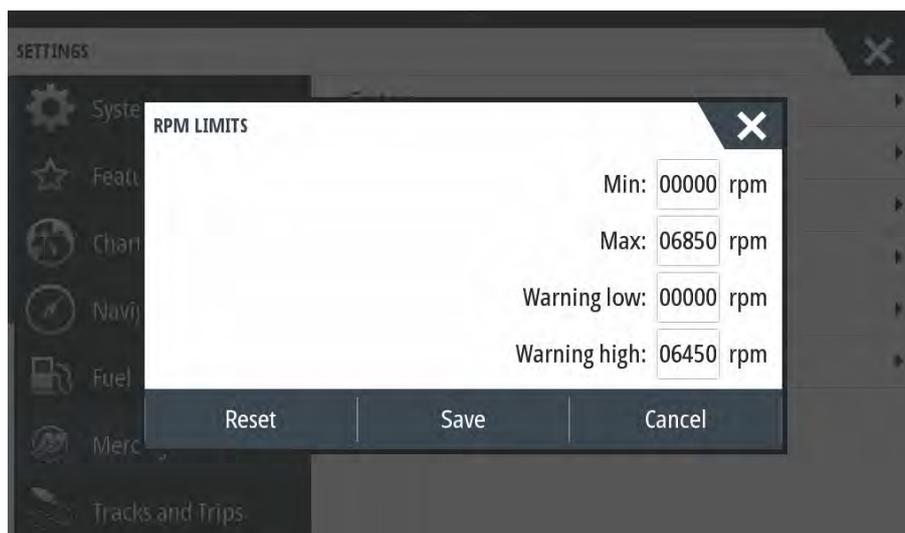
Límites

Con la opción Limits (Límites) pueden establecerse los intervalos específicos de numerosos parámetros de los datos de los motores, como por ejemplo, las RPM, la temperatura del refrigerante, la temperatura del aceite, el voltaje de la batería y la presión de alimentación. Los cambios realizados en los límites no afectará al equipo de motores ni al funcionamiento de la programación Guardian Engine de Mercury. Los límites reales del motor vienen establecidos en el módulo de control del motor programado en fábrica.



61674

En la siguiente imagen se muestra la pantalla habitual de los límites del motor.



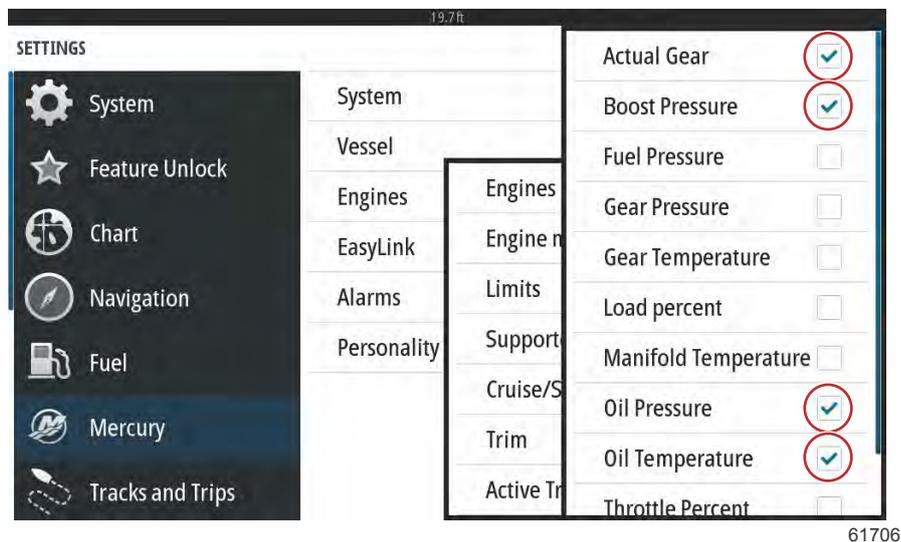
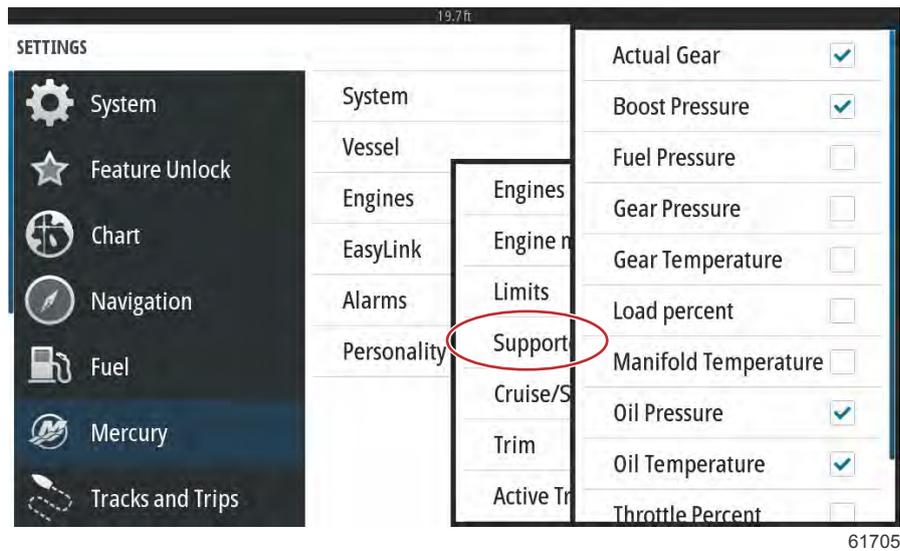
61675

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

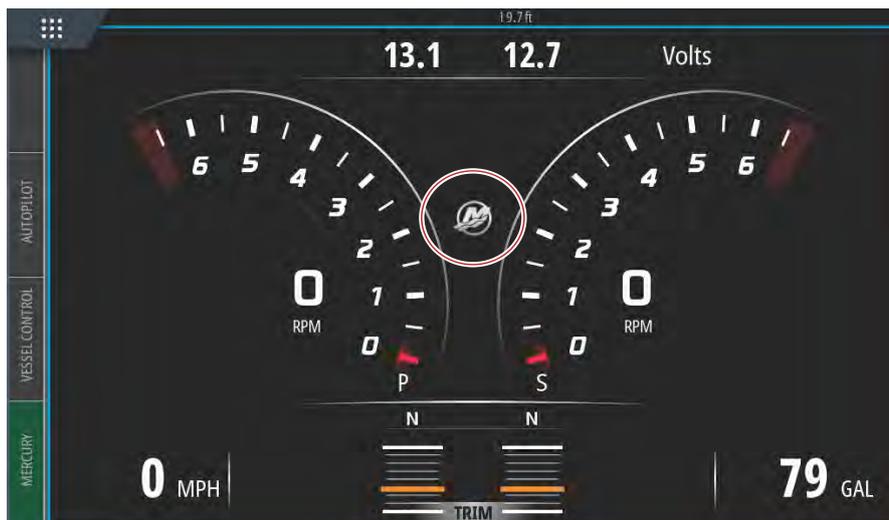
Con la opción Supported Data (Datos compatibles), el usuario puede seleccionar los tipos de datos que se mostrarán en el VesselView. La lista de las fuentes de datos depende del equipo motor seleccionado en el Setup wizard (Asistente de la configuración). Seleccione la casilla de verificación de cada elemento de datos que desee que se muestre en VesselView.



Los elementos de datos seleccionados aparecen rodeados por un círculo

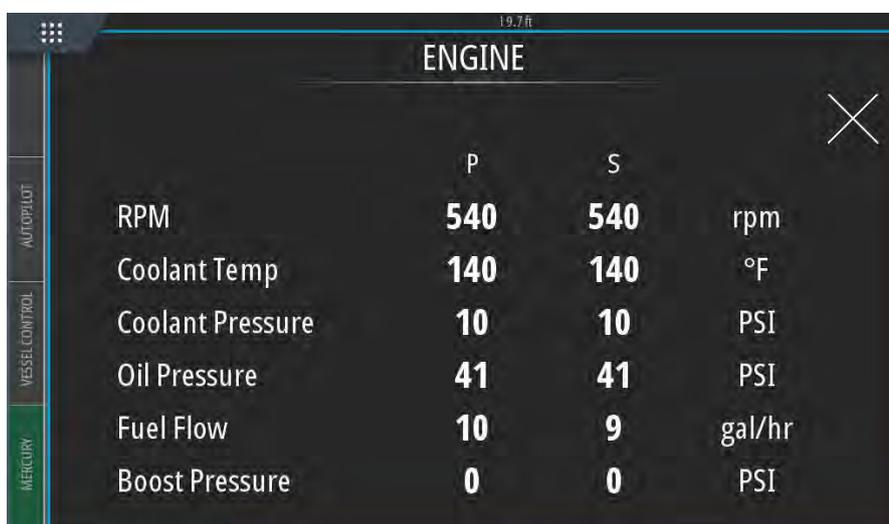
Sección 4 - Configuración y calibración

Para ver los elementos de datos seleccionados en la lista **Supported Data** (datos compatibles) mientras VesselView se encuentra en el modo de visualización operativa normal, toque el icono con la M del logo de Mercury entre los barridos de revoluciones por minuto/velocidad.



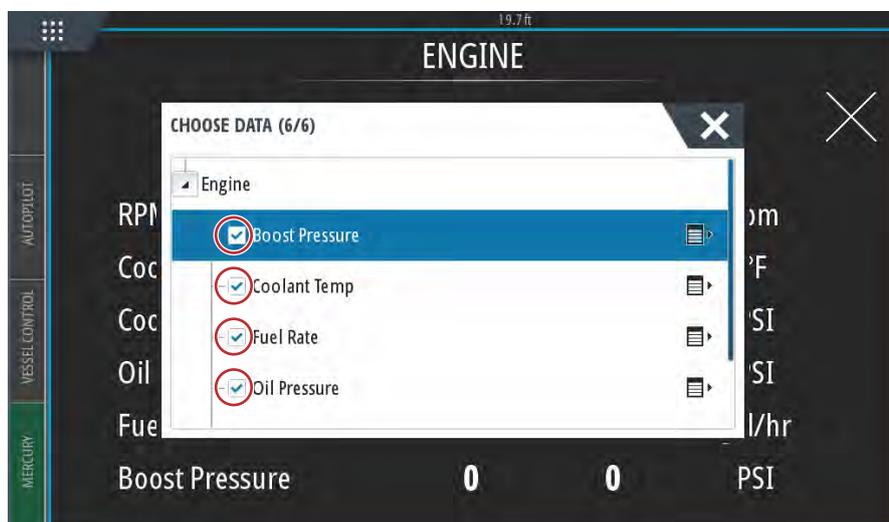
63272

Los elementos de datos compatibles seleccionados, seis como máximo, se mostrarán en una sola pantalla.



63273

Para cambiar el contenido de esta pantalla de datos del motor, mantenga pulsada la pantalla durante varios segundos. Cuando termine de realizar las selecciones, toque la X situada en la esquina superior derecha de la pantalla para cerrarla.

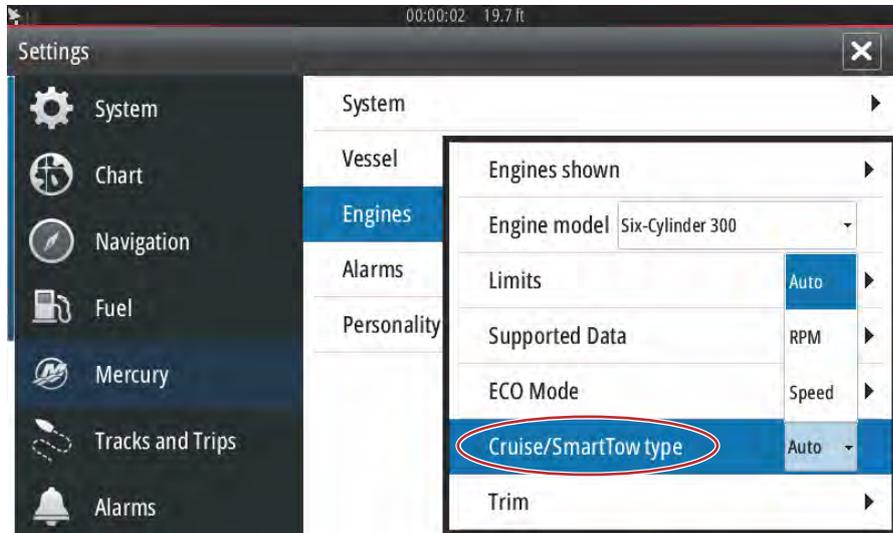


63274

Toque las casillas para marcar o desmarcar cada selección de datos. Una vez realizadas todas las selecciones, pulse la **X** para cerrar esta ventana y volver a la pantalla **Engine Data** (datos del motor).

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

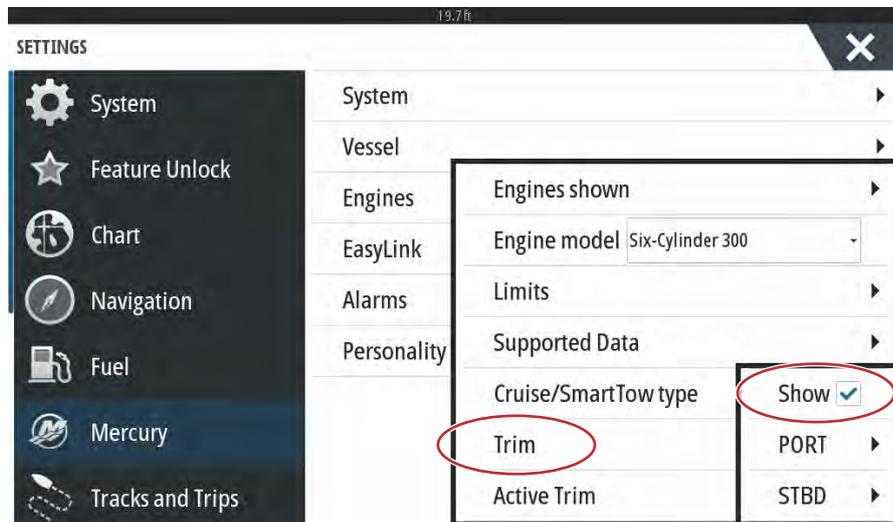
Con la configuración Cruise/Smart Tow Type (Tipo Crucero/Remolque inteligente), el usuario puede seleccionar el sensor desde donde el programa Cruise autopilot (Piloto automático de crucero) y el programa Smart Tow (Remolque inteligente) envían los perfiles para obtener los datos de velocidad. Las opciones 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).



61712

Compensación

El operador puede activar la casilla Show (mostrar) en la configuración de la compensación para visualizar el gráfico de estado de la compensación en la pantalla.

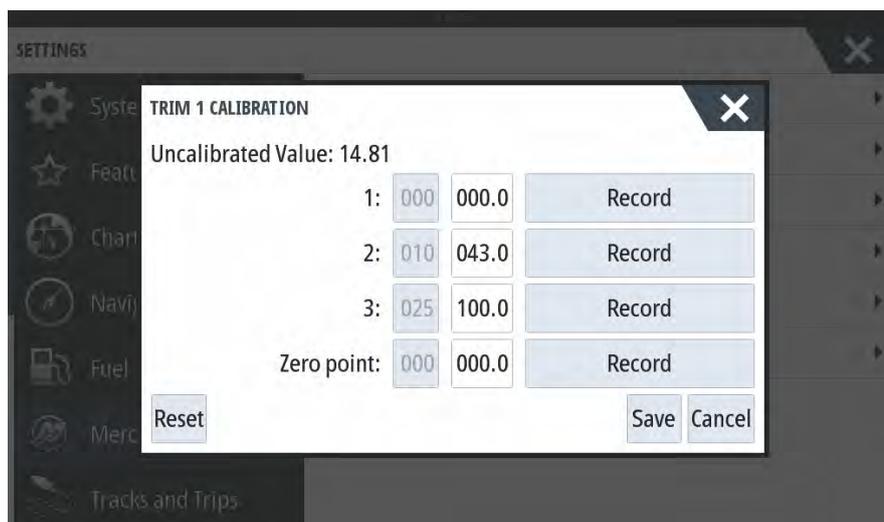


61715

La calibración de Trim (Compensación) permite al usuario situar las aletas en las posiciones interna y externa, y registrar los porcentajes. Esto sirve de ayuda para determinar la posición real de compensación de 0°: el punto en el que la compensación está paralelo a la parte inferior de la embarcación. La compensación correctamente calibrada mostrará la posición exacta de los controles deslizantes en la pantalla.

Sección 4 - Configuración y calibración

Para calibrar la compensación, compense los motores y registre la lectura de la fila 1. Este será el 0% real de la compensación. Compense los motores hacia fuera y registre la lectura de la fila 3. Este será el 100% real de compensación. El Zero point (Punto cero) se obtiene cuando los motores están situados en paralelo con la parte inferior de la embarcación. Registre esa posición. Seleccione Save (Guardar) para guardar los datos de la nueva compensación calibrada.



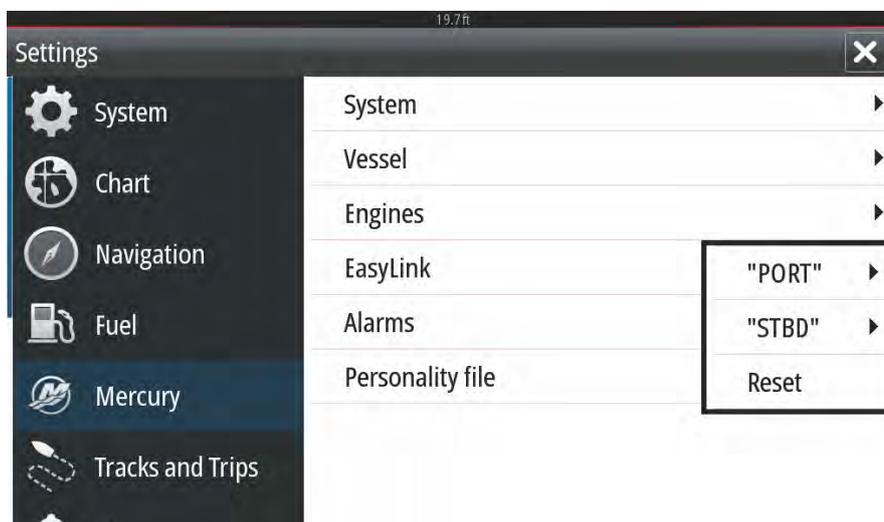
61716

Configuración de EasyLink

Integración del indicador EasyLink

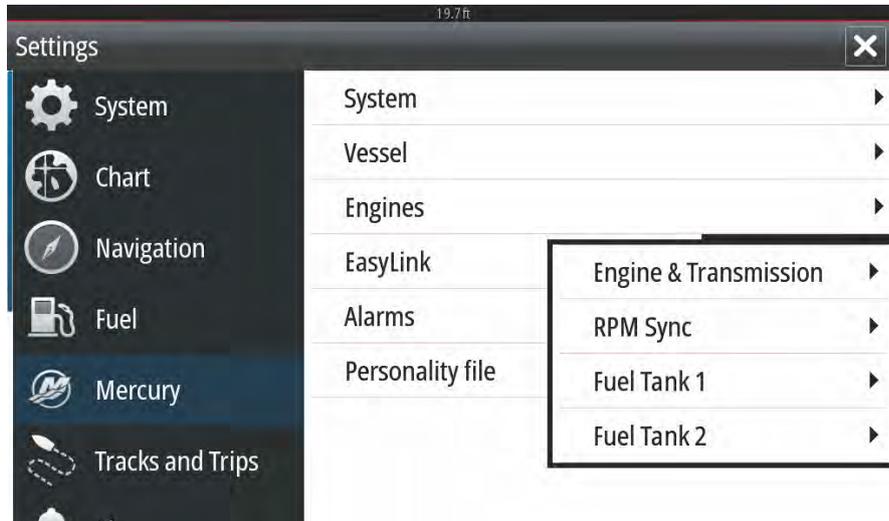
Las embarcaciones con indicadores SC 100 deben tener EasyLink activado (marca de verificación) en VesselView para poder recibir los datos en dicho indicador.

Enlace fácil		
Babor y estribor >	Motor y transmisión >	Babor o estribor – Activado (marca de verificación), desactivado (sin marca de verificación)
	Sincr RPM	Activados (marca de verificación), desactivados (sin marca de verificación)
	Depósito de combustible 1	Activados (marca de verificación), desactivados (sin marca de verificación)
	Depósito de combustible 2	Activados (marca de verificación), desactivados (sin marca de verificación)



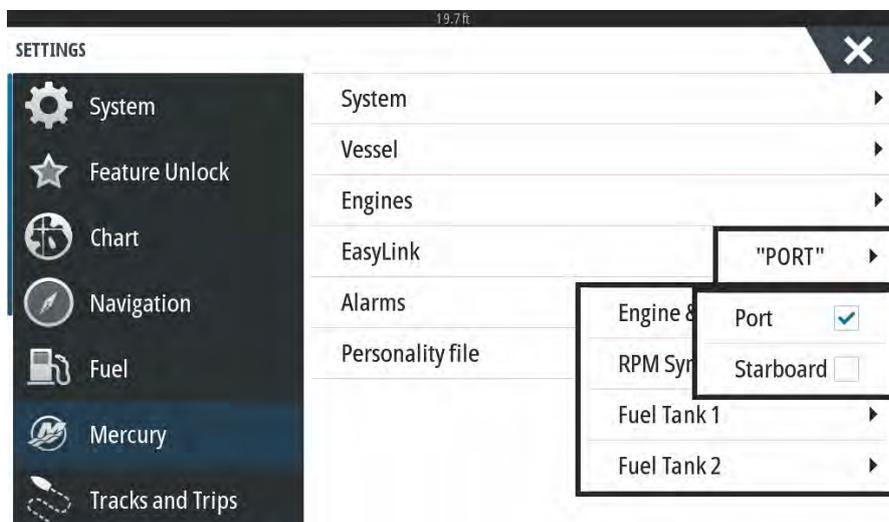
63150

Pantalla del menú principal de EasyLink



63151

Menú de opciones de EasyLink



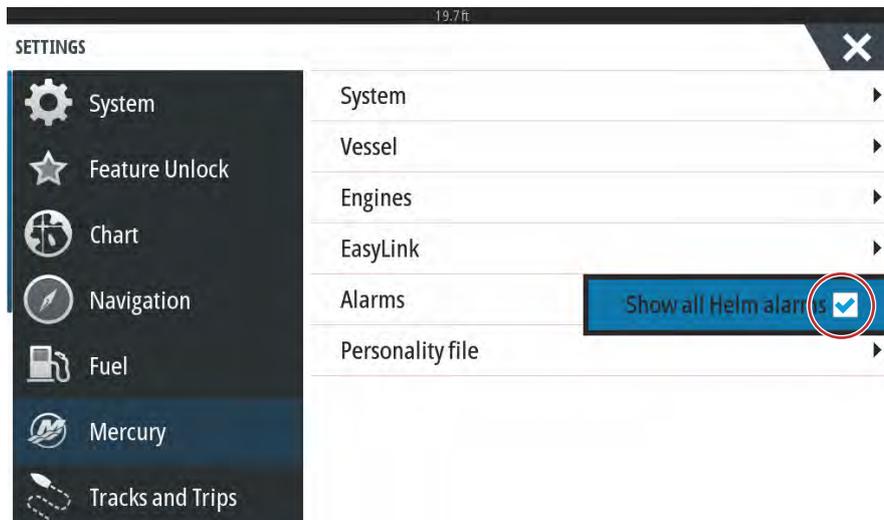
63152

Opciones de selección de datos de la fuente EasyLink

Alarmas

Configuración de Alarmas (Alarmas)

La opción Show all Helm alarms (Mostrar todas las alarmas del timón) puede marcarse para ver todas las alarmas de todas las pantallas de VesselView. Si se desmarca esta opción se perderán las notificaciones sobre otros VesselView con instalaciones de varios dispositivos.

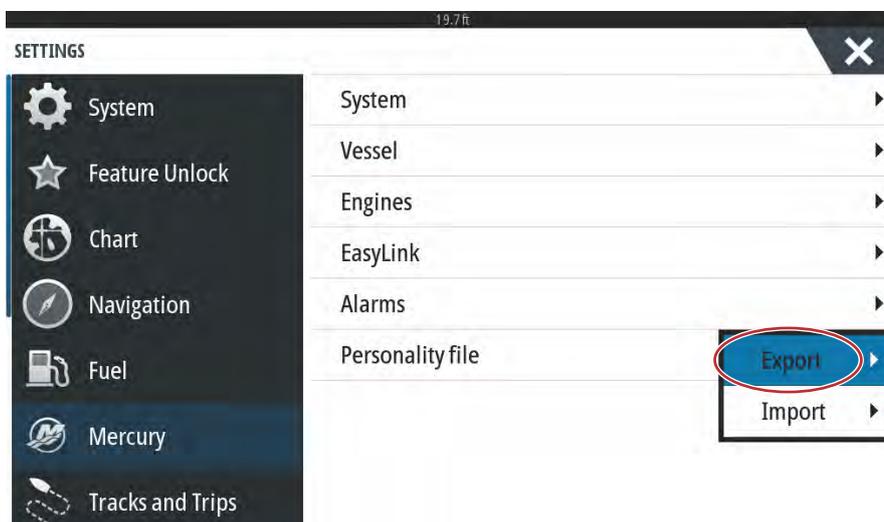


61718

Archivo de personalidad

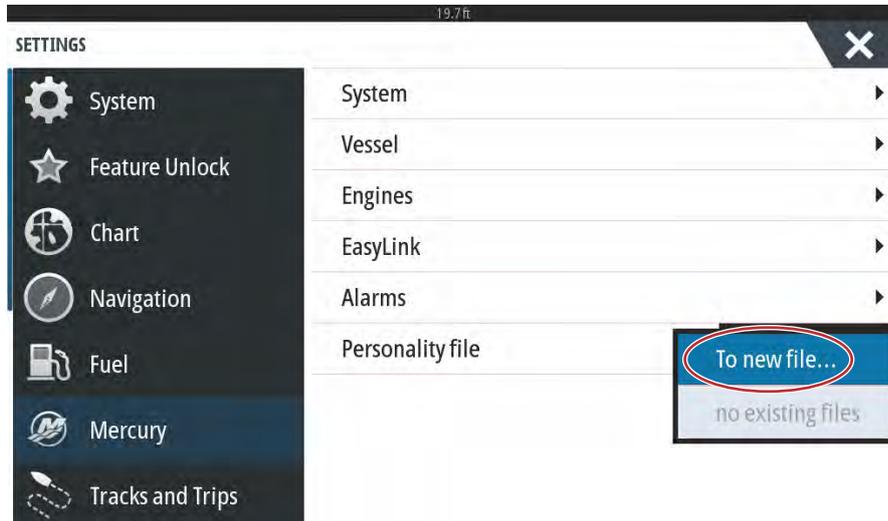
Export (Exportar)

El archivo Personality (Personalidad) de una embarcación está compuesto de todas las configuraciones que se han realizado en un dispositivo VesselView. Para exportar esta personalidad, inserte una tarjeta SD en la ranura del puerto de la tarjeta y seleccione Export (Exportar). Extraiga la tarjeta SD y transfiera ese archivo a otro dispositivo VesselView Link con la opción Import (Importar).



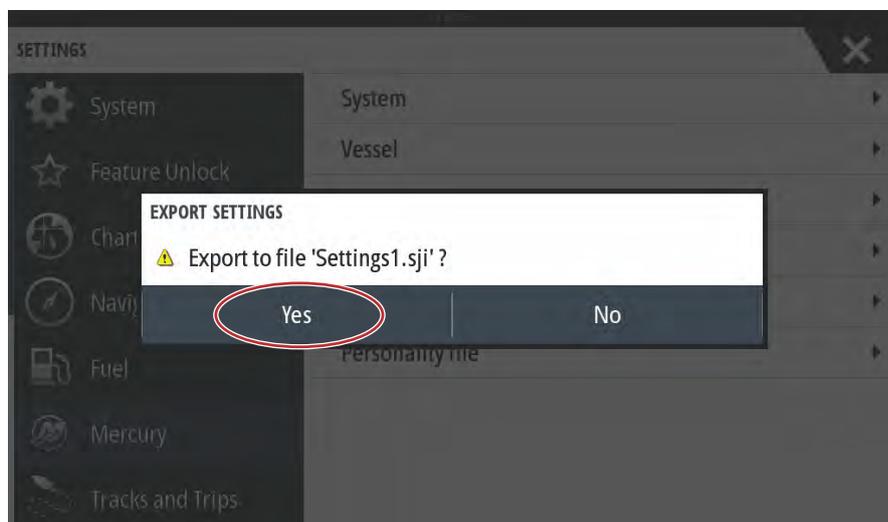
61719

Seleccione Export (Exportar)



61720

Seleccione To new file... (A nuevo archivo...)



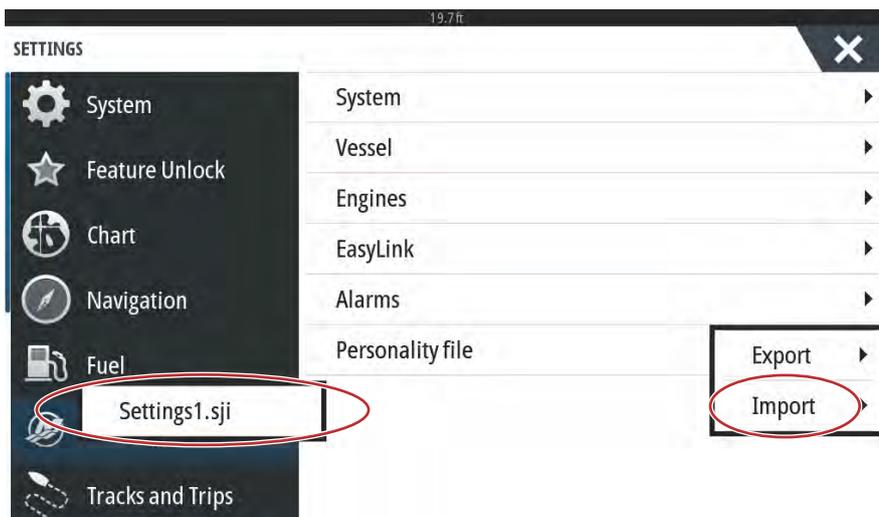
61721

Seleccione Yes (Sí)

El nuevo archivo Personality (Personalidad) se escribirá en el nivel superior de la tarjeta de memoria. No se guardará dentro de ninguna tarjeta de la memoria SD.

Importar

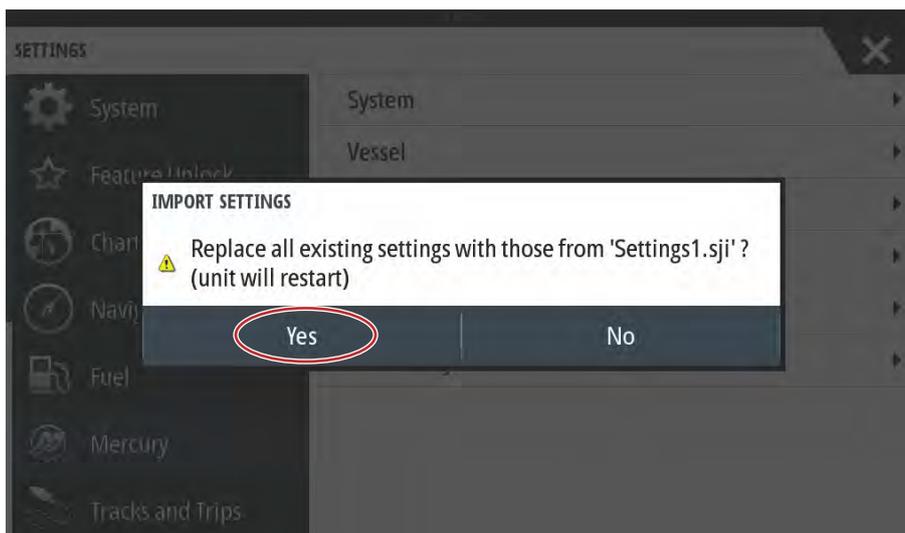
Para Import (Importar) un Personality file (Archivo de personalidad), inserte una tarjeta SD en el puerto de la tarjeta que tiene guardado un Personality file (Archivo de personalidad) de VesselView. Seleccione Import (Importar). En la pantalla aparecerá una lista con los archivos detectados. Seleccione el archivo y empiece la importación.



61722

Archivo de personalidad

Se le solicitará una vez más que sustituya toda la configuración existente. Seleccione Yes (Si). El VesselView importará el nuevo Personality file (Archivo de personalidad) y se reiniciará la unidad.



61723

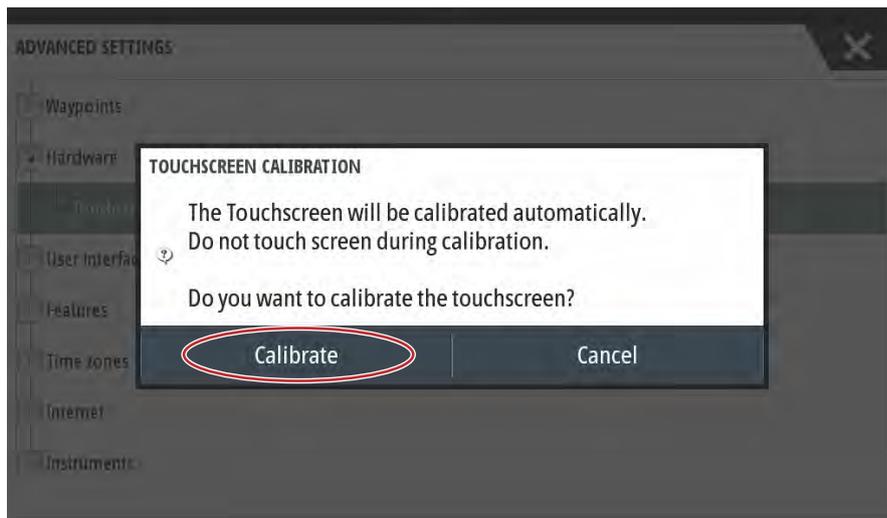
Calibración de la pantalla táctil

La pantalla táctil se puede calibrar de forma periódica. En caso de que las zonas habilitadas para tocar o realizar un desplazamiento no respondan, active el menú System Controls (controles del sistema) desplazándose desde la parte superior de la unidad hasta la pantalla. Seleccione la opción Settings (configuración). Seleccione System (sistema). Seleccione la opción Advanced (avanzado). Seleccione la opción del menú Hardware para acceder al menú Touchscreen calibration (calibración de la pantalla táctil).



61493

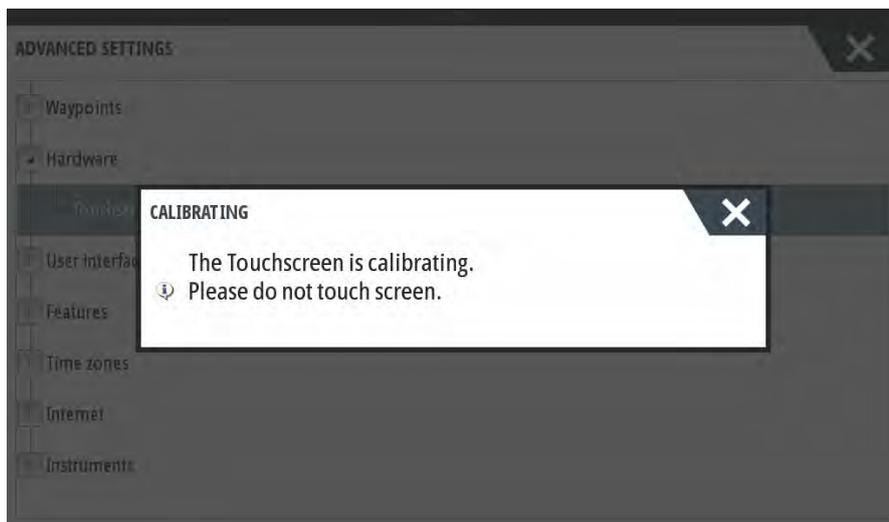
VesselView solicitará al usuario que confirme la Touchscreen calibration (Calibración de la pantalla táctil). Para continuar con la calibración, seleccione Calibrate (Calibrar).



61494

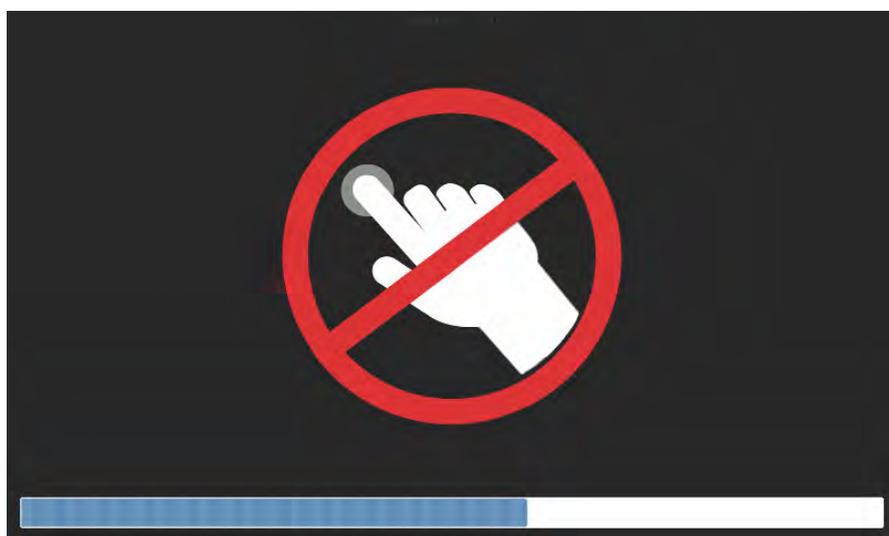
Sección 4 - Configuración y calibración

Es importante no tocar la pantalla durante el proceso de calibración.



61496

Aparecerá un barra de progreso para que el usuario tenga en cuenta que se está realizando el proceso. Una vez finalizada la calibración, la pantalla volverá al menú Advanced Settings (Configuración avanzada).



61499

Sección 5 - Alarmas de advertencia

Índice

Advertencias. Fallos y alarmas.....	98	Alarmas de Shallow Water and Low Fuel Alarms
Advertencias - Fallos y alarmas.....	98	(Aguas poco profundas y Combustible bajo) ...

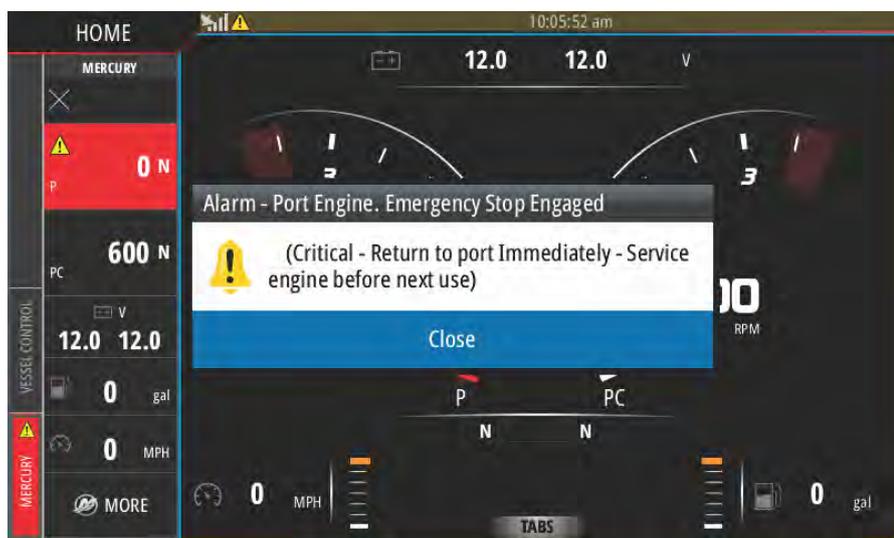
Advertencias. Fallos y alarmas

Advertencias - Fallos y alarmas

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.

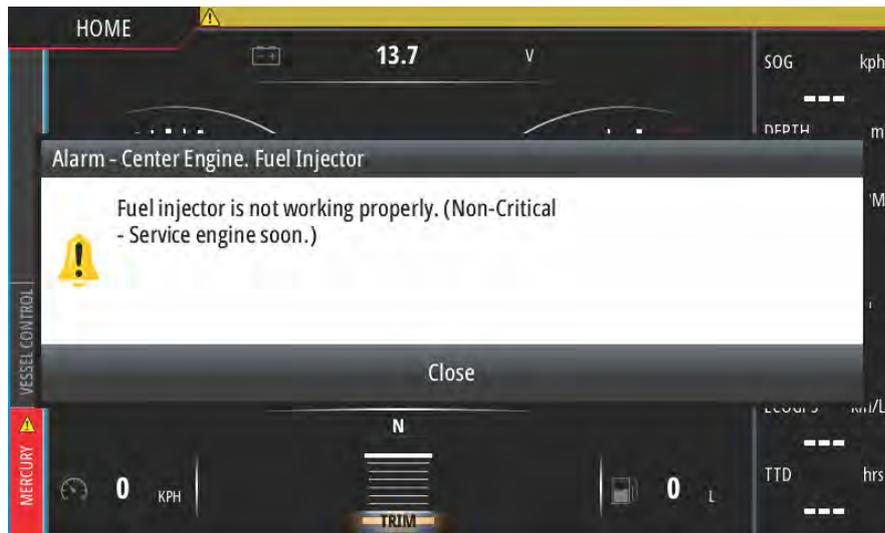
Cuando se active el fallo de la alarma, en la pestaña Mercury situada en la parte izquierda de la pantalla aparecerá en color rojo con un símbolo de advertencia internacional. Cuando se active una alarma, en la pantalla aparecerá una ventana en la que se mostrará la advertencia y el texto de la alarma con una breve descripción de las medidas que deben adoptarse.

En las siguientes imágenes se muestra la ventana de la alarma en el centro de la pantalla con la barra de la parte izquierda en el estado de cerrada y abierta.



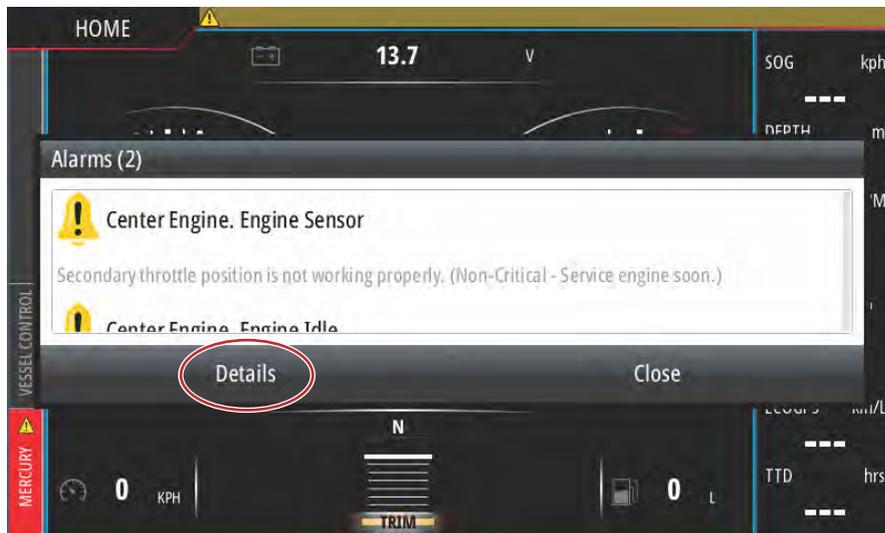
Las alarmas críticas suelen ir acompañadas de una respuesta del sistema Guardian Engine de Mercury, que puede indicar una reducción de la energía del motor, una reducción de las RPM máximas o una condición de parada forzada. Todos los fallos críticos emiten un aviso sonoro. Un fallo crítico hará sonar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

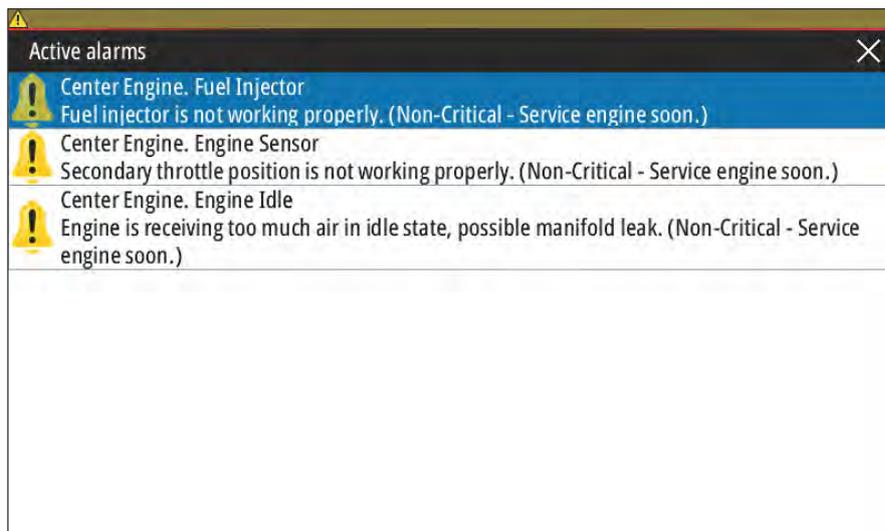


61545

Los mensajes emergentes de los fallos proporcionan información adicional al usuario relativa a los fallos individuales. Seleccione la opción Details (Detalles) para ver una explicación más descriptiva del fallo.



61542



61548

Para aceptar el fallo y volver a la pantalla principal de VesselView, seleccione la X situada en la esquina superior derecha de la ventana Active alarms (Alarmas activas) o seleccione la opción Close (Cerrar) de la ventana inicial emergente.

Sección 5 - Alarmas de advertencia

Se podrá acceder a las alarmas activas y a los fallos de advertencia a través de la pestaña Mercury situada en la parte izquierda de la pantalla.



Para borrar un fallo activo, deberá inspeccionar, reparar o sustituir la pieza averiada o defectuosa y, a continuación, arrancar los motores e iniciar VesselView para dejar que la unidad realice un escaneo de arranque del sistema. En caso de que la embarcación supere sin problemas el escaneo de arranque, la pestaña Mercury del lateral izquierdo de la pantalla se pondrá de color verde. El historial de alarmas se puede ver en todo momento seleccionando la pantalla del menú principal y, a continuación, la opción Alarms (alarmas). Aquí podrá ver el historial del fallo.

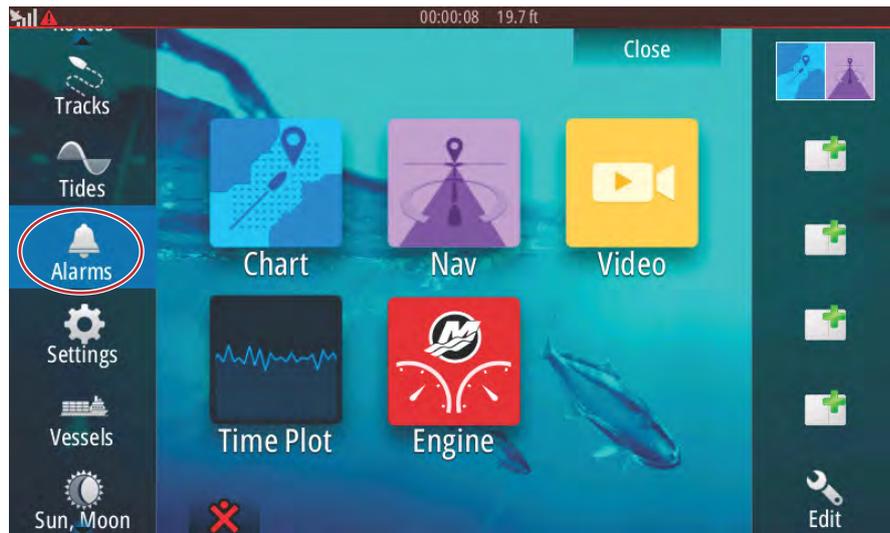
Alarmas de Shallow Water and Low Fuel Alarms (Aguas poco profundas y Combustible bajo)

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.

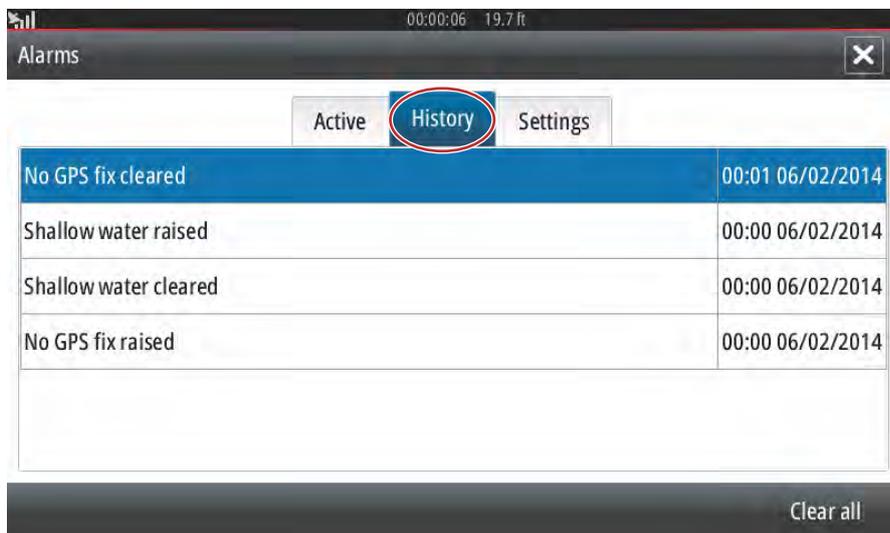


Para ver el fallo seleccione la pantalla del menú principal y seleccione la opción Alarms (Alarmas). Aquí se ve el fallo y la configuración con la que se detectó el fallo puede cambiarse.



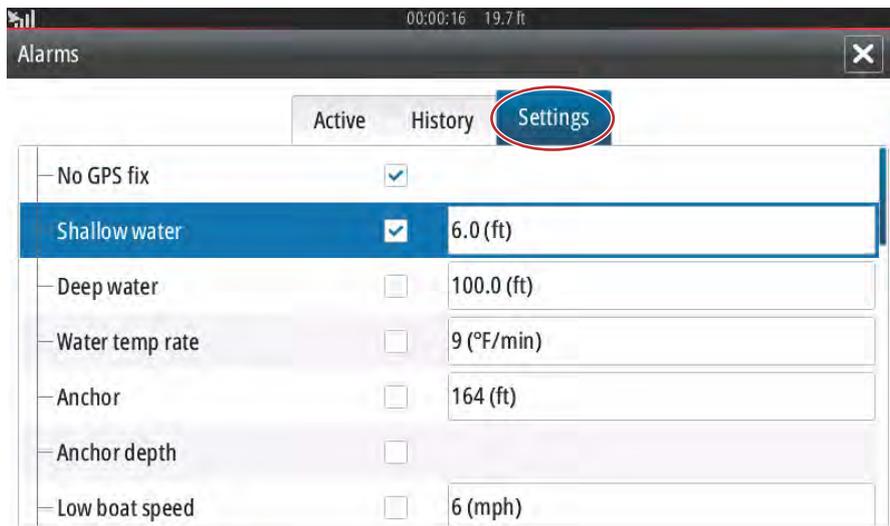
61781

Selección de alarmas



61779

Pestaña History (historial)



61780

Pestaña Settings (configuración)

Sección 6 - Procedimientos de actualización del software

Índice

Actualización del software de VesselView y VesselView	Actualización a través de la tarjeta micro SD	119
Link por wifi.....	Descarga del software actual	104
Actualización por wifi	Actualización del software VesselView con la tarjeta de	104
Cómo actualizar el software de la pantalla VesselView..	memoria micro SD.	117
Comprobación de la versión de software actual	Actualización del software del módulo VesselView Link.	117
Actualización por wifi		118

Actualización del software de VesselView y VesselView Link por wifi

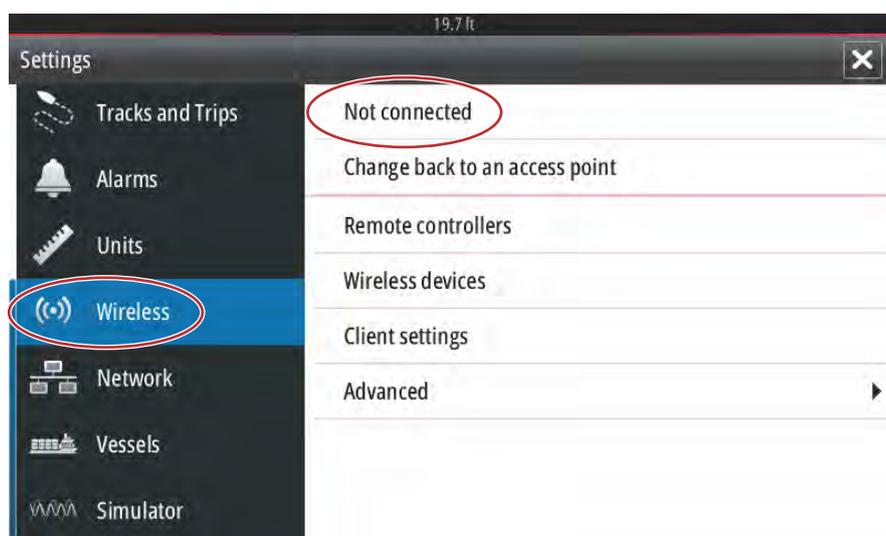
Actualización por wifi

Seleccione el icono **Settings** (configuración).



64270

Seleccione **Wireless** (inalámbrico) y, a continuación, **Not connected** (no conectado).



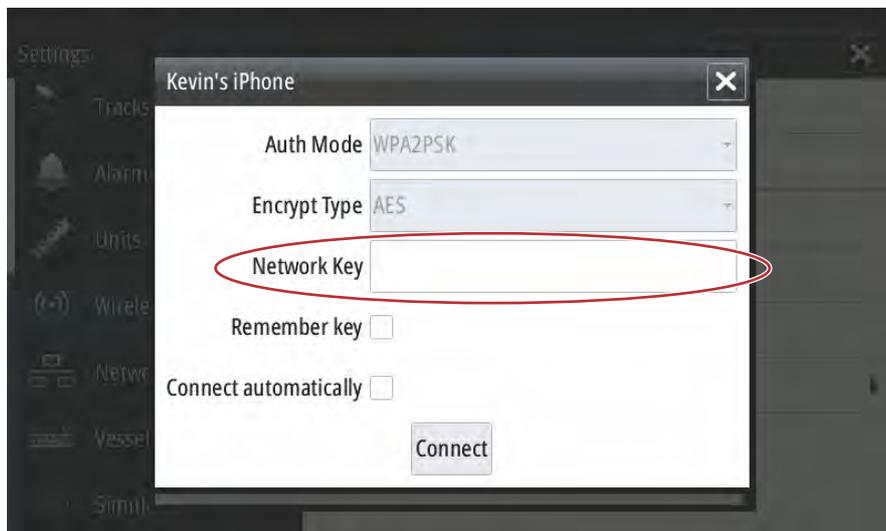
64271

Seleccione una red inalámbrica.



64272

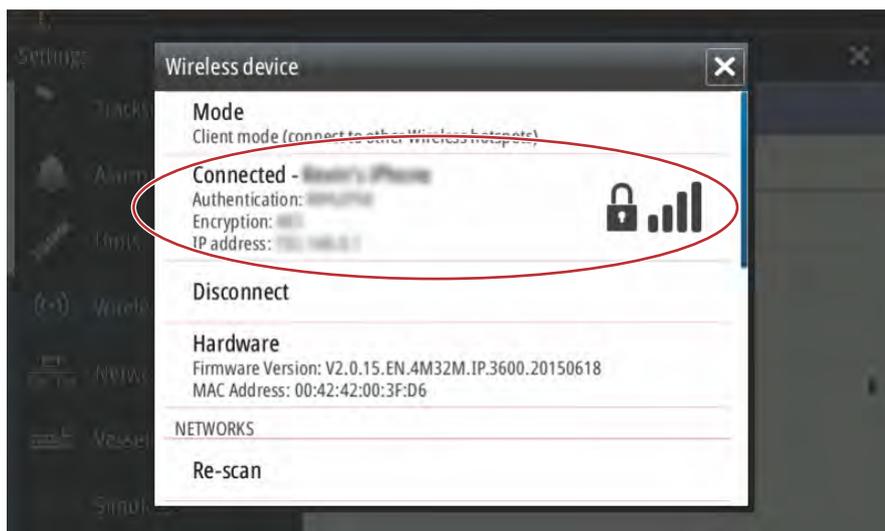
Si fuera necesario, introduzca la contraseña en el campo **Network Key** (clave de red) y pulse **Connect** (conectar). El campo Network Key (clave de red) distingue entre mayúsculas y minúsculas. El teclado virtual se encuentra por defecto en mayúsculas, así que deberá comprobar que ha seleccionado el tipo de letra adecuado cuando introduzca la contraseña.



64273

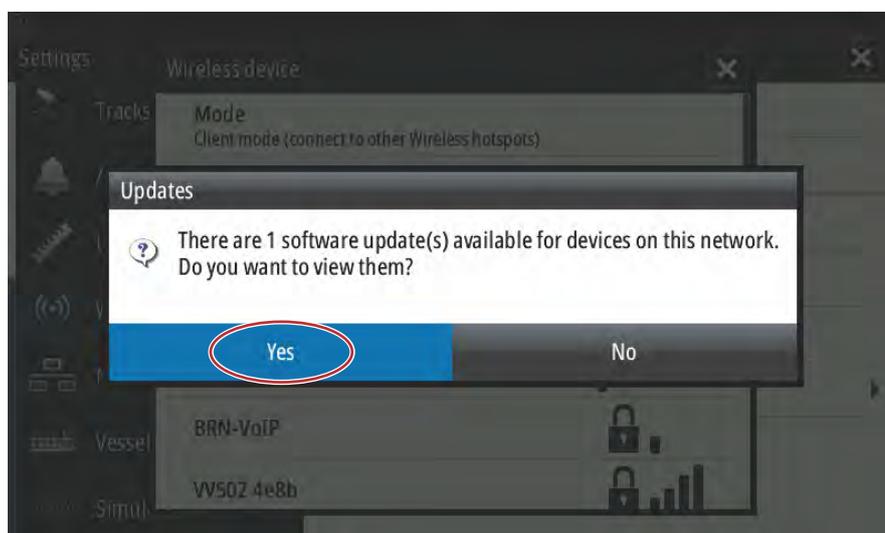
Sección 6 - Procedimientos de actualización del software

El dispositivo seleccionado deberá indicar **Connected** (conectado). También podrá ver el icono de un globo terráqueo en la esquina superior izquierda de la barra de estado. De este modo, el operador sabrá que se ha establecido una conexión.



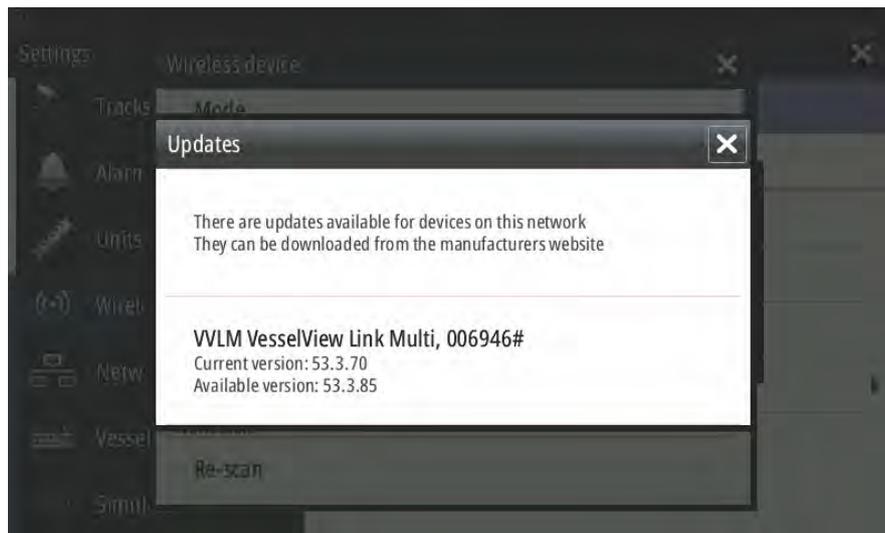
64274

Cuando se haya establecido una conexión, la unidad comprobará automáticamente si existen actualizaciones del software. Seleccione **Yes** (sí) para visualizarlo.



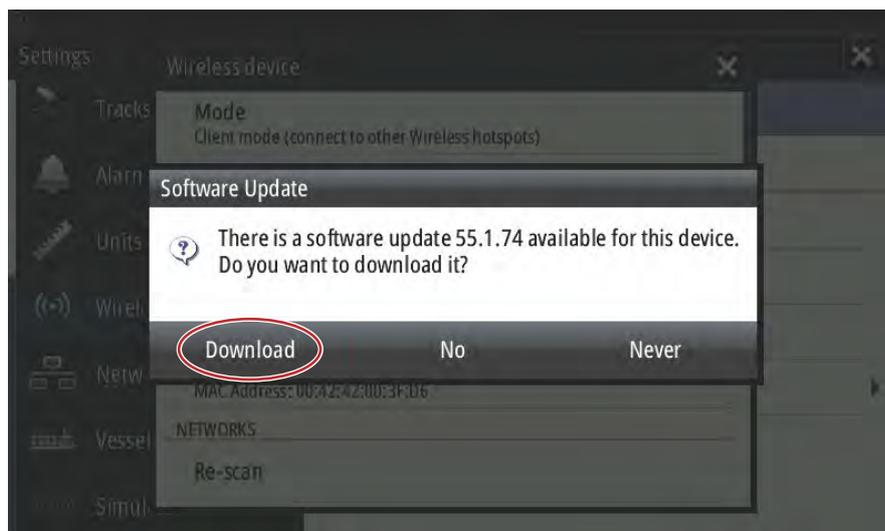
64275

Puede descargar las actualizaciones de VesselView Link desde el sitio web de Mercury. Después de la actualización de VesselView, se mostrará otra ventana emergente que permitirá a la unidad descargar la actualización de VesselView Link por medio de la unidad en una tarjeta micro SD. Posteriormente, esta tarjeta se utilizará en VesselView Link para actualizar el software. Pulse la X para cerrar esta ventana emergente.



64276

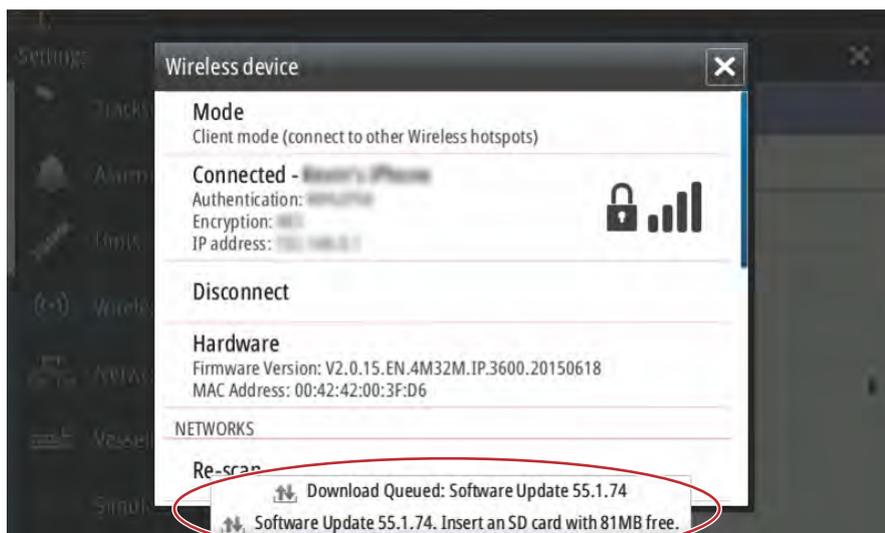
La siguiente imagen de la pantalla muestra un ejemplo de una actualización para una unidad VesselView 702. La notificación del archivo real varía en función de las unidades y las versiones. Seleccione **Download** (descargar).



64277

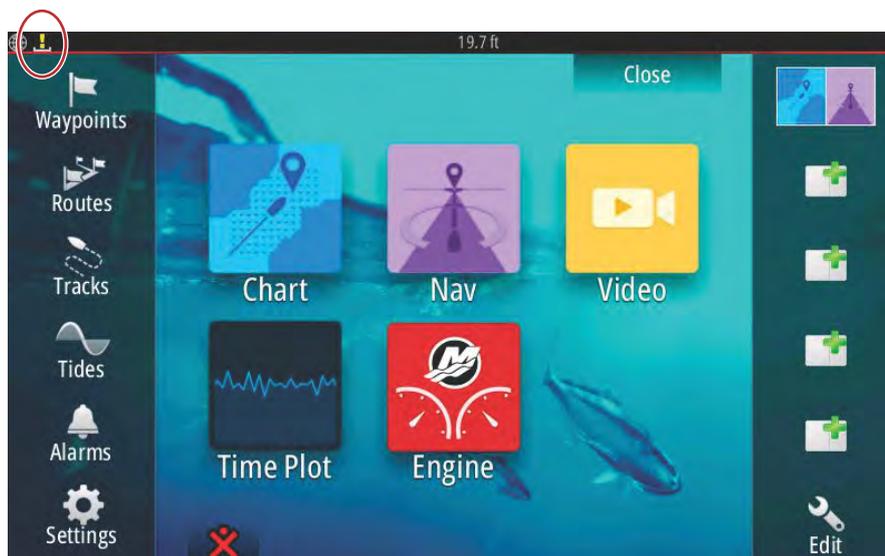
Sección 6 - Procedimientos de actualización del software

Se mostrará un mensaje emergente rápido en la parte inferior de la pantalla, en el que se le solicitará que introduzca una tarjeta micro SD si no hubiera ninguna introducida en ese momento en la unidad VesselView.



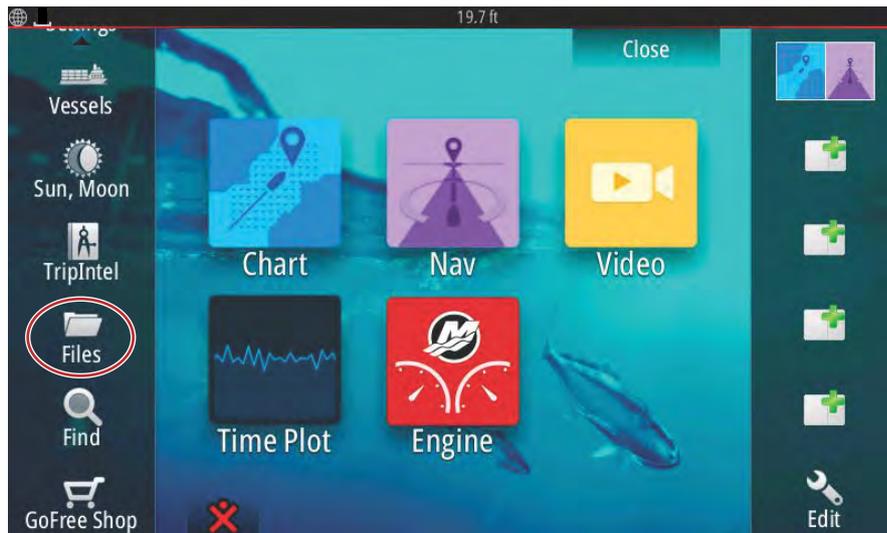
64278

También se mostrará un icono de descarga en la barra de estado situada arriba de todo. Un signo de exclamación indicará que es necesario introducir una tarjeta micro SD en la unidad VesselView.



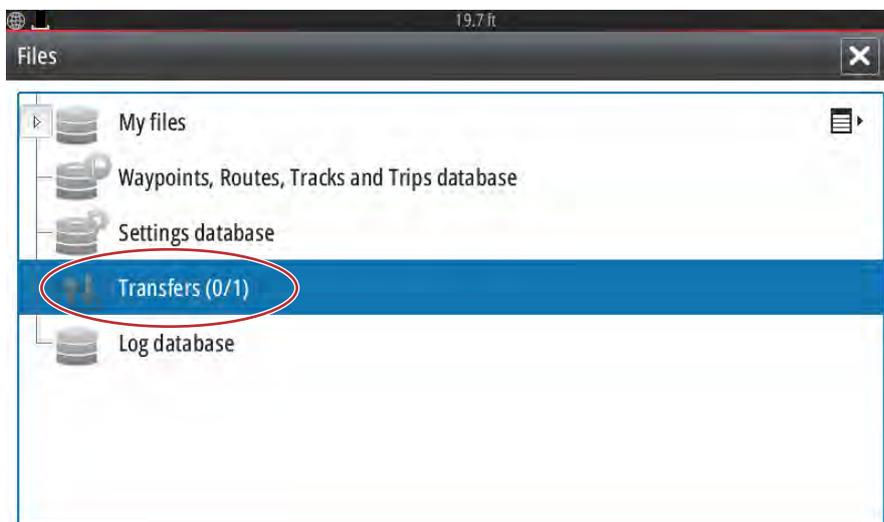
64279

Para ver la evolución de la descarga, seleccione el icono **Files** (archivos). Para llegar hasta el icono **Files** (archivos), es posible que tenga que desplazarse por la pantalla o deslizar el dedo.



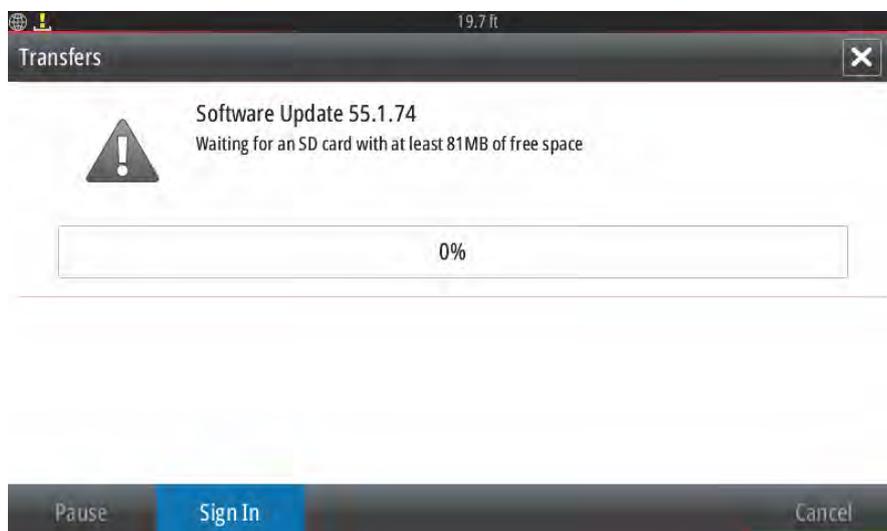
64280

Seleccione **Transfers** (transferencias).



64281

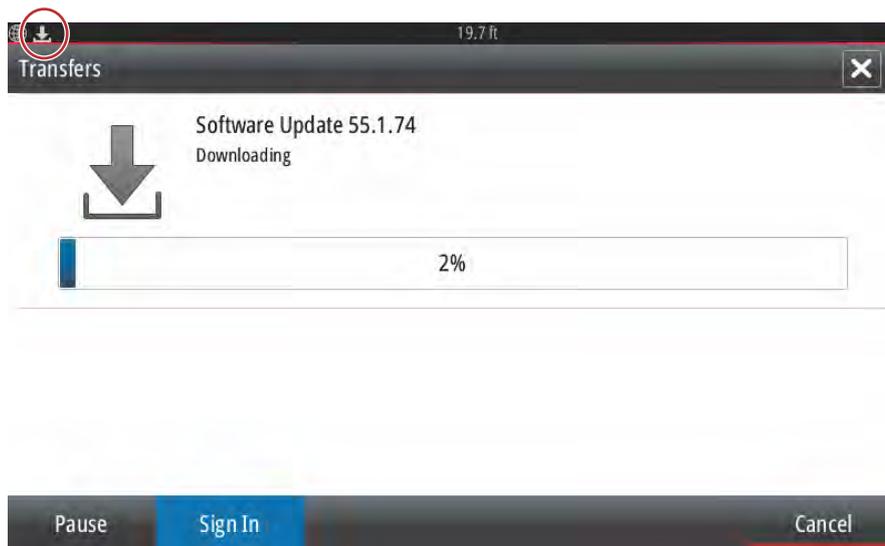
Si hay una tarjeta micro SD dentro, se descargará una actualización del software. Si no hay ninguna tarjeta micro SD en la unidad, se mostrará un mensaje en el que se indicará que la unidad está esperando a que se introduzca una tarjeta.



64282

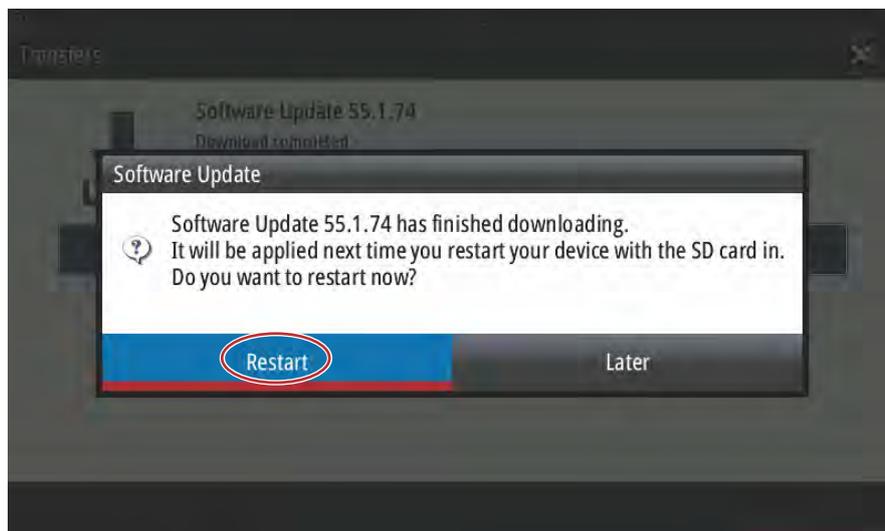
Sección 6 - Procedimientos de actualización del software

En cuanto introduzca una tarjeta micro SD, la actualización comenzará a descargarse. El icono de descarga situado en la barra de estado superior pasará de ser un signo de exclamación a una flecha descendente.



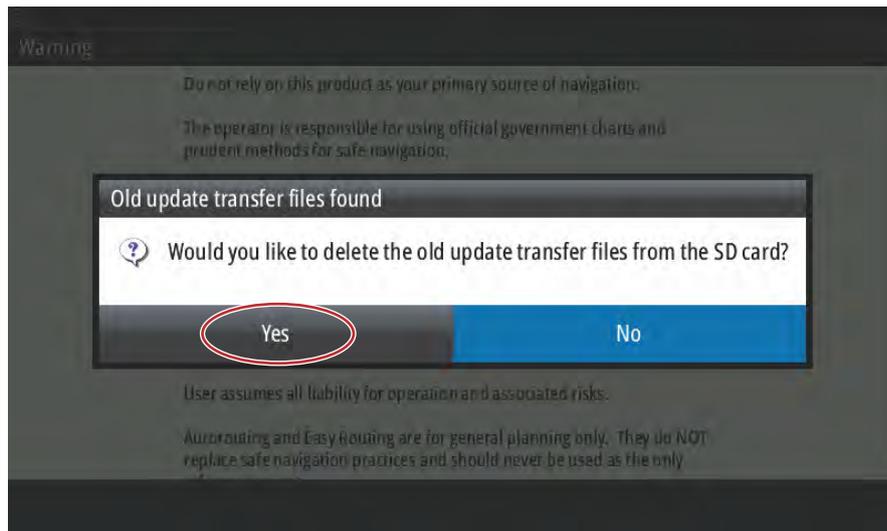
64283

En cuanto termine la descarga, será necesario reiniciar la unidad. Pulse **Restart** (reiniciar) y la nueva actualización se ejecutará después del reinicio.



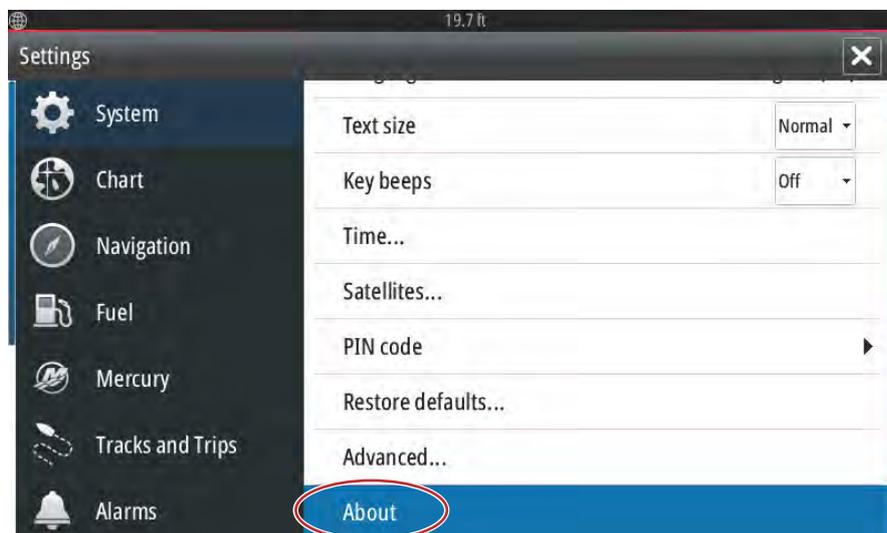
64284

Seleccione **Yes** (sí) para eliminar la actualización del software de la tarjeta micro SD.



64285

Para confirmar que se ha instalado la actualización del software, seleccione **Settings** (configuración), **System** (sistema) y, por último, **About** (acerca de).



64286

Los números de la versión y la aplicación se muestran en el lateral superior izquierdo de la pantalla. Seleccione Support (asistencia) para buscar nuevas actualizaciones. Asegúrese de que la unidad continúa estando conectada a una red wifi.



64287

Sección 6 - Procedimientos de actualización del software

La pantalla mostrará todas las actualizaciones adicionales que haya para el sistema. En el caso de una actualización del módulo VesselView Link, aparecerá un mensaje que le solicitará al operador que introduzca una tarjeta micro SD en VesselView. Esto solo sucede en las pantallas multifunción que no tengan una tarjeta micro SD en VesselView. En caso de los dispositivos compatibles que ya cuenten con una tarjeta micro SD en su interior, las descargas comenzarán automáticamente.



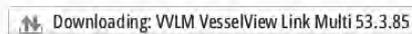
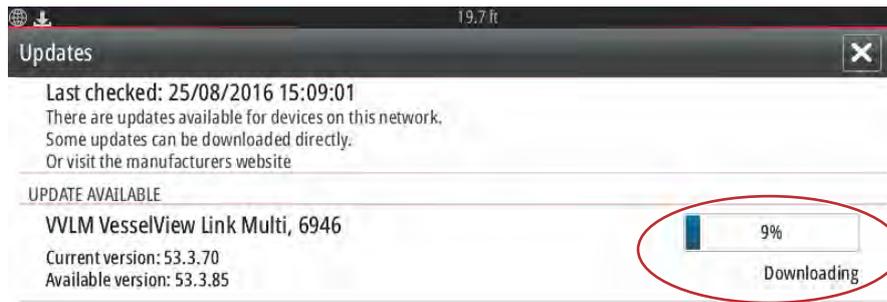
64288

Introduzca una tarjeta micro SD y seleccione **Download** (descargar).



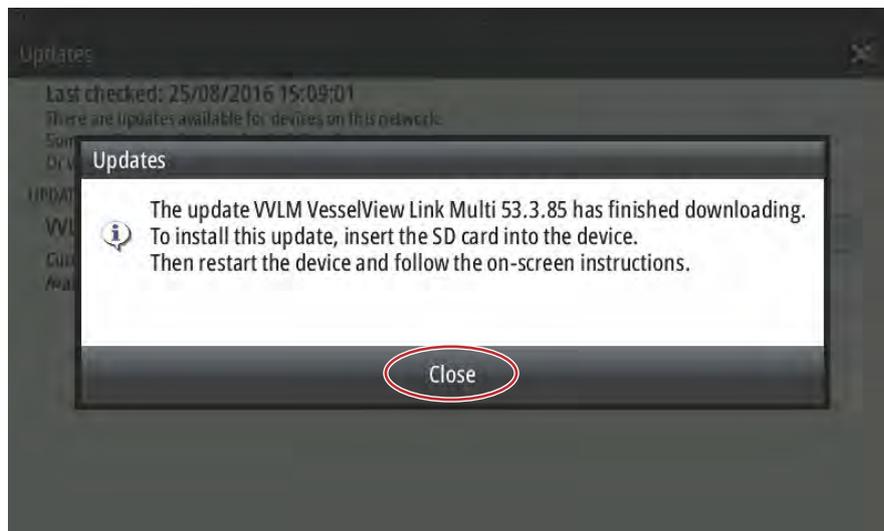
64289

VesselView comenzará a descargar la actualización para VesselView Link por wifi en la tarjeta micro SD.



64290

Retire la tarjeta micro SD de VesselView e introdúzcala en la ranura para tarjetas de VesselView Link. En el caso de los equipos VesselView 502, los propietarios tendrán que extraer la unidad del tablero de instrumentos para poder acceder a la ranura para tarjetas.



64291

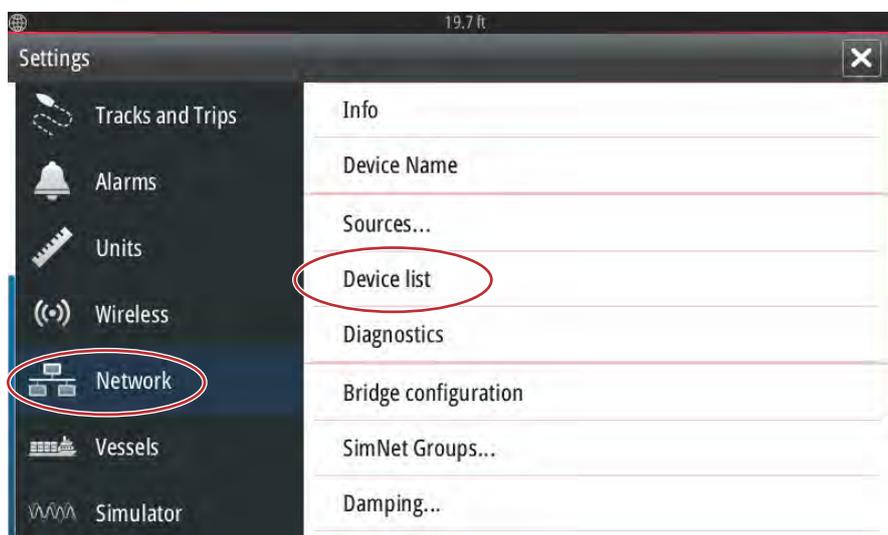
Sección 6 - Procedimientos de actualización del software

Al seleccionar Install (instalar), se solicitará que se introduzca la tarjeta micro SD en el módulo VesselView Link. Haga clic en la X para cerrar la ventana.



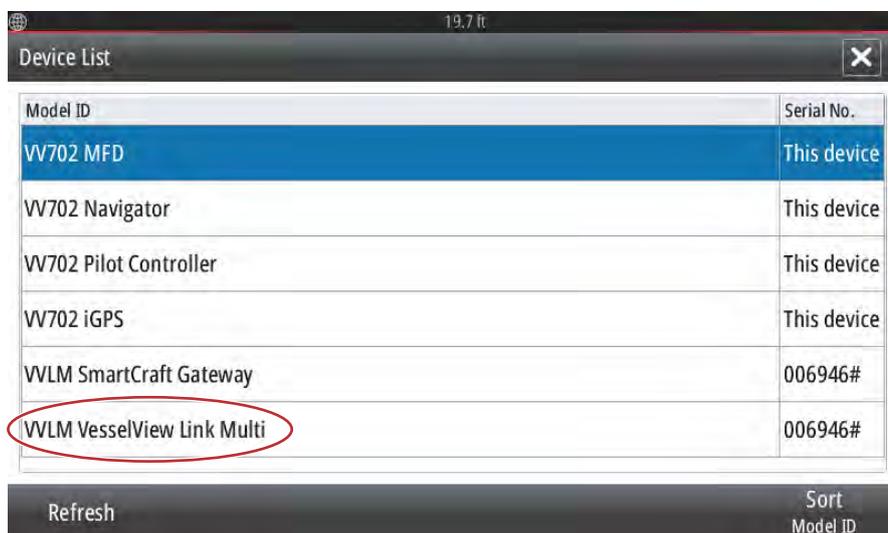
64292

Vaya al menú **Settings** (configuración). Pulse **Network** (red) y, a continuación, **Device list** (lista de dispositivos).



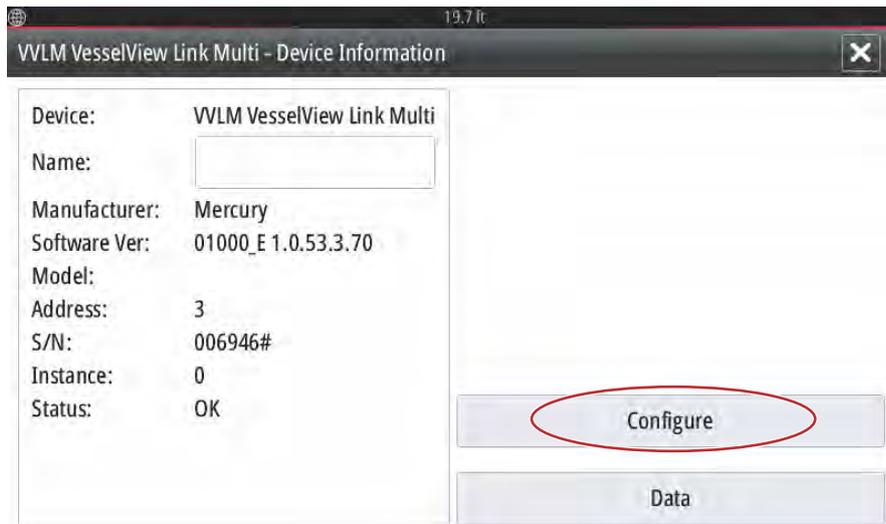
64293

Seleccione el módulo VesselView Link de la lista. La siguiente imagen sirve únicamente de ejemplo; en aplicaciones con un solo motor, su módulo VesselView Link puede mostrarse como Single (único).



64294

Seleccione **Configure** (configurar).



64295

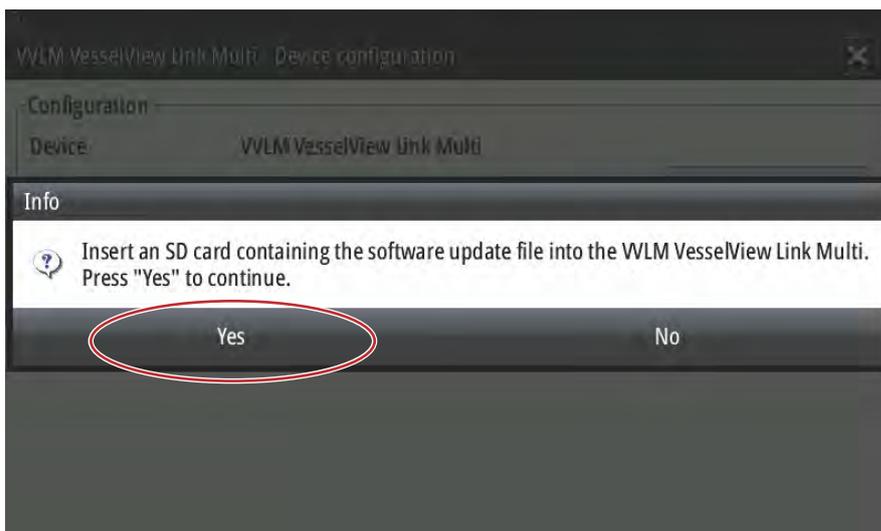
Seleccione **Upgrade** (actualizar).



64297

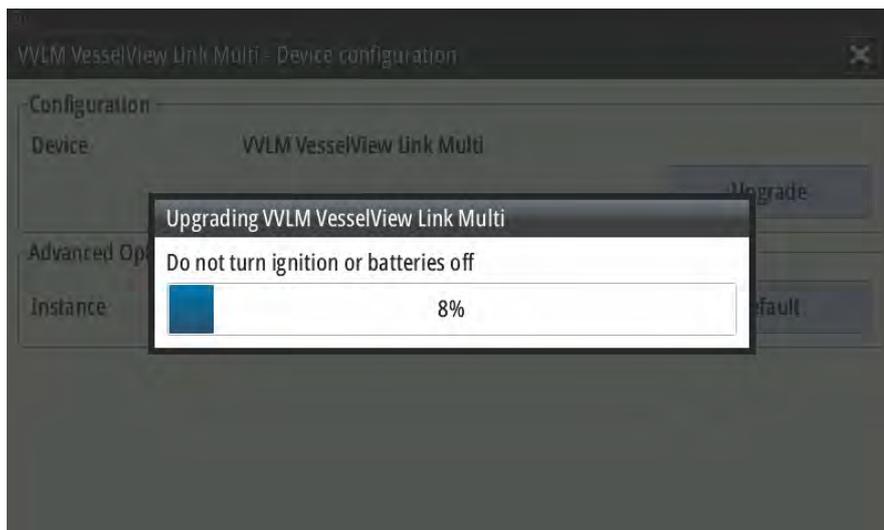
Introduzca la tarjeta micro SD en VesselView Link. Seleccione **Yes** (sí).

NOTA: La parte inferior de la tarjeta micro SD, con los contactos metálicos, debe estar hacia arriba, en dirección a la parte superior de VesselView Link. La parte superior de VesselView Link es el lado en el que se encuentran las conexiones.



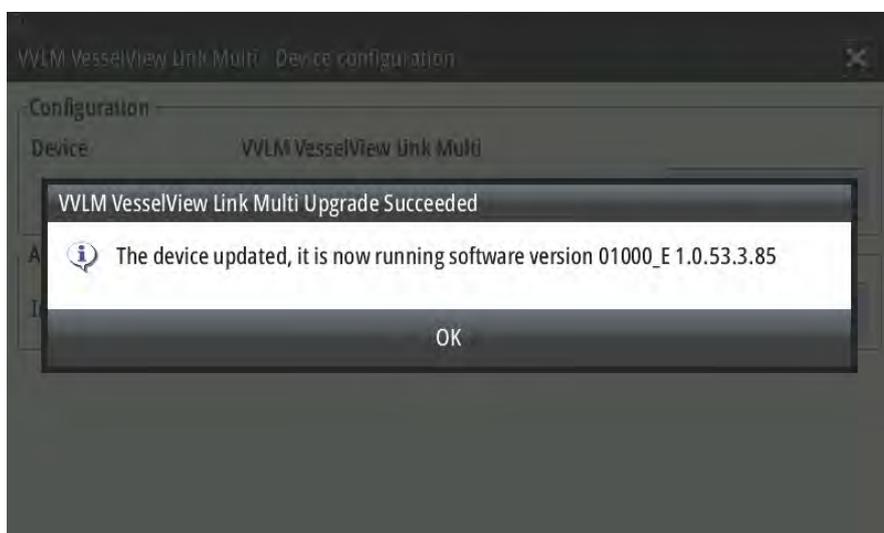
64298

Comenzará la actualización.



64299

A continuación, terminará la actualización.



64300

Después, el operador podrá comprobar qué versión de software se encuentra instalada en la ventana **Lista de dispositivos**.



64301

Ubicación de la versión del software

Cómo actualizar el software de la pantalla VesselView

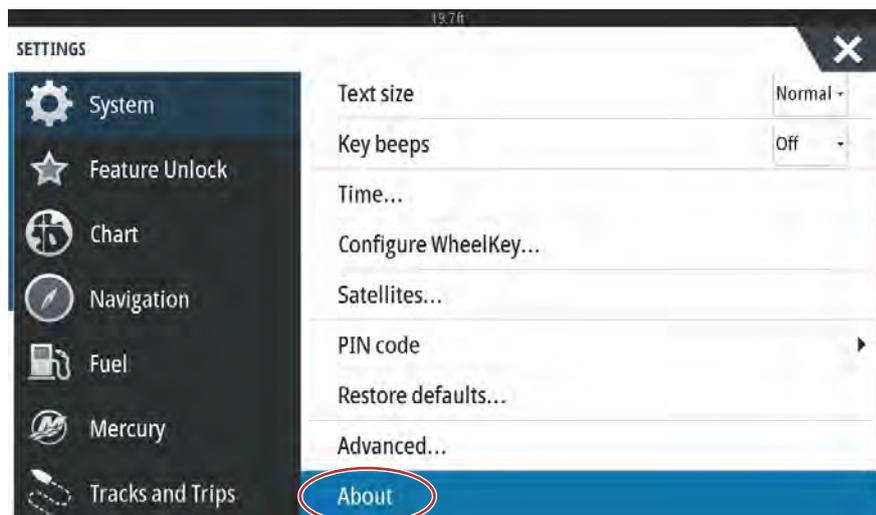
Existen dos formas de actualizar el software de VesselView: a través de una conexión wifi o a través del lector de tarjetas micro SD de cada unidad.

Comprobación de la versión de software actual

En el sitio web de Mercury encontrará el software más actual de VesselView y el módulo Link disponible para su descarga: <https://www.mercurymarine.com>. Para saber qué versión de software se encuentra instalada en VesselView, encienda el equipo. Si VesselView ya se encuentra encendido, deslice el dedo desde la parte superior de la unidad hasta la pantalla para abrir el menú System Controls (controles del sistema). Vaya a Settings > System > About (Configuración > Sistema > Acerca de) para comprobar qué versión del software de VesselView se está ejecutando en ese momento.



61469



61470

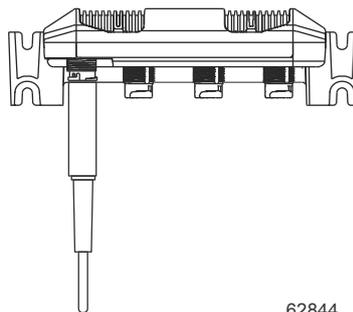


61471

Actualización por wifi

Las unidades VesselView 502, 703 y 903 están equipadas con un módulo wifi interno y con una conexión bluetooth. Cuando esté encendida, la unidad buscará en internet cada cierto tiempo si existe un archivo de actualización disponible en la página web de Mercury. Se mostrará una notificación en pantalla para confirmar las actualizaciones; el operador deberá aceptar la actualización.

La unidad VesselView 702 incluye un módulo wifi en el kit. Este módulo se utiliza para buscar en internet si existen actualizaciones en el sitio web de Mercury Marine. En caso de que se detecte una actualización, aparecerá un mensaje emergente que guiará al operador por el proceso de actualización.



62844

Módulo wifi de VesselView 702

1. Asegúrese de que haya una tarjeta de memoria micro SD en el puerto.
2. Establezca una conexión inalámbrica desde VesselView con una zona activa o un terminal telefónico configurado como zona activa.
3. Espere a que aparezca un mensaje emergente automático sobre las actualizaciones de VesselView o VesselView Link.
 - a. Otra posibilidad consiste en activar un mensaje emergente de forma manual para realizar una consulta sobre las actualizaciones.
 - b. En caso de que la unidad no descargue las actualizaciones, puede descargar los archivos desde el sitio web para consumidores de Mercury o bien el Servicio técnico de Mercury podrá enviárselos por correo electrónico.
4. Cargue la actualización para VesselView desde la tarjeta micro SD introducida en la unidad.
5. Examine la tarjeta de memoria para localizar la descarga del VesselView Link.
 - a. En caso de que no se encuentre ninguna actualización para VesselView Link, puede obtener el archivo siguiendo los mismos pasos indicados en el anterior paso 3.
6. Introduzca la tarjeta de memoria que contiene la actualización de VesselView Link en el módulo.
7. Utilice VesselView para solicitar a VesselView Link que descargue una actualización en la tarjeta. Para ello, vaya a Network/Device List (red/lista de dispositivos), seleccione VesselView Link (no la pasarela), después Configure (configurar) y, por último, Upgrade (actualización) para que comience la actualización de VesselView.

NOTA: En caso de que no se abra ninguna ventana emergente de actualización, vaya a System (sistema) y seleccione About (acerca de). Cuando esté en About (acerca de) y tenga conexión a internet, VesselView le mostrará las actualizaciones cuando estén disponibles. Si se selecciona la actualización desde aquí, normalmente suele solicitarse a VesselView que descargue su propia actualización, pero en esa descarga no se incluirá la de VesselView Link.

Actualización a través de la tarjeta micro SD

Todas las pantallas multifunción cuentan con una ranura para el lector de tarjetas micro SD. Véase el **Capítulo 1** para ver las ubicaciones del lector de tarjetas. En algunos modelos de pantallas multifunción puede ser necesario extraerlas del tablero de instrumentos para poder acceder a la ranura del lector de tarjetas.

Descarga del software actual

Podrá encontrar todas las actualizaciones de software de VesselView en el sitio web de Mercury Marine: <https://www.mercurymarine.com>.

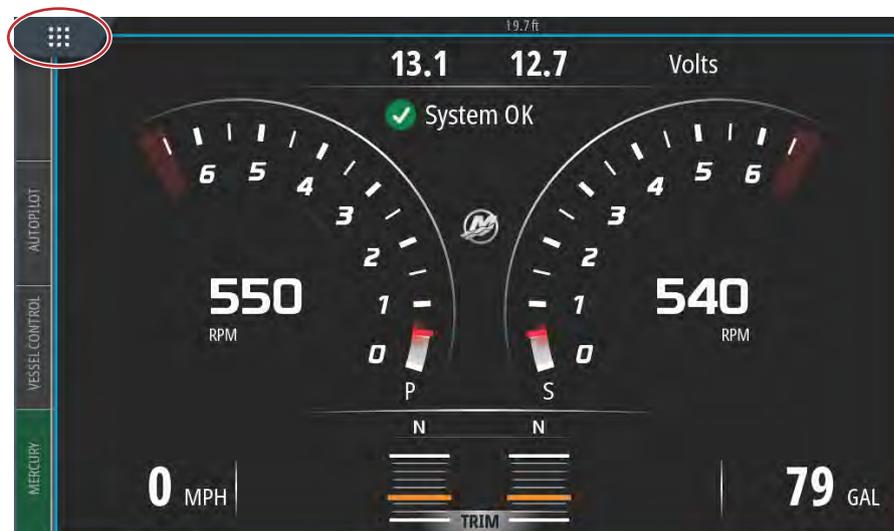
Descargue el archivo en una tarjeta micro SD con formato FAT o FAT 32 y una capacidad de 512 MB o superior. Para comprobar cuál es el formato de la tarjeta micro SD, vaya a las propiedades de la tarjeta desde su ordenador y confirme que tiene el formato adecuado. Asegúrese de que el archivo esté situado en el nivel de raíz de la tarjeta micro SD. La raíz de la unidad es el nivel superior, en el cual el archivo no está en ninguna carpeta.

NOTA: Asegúrese de que se haya introducido por completo la tarjeta micro SD en la ranura. La tarjeta se habrá introducido correctamente cuando se escuche un clic y la tarjeta se mantenga inmóvil en su sitio en la ranura.

Actualización del software VesselView con la tarjeta de memoria micro SD.

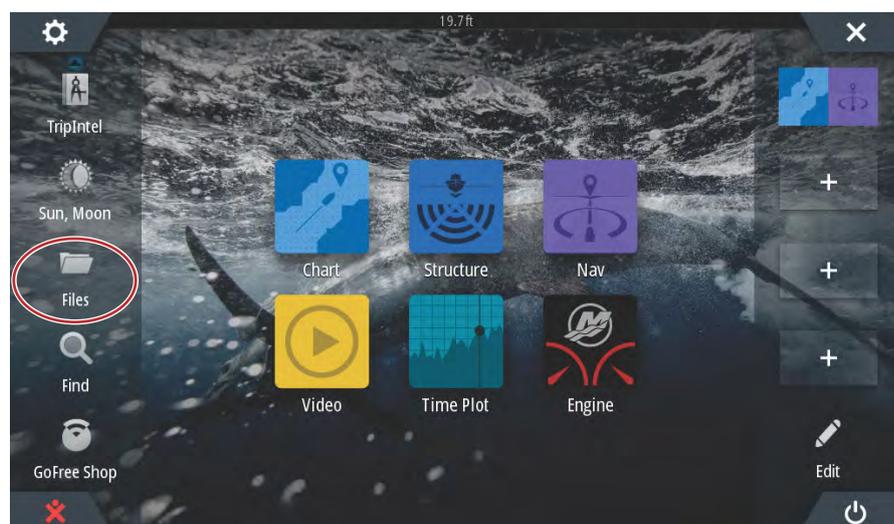
En las siguientes instrucciones se explica cómo actualizar el software VesselView utilizando una tarjeta micro SD.

1. Girar la llave del encendido a la posición activada y comprobar que el VesselView está activado.
2. Introduzca la tarjeta micro SD en el puerto para tarjetas de VesselView hasta que escuche un clic y esta no se mueva.
3. Toque la pestaña HOME (inicio) situada en la parte superior de la pantalla para acceder a la pantalla de inicio.



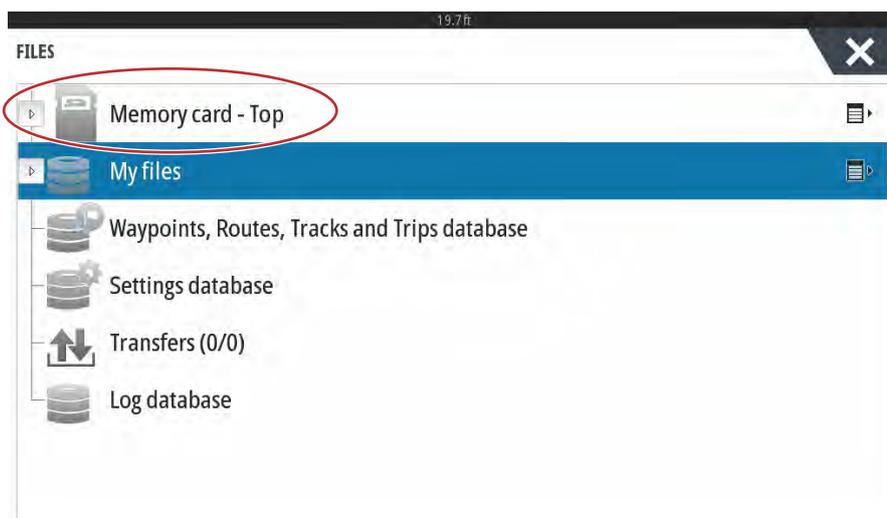
61450

4. En esta pantalla, deslice con el dedo la ventana de la parte izquierda hacia el icono Files (Archivos).



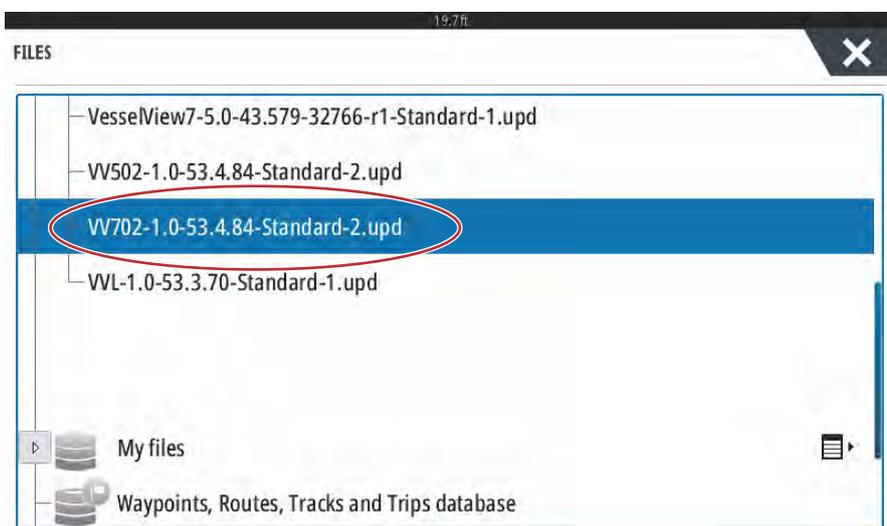
61451

5. Seleccione la tarjeta de memoria entre las distintas opciones que se le muestran.



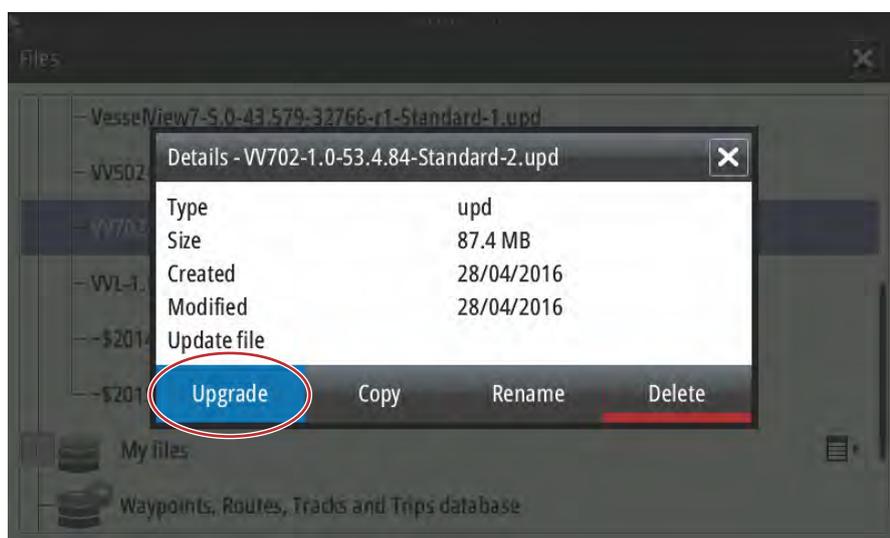
61453

6. Seleccione el archivo que se ha descargado desde el sitio web de Mercury. El archivo de la siguiente imagen tiene una finalidad meramente ilustrativa y no representa el nombre del archivo real, que seleccionará en su momento.



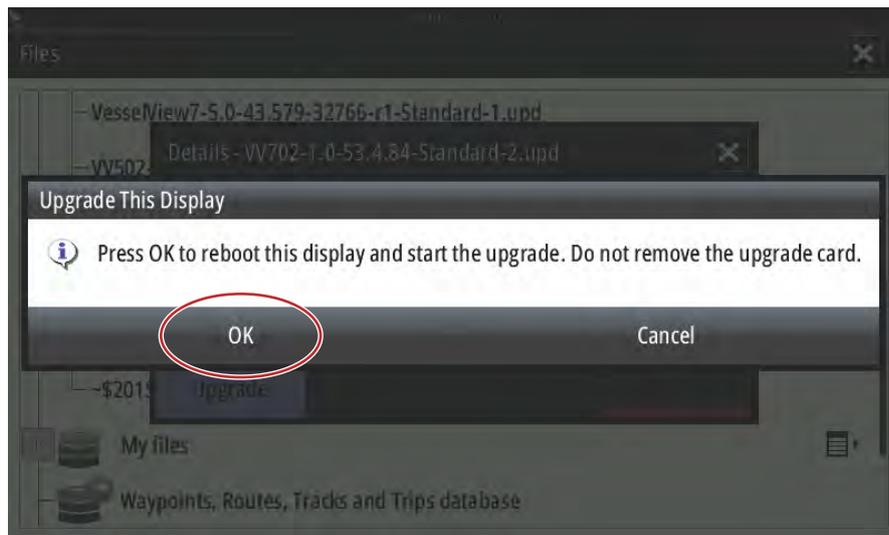
61455

7. Seleccione la opción Upgrade (Actualización) en la ventana Details (Detalles).



61456

8. Seleccione OK en la ventana Upgrade this display (Actualizar esta pantalla). Se mostrará el progreso de la actualización en la barra de progreso de VesselView. No cierre esta pantalla mientras se realiza la actualización. VesselView mostrará brevemente la pantalla Restarting (Reiniciando). Después del proceso de reinicio, la unidad VesselView estará lista para funcionar con el software actualizado.



61458

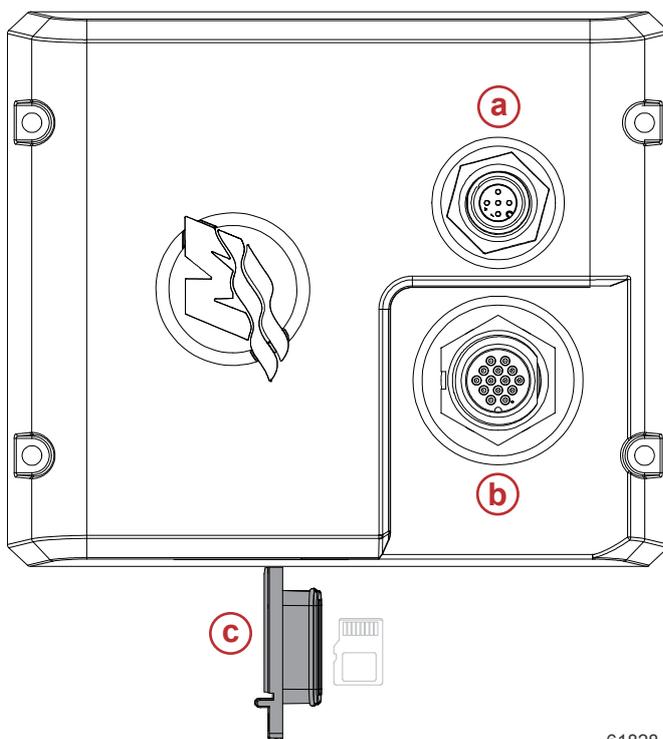
Actualización del software del módulo VesselView Link

El módulo VesselView Link se puede actualizar a través de la unidad VesselView. En el sitio web de Mercury podrá encontrar las actualizaciones para el software del módulo VesselView Link, en la misma pantalla en la que se encuentran las actualizaciones de software de VesselView. Consulte el apartado **Cómo actualizar el software de la pantalla de VesselView**.

Seguidamente se explica la forma de actualizar el software de VesselView. Se necesita acceder a Internet para descargar el archivo de la versión actualizada del sitio web de Mercury. Es, además, necesario poder transferir el archivo de actualización a una microtarjeta SD FAT o FAT 32.

NOTA: El tamaño del archivo es normalmente de 30 MB.

1. Girar la llave del encendido a la posición activada y comprobar que el VesselView está activado.
2. Introduzca la tarjeta micro SD en el puerto para tarjetas del módulo VesselView Link hasta que escuche un clic y esta no se mueva.

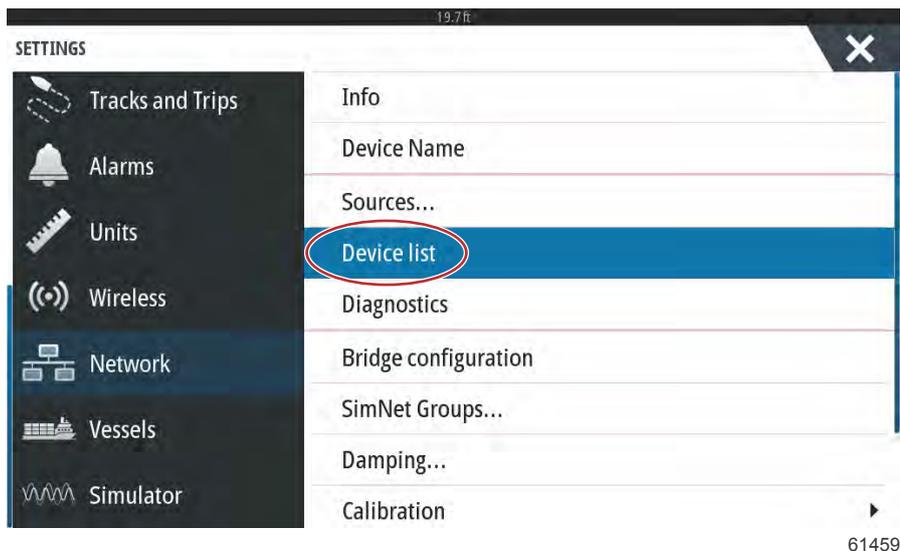


- a - Conexión NMEA 2K
- b - Conexión SmartCraft/alimentación
- c - Puerto para tarjeta micro SD

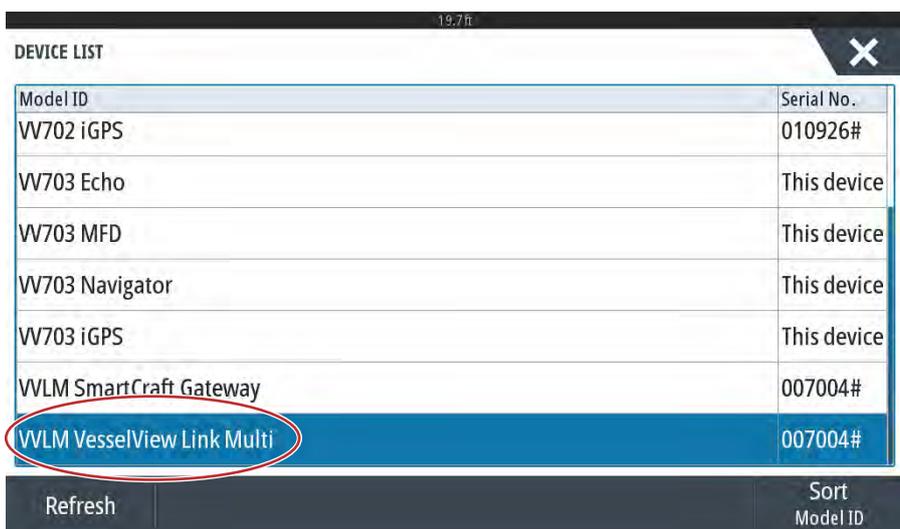
61828

Sección 6 - Procedimientos de actualización del software

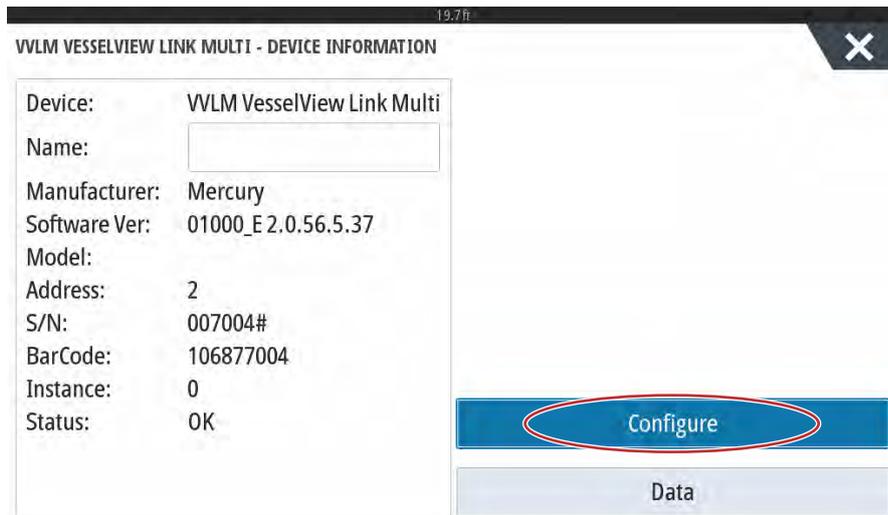
3. Toque la pestaña HOME situada en la parte superior de la pantalla para que aparezca la pantalla Inicio. Vaya a la opción Settings (Configuración) en la ventana de la parte izquierda. Seleccione la opción Network (Red). Seleccione Device List (Lista de dispositivos).



4. Seleccione el módulo VesselView Link en la lista de dispositivos disponibles. La siguiente imagen tiene una finalidad meramente ilustrativa, y es posible que en su módulo VesselView Link aparezca la aplicación de un solo motor, en su caso.

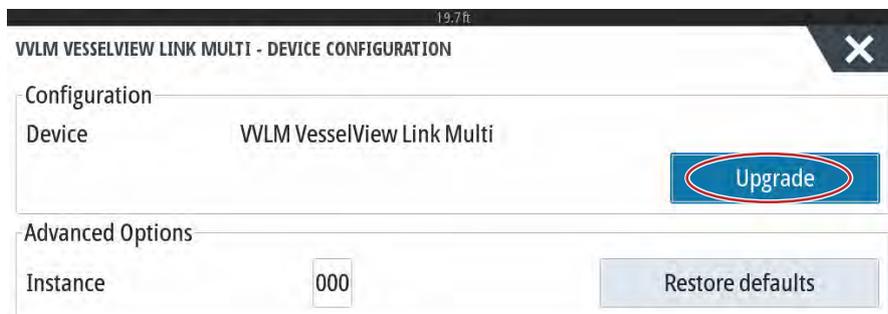


5. Seleccione la opción Configure (Configurar).



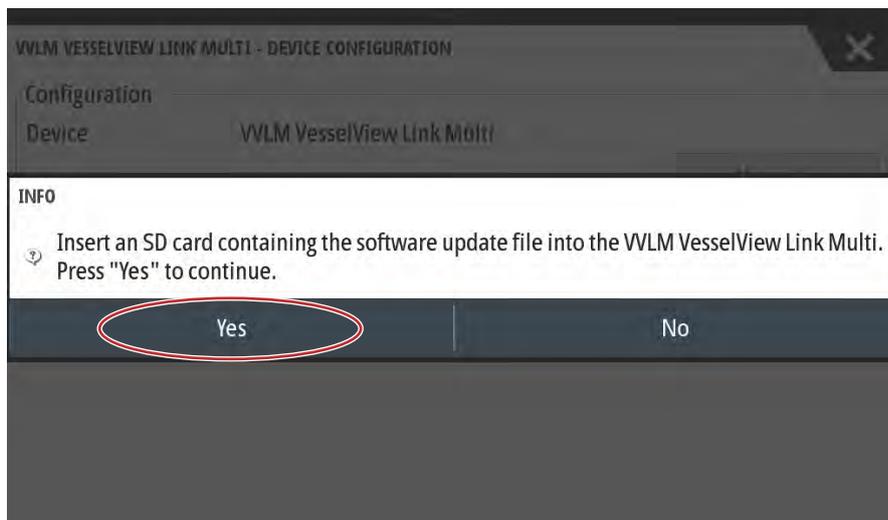
61461

6. Seleccione la opción Upgrade (actualización) en la ventana Device Configuration (Configuración del dispositivo).



61840

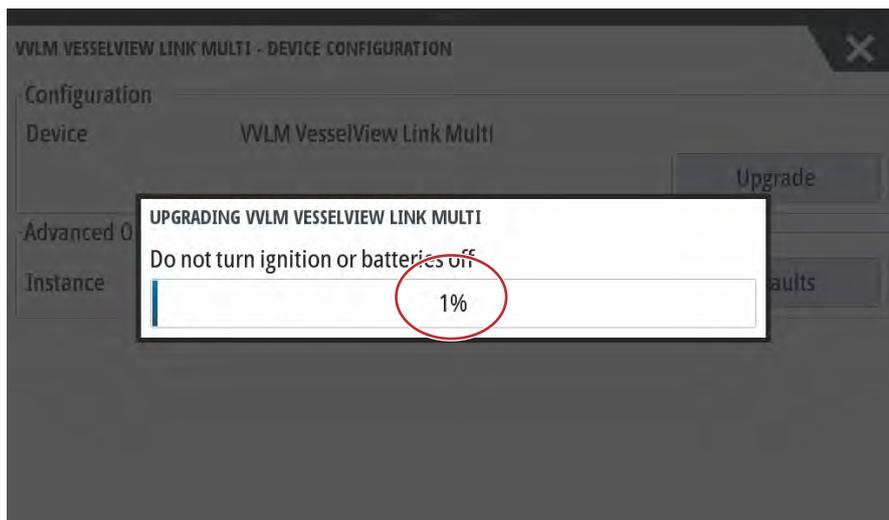
7. Compruebe que la tarjeta micro SD se encuentra introducida correctamente en el módulo VesselView Link y seleccione la opción Yes (sí).



61463

Sección 6 - Procedimientos de actualización del software

8. Se mostrará el progreso de la actualización del módulo VesselView Link en la barra de progreso de VesselView. No apague la pantalla mientras se realiza la actualización.



61465

