INSTRUCCIONES DE INSTALACIÓN DEL VESSELVIEW 7

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

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



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

Instalación del VesselView 7

Cableado

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

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

ADVERTENCIA

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

Pautas de cableado para accesorios eléctricos de la embarcación

ADVERTENCIA

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

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

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

Interferencia electromagnética



Distancias mínimas al VeselView

Pautas de instalación del mazo de cables

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

Conexiones y espacios libres



- a Conexión de SmartCraft
- b Alimentación
- c Entrada de vídeo
- d SIMNET/NMEA 2000
- e Red
- f No menos de 101,6 mm (4.00 in.)
- g No más de 50,8 mm (2.00 in.)

Ubicación del montaje

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

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

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

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

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



Estas instrucciones de instalación se han redactado para los mazos de cables incorporados al VesselView. Es posible que el conector del mazo de 90° impida instalar el VesselView cuando el grosor del tablero de mandos sea superior a la dimensión indicada. Deberá solicitarse el conector recto (N/P 8M0075080) cuando el tablero de mandos supere el grosor máximo permisible.



Conector recto opcional

- 1. Comprobar que haya espacio suficiente para las conexiones de mazos del VesselView.
- 2. Sujetar la plantilla recortable a la superficie de montaje con cinta adhesiva.
- 3. Taladrar cuatro orificios de montaje de 4,5 mm (broca del 16) cuando se utilicen los tornillos roscados y tuercas con arandelas.
- 4. Taladrar cuatro orificios de montaje de 3,5 mm (broca del 29) cuando se utilicen tornillos de chapa con cabeza troncocónica.
- Utilizar una broca o una sierra de perforación de tamaño adecuado para recortar las cuatro esquinas de 25,4 mm (1 in.) del área recortada gris.
- 6. Retirar el área gris restante con una sierra u otro dispositivo.
- 7. Eliminar los bordes afilados con una lima.
- 8. Comprobar que el VesselView encaje en la abertura. Retirar el material de la abertura si hay alguna interferencia.
- 9. Desprender el respaldo protector adhesivo de la junta e instalarla en la superficie de contacto de montaje del VesselView.
- 10. Conectar todos los cables en la parte trasera de la unidad antes de insertarla en la abertura.
- 11. Sujetar la unidad con la tornillería de montaje.
- 12. Instalar el embellecedor de placa enmarcadora superior e inferior.



Instalación del embellecedor de placa enmarcadora

Mazo de cables del VesselView 7 Smart Craft



- a Conexión de red del SmartCraft
- **b** Conexión de alimentación
- c Conector del mazo de cables SmartCraft
- d Conector del mazo de cables de alimentación
- e Centro de babor de System Link
- f Sensor de temperatura del aire
- g System Link central de estribor
- h Bocina
- i System Link babor
- j System Link estribor
- k Caja de conexiones

Se dispone de un mazo de cables opcional solo para alimentación. Este mazo de cables opcional se utiliza cuando se han instalado pantallas multifuncionales (MFD) del VesselView adicionales.

Conexiones NMEA 2000 de VesselView (opcionales)



- a Resistencia de terminación de 120 ohmios
- **b** GPS
- c Carta náutica digital
- Fuente de alimentación de NMEA 2000 de 3 A con fusibles
- e Barra colectora de alimentación
- f VesselView

Identificación de los botones

Controles delanteros



- a Pantalla táctil
- **b** Botón MARK–MENU (Marca-Menú)
- c Botón STBY–AUTO (Espera-Automático)
- **d** Botón Exit (Salir)
- e Mando giratorio (presionar para introducir función)
- f Botón GO TO–PAGES (Acceder a-Páginas)
- g IN/OUT Zoom-MOB (Aproximación/Alejamiento, Hombre al agua)
- h Alimentación-Brillo
- i Tapa del lector de tarjetas

Operaciones de los controles delanteros

Pantalla táctil: La pantalla del VesselView 7 tiene numerosos distritos que son sensibles al tacto y se accionan mediante una presión o un movimiento vertical u horizontal.

MARK-MENU (Marca-Menú): MARK-MENU (Marca-Menú) tiene dos funciones y depende de la pantalla en que este modo esté activo. Pulsar el botón MARK-MENU (Marca-Menú) mientras la carta náutica está visible para acceder a las rutas y otras funciones. Pulsar el botón mientras la información de SmartCraft está visible para abrir la barra de desplazamiento.

STBY-AUTO (Espera-Automático): Permite suspender o activar el funcionamiento de los sistemas Navico[®].

Exit (Salir): Cierra un menú y elimina el cursor de la pantalla.

Mando giratorio: Se utiliza para maniobrar en menús y aproximar cartas, y puede presionarse para introducir una selección.

GO TO-PAGES (Acceder a-Páginas): Con una breve presión muestra las páginas del panel de inicio y se puede presionar múltiples veces para alternar los menús de página de inicio. Una presión larga muestra las opciones del menú GO TO (Acceder a).

IN OUT–MOB (Aproximación/Alejamiento–Hombre al agua): Botones de aproximación y alejamiento para diversos componentes de la estructura NMEA. Pulsando los botones IN (Aproximación) y OUT (Alejamiento) al mismo tiempo se marca la posición de la embarcación con un icono de hombre al agua (MOB) (si se instala equipo adicional).

Power-Brightness (Alimentación-Brillo): Pulsar una vez para acceder al modo de alimentación, cambiar la iluminación de fondo de la unidad o ir al modo Night (Noche).

Lector de tarjetas: Permite actualizar el software de VesselView, cargar cartas de navegación y guardar rutas y configuraciones.

Asistente de configuración

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

El asistente de configuración sirve de guía a través de los primeros pasos de configuración del VesselView. Puede accederse en cualquier momento al asistente de configuración mediante el icono SETTINGS (Configuración) del menú de desplazamiento. Tocar la flecha de la barra de desplazamiento y efectuar un movimiento hasta el icono Settings (Configuración). Para iniciar el asistente de configuración, navegar hasta Settings/System/Setup Wizard (Configuración/ Sistema/Asistente de configuración). Tocar Next (Siguiente) para continuar.



Importar configuración

Para importar una configuración de embarcación existente, insertar una microtarjeta SD con el archivo de la configuración y seleccionar este archivo en el menú desplegable vertical. Si no hay archivo de importación, tocar Next (Siguiente) para continuar.

Device	Configuration	X
¢	IMPORT CONFIG To import configuration, select settings file and press Import.	
	no settings to import	-
	,	
< Previ	ious Next> Import	
		56741

Configuración del motor

1. En la pantalla Engine Setup (Configuración de motores), utilizar el mando giratorio o tocar los campos del menú para seleccionar la opción correcta.

2. Completar las selecciones en la pantalla Engine Setup (Configuración de motores).



- a Menú Engine Type (Tipo de motor)
- b Menú Engine Model (Modelo de motor)
- c Tocar Next (Siguiente) para continuar

56742

3. Abrir y seleccionar la opción adecuada en los restantes campos de menú de la pantalla Engine Setup (Configuración de motores). Cuando se completen las selecciones, tocar Next (Siguiente) para continuar.



a - Campo de opción Engine Model (Modelo de motor)



- a Campo de opción Joystick
- b Campo Number of Engines (Número de motores)

56745

Configuración de pantalla

En función del número de motores indicado en la pantalla Engine Setup (Configuración de motores), seleccionar los motores que vaya a visualizar esta unidad VesselView. Pueden seleccionarse hasta cuatro motores.

Device	Device Configuration				
\$	DISPLAY SETUP Select which engines to show on this display. PORT				
< Previ	ious) (Next >	56746			

- a Motores seleccionados para visualización
- b Tocar Next (Siguiente) para continuar

Configuración de dispositivo

En la pantalla Device Setup (Configuración de dispositivo), utilizar el mando giratorio o tocar los campos de menú para seleccionar las opciones adecuadas. Si se utilizan varios dispositivos del VesselView, asegurarse de asignar números exclusivos a cada unidad, para evitar problemas con los datos. Los números de timón deberán coincidir con la ubicación de cada unidad de VesselView individual. Tocar Next (Siguiente) para continuar.



- a Campo VesselView Option (Opción de VesselView)
- **b** Campo Helm Option (Opción de 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.



 a - Campo de opción Units of Measure (Unidades de medida)

Configuración de los depósitos

Seleccionar en el campo desplegable vertical el número de depósitos de combustible de la embarcación. Tocar Next (Siguiente) para continuar.



 a - Campo de opción Number of tanks (Número de depósitos)

Utilizar el mando giratorio o tocar los campos del menú para seleccionar Tank Source (Origen del depósito), Tank Type (Tipo del depósito) y Tank Capacity (Capacidad del depósito). Utilizar el teclado de la pantalla para introducir la capacidad. Cuando se hayan introducido los datos sobre la capacidad del depósito, tocar OK (Aceptar) para cerrar el teclado.



- a Campo de opción Tank position (Posición del depósito)
- b Campo de opción Tank type (Tipo del depósito)
- Campo de introducción Tank Capacity (Capacidad del depósito)



- a Campo de introducción Tank Capacity (Capacidad del depósito)
- **b** Teclado de la pantalla
- c Tocar Next (Siguiente) para continuar

El nombre del depósito aparecerá automáticamente en el campo Name (Nombre). Para cambiar el nombre del depósito, tocar el campo y personalizar el nombre del depósito con el teclado de la pantalla.

Device Configuration	a - Campo Tank Name (Nombre del depósito)
I on r Tank type Fuel Tank capacity (gallons) 0100.00 Name PORT 1 (< Previous) Next>	52
PORT 1 a 1 2 3 4 5 6 7 8 9 0 Q W E R T Y U I 0 P A S D F G H J K L Enter	 a - Introducción del nombre del campo b - Introducir la clave para completar la introducción
ABC Z X C V B N M , . Space - + 5675	53

En función del número de depósitos introducidos durante la configuración, la pantalla regresará a Tank Source (Origen del depósito). Es necesario rellenar todos los campos del menú con la información correspondiente a cada depósito adicional. Cuando se hayan completado todos los campos del menú, tocar el campo Next (Siguiente) para continuar. Una pantalla Vessel Fuel Capacity (Capacidad de combustible de la embarcación) mostrará la capacidad total basada en los datos introducidos.

Device	e Configuration	
¢	Vessel fuel capacity	
	The vessel fuel capacity has been set to 100 gallons (the sum of fuel tank capacities). The maximum fuel capacity this network can support is 1731.17 gallons.	
< Previ	ious) Next> 5674	56

- a Campo Vessel Fuel Capacity (Capacidad de combustible de la embarcación)
- b Tocar Next (Siguiente) para continuar

Configuración de la velocidad

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

Device	Device Configuration				
<u>نې</u>	GPS source				
-u~	None	•			
	Pitot source				
	PCM0	•			
	Paddle wheel source				
	РСМО	•			
< Previ	ous Next >				
		F07F7			

- a Campo GPS Source (Fuente del GPS)
- **b** Campo Pitot Source (Fuente del sensor de Pitot)
- Campo Paddle Wheel Source (Fuente de la rueda de paletas)

56757

Si se había seleccionado el sensor de Pitot como fuente, aparecerá una pantalla Pitot Speed Sensor (Sensor de velocidad de Pitot). Utilizar el desplegable vertical Pitot Sensor Type (Tipo del sensor de Pitot) para seleccionar la opción adecuada. Casi todos los motores utilizan un sensor de Pitot de 100 psi. Los productos de Mercury Racing utilizarán el sensor de Pitot de 200 psi. Después de la selección, tocar Next (Siguiente) para continuar.

Device	Device Configuration					
}	Pitot Sensor Type					
	100psi	•				
	Pitot Multiplier					
	1.000					
	·					
< Previ	ious) Next>					
		56758				

a - Campo Pitot Pressure (Presión del sensor de Pitot)

Si se había seleccionado la rueda de paletas como fuente, aparecerá una pantalla Paddle Wheel Sensor (Sensor de rueda de paletas). Utilizar el desplegable vertical Paddle Wheel Sensor Type (Tipo del sensor de rueda de paletas) para seleccionar la opción adecuada. Después de la selección, tocar Next (Siguiente) para continuar.

Device Configuration							
i	Paddle Wheel Sensor Type						
	Legacy	•					
	Paddle Wheel Multiplier Hz/mph						
	4.910						
< Previ	ious) Next >						
		56759					

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

Finalización del asistente de configuración

Tocar Finish (Finalizar) para completar el asistente de configuración en el VesselView. No apagar el aparato hasta que la pantalla Finish (Finalizar) quede sustituida por la pantalla Vessel Activity (Actividad de la embarcación).



Configuración de la fuente de datos

El VesselView solicitará que se configuren las fuentes de datos detectables. Tocar OK (Aceptar) para continuar.



Alimentar todos los productos y encender todos los motores para asegurar que puedan detectarse todas las fuentes generadoras de datos. Tocar Start (Iniciar) para comenzar el proceso.





Cuando se complete Auto select (Selección automática), tocar Close (Cerrar).



a - Botón Close (Cerrar)

El VesselView mostrará la pantalla System (Sistema). Los sistemas que funcionen dentro de parámetros establecidos tendrán color verde.



56765

Tocar System OK (Aceptar sistema) para que aparezcan las horas de funcionamiento del motor.





Menús de configuraciones

Cualquier configuración puede cambiarse en cualquier momento utilizando el menú Settings (Configuración). Todos los menús desplegables verticales y horizontales pueden recorrerse tocando la pantalla o utilizando el mando giratorio. Se puede acceder al menú Settings (Configuración) utilizando la barra de desplazamiento situada en la parte inferior derecha de la pantalla.



1. Menú System (Sistema)

System	•	Language English (US)
Vessel	•	About
Engines	•	Helm 1, Device 1
EasyLink	•	Setup wizard
Preferences	•	Restore defaults
Alarms	•	Network +
Personality file	•	Simulate 🗌
		Time

2. Menú Vessel (Embarcación)



3. Menú Engines (Motores)

Settings		
System	+	
Vessel	•	
Engines	•	Engines shown
Systemlink	•	Engine model Verado Six cylinder 300
Preferences	•	Limits >
Alarms		Supported Data
		ECO Mode
Personality file	•	Cruise/SmartTow type Auto 🗸
		Trim
	Settings System Vessel Engines Systemlink Preferences Alarms Personality file	Settings System Vessel Fingines Systemlink Preferences Alarms Personality file Vessel Support Suppor

4. Menú EasyLink



90-8M0105027 NOVIEMBRE 2014

5. Menú Preferences (Preferencias)

Settings			6
System	•		
Vessel	•		
Engines	•	Buzzer	
EasyLink	•	Backlight	•
Preferences		Scroller Bar	•
Alarms	•	Data Boxes	•
Personality file	,	Popups	•
· coordinately fine	-	Auto-cycle interval 5 seconds	
		Units	•

6. Menú Alarms (Alarmas)

Settings		×
System	•	
Vessel	•	
Engines	۲	
EasyLink	•	
Preferences	٠	
Alarms	۲	Alarm History
Personality file	•	Alarm Settings
		Show all Helm alarms 🜌
		56778

7. Menú Personality file (Archivo de personalidad)



Actualización del software VesselView 7

Seguidamente se explica la forma de actualizar el software VesselView 7. Además de acceso a Internet, se necesita un puerto de comunicación para transferir el archivo a una microtarjeta SD FAT o FAT32.

Hacer copias de seguridad de las paradas, las rutas y los seguimientos

Aunque las paradas, las rutas y los seguimientos no deberán resultar afectados, es recomendable hacer copias de seguridad de los mismos antes de iniciar la actualización. Este proceso crea copias de seguridad de todas las paradas, rutas y seguimientos en una microtarjeta SD. La tarjeta puede ser la misma que contiene los archivos de actualización. La tarjeta ha de tener capacidad suficiente para almacenar toda la información que se vaya a copiar.

- 1. Girar la llave del encendido a la posición activada y comprobar que el VesselView está activado.
- 2. Introducir a fondo la microtarjeta SD en el puerto de lectura de tarjetas hasta que se oiga un clic y quede inmovilizada.
- 3. Pulsar el botón PAGES (Páginas) por debajo del mando rotatorio.
- 4. Seleccionar primero Tools (Herramientas) y después Files (Archivos).
- 5. Seleccionar paradas, rutas y seguimientos.



- 6. Seleccionar el formato de archivo que interese y pulsar Export (Exportar).
- 7. Seleccionar primero la microtarjeta SD como destino y después OK (Aceptar).

Export Waypoints, Routes, and Tracks	
Select destination folder	
	Memory card
	My files

8. Utilizar el teclado de la pantalla para poner nombre a la copia de seguridad y pulsar Enter (Intro).

Obtención del software más reciente

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



55829



56944

- 2. Seleccionar el producto VesselView 7 y pulsar DOWNLOAD UPGRADE (Descargar actualización).
- 3. En función de la configuración de seguridad del ordenador, es posible que aparezca una advertencia. Pulsar Allow (Permitir) para continuar.
- 4. Crear una carpeta en el disco duro para guardar el archivo en ella.
- 5. Si el sistema pide SAVE (Guardar) o RUN (Ejecutar), seleccionar SAVE y guardar el archivo en el disco duro. *NOTA: El archivo suele tener un tamaño de 70–100 MB.*

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

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

Actualización de VesselView

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

- ¿Se han hecho copias de seguridad de las paradas, las rutas y los seguimientos?
- Cada pantalla debe actualizarse individualmente, porque no hay una función de red automática que actualice varios VesselView simultáneamente.
- No desactivar la pantalla ni interrumpir la alimentación eléctrica durante la actualización.
- No retirar la microtarjeta SD durante la actualización.
- Comprobar que la llave del encendido esté en posición desactivada y que el VesselView no esté activado.
 NOTA: Es posible que en algunas instalaciones el VesselView se alimente con un circuito dedicado, en lugar de hacerse mediante la llave del encendido.

IMPORTANTE: El VesselView debe estar desactivado durante al menos 30 segundos antes de actualizar el software.

- 2. Introducir a fondo la microtarjeta SD en el puerto de lectura de tarjetas hasta que se oiga un clic y quede inmovilizada.
- 3. Girar la llave del encendido a la posición activada y comprobar que el VesselView está activado.
- 4. Dejar que arranque el sistema. Una pantalla solicitará al usuario que actualice o cancele.
- 5. Utilizar el mando giratorio para resaltar el archivo de la actualización y presionar el mando para confirmar.



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



56562

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



8. Comprobar que la versión de software actualizada es la correcta. Pulsar el botón Go To (Acceder a), pulsar Settings (Configuración), seleccionar Systems (Sistemas) y girar el mando hasta la posición About (Acerca de). Presionar el mando para verificar. Aparecerá la versión de software actual. Desactivando la embarcación durante 30 segundos y activándola de nuevo también aparece la versión del software en la esquina inferior derecha de la pantalla de arranque inicial.

Calibración de la pantalla táctil

- 1. Desactivar la unidad.
- 2. Pulsar y mantener pulsado el botón MENU (Menú) y activar la unidad.
- 3. Mantener pulsado el botón MENU (Menú) durante el encendido, hasta que aparezca la pantalla de utilidad de calibración (unos 15 segundos).



Pantalla de utilidad de calibración

- 4. Tocar la cruz filar que aparece en la pantalla para realizar nueve puntos de calibración.
- 5. Una vez completada satisfactoriamente la calibración, la unidad regresará a la pantalla de aplicación normal.

Products of Mercury Marine W6250 Pioneer Road Fond du Lac, WI 54936-1939 Alpha, Axius, Bravo One, Bravo Two, Bravo Three, Circulo M con logotipo de olas, K-planes, Mariner, MerCathode, MerCruiser, Mercury, Mercury con logotipo de olas, Mercury Marine, Mercury Precision Parts, Mercury Propellers, Mercury Racing, MotorGuide, OptiMax, Quicksilver, SeaCore, Skyhook, SmartCraft, Sport-Jet, Verado, VesselView, Zero Effort, Zeus, #1 On the Water y We're Driven to Win son marcas comerciales registradas de Brunswick Corporation. Pro XS es una marca comercial de Brunswick Corporation.