

VesselView 4

# Sección 1 - Primeros pasos

Descripción general de VesselView 4	2
Botones	2
Panel trasero	3
Ubicaciones y descripciones de la pantalla VesselView 4	3
Actualización del software VesselView 4	4
Obtención del software más reciente	4
Actualización de VesselView	5

Instalación del sensor de la temperatura del aire amb	iente
	5
Mantenimiento	6
Limpieza de la pantalla de indicaciones	6
Limpieza del puerto de medios	6
Botones atascados	6

# Sección 2 - Pantallas iniciales y Asistente de configuración

Pantalla de inicio8
Asistente de configuración8
Importar configuración10
Configuración del motor10
Configuración de pantalla 11
Configuración de dispositivo12
Configuración de unidades12
Configuración de los depósitos12
Configuración de la velocidad15
Finalización del asistente de configuración 15

Configuración de la fuente de datos	15
Pantallas de arranque	16
Arranque	16
Motor desactivado, encendido activado	16
Motor al ralentí	16
Fallo del motor	17
Navegación por los fallos	17
Mantenimiento programado del motor	18
Exploración del sistema - Informe de exploración	19
Errores de comunicación	19

# Sección 3 - Generalidades y funcionamiento de la pantalla

Funcionalidad del campo System Status (Estado del	22
Ampliación de los campos de datos	22
Ciclo automático	23
Funcionalidad de la barra de desplazamiento	24
Activación de la barra de desplazamiento y navegación	I
	24
Área de datos seleccionados por el usuario	24
Selección final de datos seleccionados por el usuar	io
	24
Iconos de la barra de desplazamiento	. 25
X-Pand (Expandir)	25
Temperatures (Temperaturas)	. 25
Pressure (Presión)	25
Voltages (Tensiones)	25
Fuel (Combustible)	.25
Depósitos	25
Advanced (Avanzado)	.25
Performance (Rendimiento)	. 26
Trim and Tabs (Trimado y alerones)	. 26
Trip Log (Bitácora de viaje)	. 26
Navegación	26
Generator (Generador)	26
ECO	26
Piloto automático	26
Cruise (Crucero)	27
Pesca por curricán	27
Smart Tow	.27
Ajustes	27
Modo ECO (Ahorro)	. 27
Modo ECO	.27
Valores ECO mínimos y máximos	28
Objetivos de compensación y RPM en ECO	.28
Colores de los objetivos	29
Navegación ECO	.29

Renovar ECO	30
Minimizar	30
Salir del modo ECO (Ahorro)	31
Cambio de los objetivos ECO	31
Cambio de los valores de destino	31
Modo Smart Tow (Remolque inteligente)	32
Smart Tow	32
Características	32
Habilitación de Smart Tow (Remolque inteligente)	33
Objetivos de Smart Tow	33
Panel descriptivo del Smart Tow	34
Área de datos seleccionados por el usuario de Smart	
Tow	34
Navegación	34
Guardar	35
Create Custom Launch (Crear inicio	
personalizado)	36
Desactivación del Smart Tow (Remolque	
inteligente)	37
Modo Cruise Control (Control de crucero)	37
Cruise Control (control de crucero)	37
Área de datos del control de crucero	37
Cambio del campo de datos constantes	37
Cruise (Crucero) - Área de datos seleccionados por	el
usuario	37
Navegación de crucero	38
Modo Troll Control (Control de pesca por curricán)	40
Control para pesca por curricán	40
Area de datos de control para la pesca por curricán	40
Cambio del campo de datos constantes	40
Troll (Pesca por curricán) - Area de datos	
seleccionados por el usuario	40
Navegación en modo de pesca por curricán	41
Pantallas Autopilot (Piloto automático)	A-3
	43

# Sección 4 - Configuración y calibraciones

Navegación por el menú Settings (Configuración)	. 46
Navegación por el menú	. 46
Sistema	. 46
Language (Idioma)	.47
About (Acerca de)	. 47
Helm 1, Device 1 (Timón 1, dispositivo 1)	. 47
Asistente de configuración	.47
Restore Defaults (Restaurar valores	
predeterminados)	. 48
Red	. 48
Simulate (Simulación)	. 48
Time (Hora)	.49
Vessel (Embarcación)	. 49
Tabs (ALETAS)	. 50
Depósitos	. 50
Calibración del depósito	. 50
Velocidad	. 50
Dirección	. 51
Temperatura del agua de mar	. 51
Depth Offset (Compensación de profundidad)	. 51
Engines (Motores)	. 52
Engines Shown (Mostrar motores)	. 53
Modelo del motor	. 53
Límites	. 53

Datos compatibles	54
Modo ECO	54
Tipo Cruise/SmartTow (Crucero/Remolque	
inteligente)	54
Compensación	54
Asychink	J4 55
DDM Ourse (Cinemania side de recent)	55 FC
RPM Sync (Sincronización de r.p.m.)	
Depositos	
Preferences (preferencias)	56
Buzzer (Zumbador)	57
Backlight (Retroiluminación)	58
Scroller Bar (Barra de desplazamiento)	
Recuadros de datos	
Pop-ups (Ventanas emergentes)	58
Auto-Cvcle Interval (Intervalo de ciclo	
automático)	59
Units (unidades)	
Alarmas	
Archivo do porconalidad	
	00
Export (Exportar)	01
Importar	
Restaurar	61

# Sección 5 - Alarmas de advertencia

Advertencias - Fallos y alarmas	64	Alarma de profundidad65
Alarma crítica de combustible	64	

# Sección 1 - Primeros pasos

# Índice

Descripción general de VesselView 4	Actualización de VesselView Instalación del sensor de la temperatura del aire	5
Panel trasero	ambiente	5
	Limpieza de la pantalla de indicaciones	6
Actualización del software VesselView 4	Limpieza del puerto de medios Botones atascados	6
Obtendion dei Soltware mas leclente		0

### Descripción general de VesselView 4

IMPORTANTE: VesselView es una pantalla multifuncional (MFD) compatible con productos fabricados por Mercury Marine Outboards, Mercury MerCruiser y Mercury Diesel. Algunas funciones explicadas en este manual quedarán desactivadas, según el equipo motor al que se hayan conectado.

VesselView es un centro integral de información de la embarcación que puede informar sobre un máximo de dos motores de gasolina o diésel. Supervisa e informa continuamente sobre datos de funcionamiento, incluida información detallada como temperatura y profundidad del agua, estado de la compensación, velocidad de la embarcación y ángulo de la dirección, así como el estado del combustible, aceite, agua y depósitos de desechos.

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 a un fabricante de equipos originales (OEM) o a un concesionario importar la configuración de la personalidad de la embarcación. El propietario también puede utilizarlo 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.

### **Botones**



#### VesselView 4

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

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

### Panel trasero



Elemento	Función	Descripción
а	NMEA 2000	Conecta con la red NMEA 2000
b	SmartCraft	Entrada de alimentación y conecta con la red SmartCraft, enlaza indicadores SC 100

### Ubicaciones y descripciones de la pantalla VesselView 4

VesselView tiene varios campos que muestran información específica de los motores y de los modos activos.



- 1. Volts (Voltios) o Depth (Profundidad): Este campo de datos es definible por el usuario. Una lista del contenido de visualización disponible puede modificarse en el menú Settings (Configuración).
  - Los voltios solo aparecerán en el campo cuando se instale un transductor de profundidad.
  - La profundidad quedará sustituida por voltios si no se ha instalado un transductor de profundidad, o si se había desinstalado.
- 2. Fuel (Combustible): Este campo de datos es definible por el usuario. Una lista del contenido de visualización disponible puede modificarse en el menú Settings (Configuración).
  - Solo visualiza el combustible total. Los datos individuales del combustible estarán en el área Fuel Management (Administración del combustible) de la pantalla.
- 3. Steering angle (Ángulo de la dirección): Si está instalado, el usuario puede seleccionar límites máximos de 45° o 60°, e invertir el ángulo. El ángulo de la dirección estará disponible si el sensor se ha instalado y se supervisa por medio del módulo de control. Cuando un fueraborda sea el equipo motor instalado, esta función quedará desactivada por defecto, pero puede activarse manualmente en el menú Settings (Configuración).
- 4. RPM: Muestra una barra móvil que representa las RPM del motor. Una aplicación de dos motores mostrará dos barras móviles separadas.
- 5. Speed (Velocidad): Muestra la velocidad de la embarcación. Si no se dispone de una fuente de velocidad, la pantalla mostrará guiones. La pantalla mostrará el valor correspondiente a la velocidad, la fuente de la velocidad (rueda de paletas, dispositivo de Pitot o GPS) y las unidades de medida (MPH es la unidad predeterminada). Un valor de velocidad con más de dos números enteros se mostrará en tipos de menor tamaño.
- (Gear position) Posición del engranaje: Los productos con acelerador y cambio digitales (DTS) mostrarán todas las posiciones del engranaje para cada motor. Las posiciones son F (avance), N (punto muerto) y R (retroceso). Los productos sin acelerador y cambio digitales (DTS) mostrarán N (punto muerto) y G (con marcha puesta).

#### Sección 1 - Primeros pasos

- 7. Trim (Compensación): Este campo de datos es definible por el usuario. Muestra la compensación para un máximo de dos motores. El emergente de la compensación está disponible en el área de datos contextuales. El emergente de la compensación se puede desactivar o activar en el menú Settings (Configuración).
- 8. Tabs (Aletas): Este campo de datos es definible por el usuario. Una lista del contenido de visualización disponible puede modificarse en el menú Settings (Configuración).
  - Si está instalada, la aleta de babor aparecerá en la parte izquierda de los datos de la compensación y la aleta de estribor aparecerá en el lado derecho de los datos de la compensación.
- Icono de la barra de desplazamiento: Muestra un icono que representa los datos actualmente visualizados en el área de datos seleccionada de la pantalla. Pulsar el botón PAGES (Páginas) para abrir la barra de desplazamiento. El usuario puede escoger otro icono en la barra de desplazamiento y entonces aparecerán los datos seleccionados.
- 10. Campo System Status (Estado del sistema): Muestra las advertencias y el modo actualmente activos.
- 11. Área de datos seleccionados por el usuario: Muestra todos los datos seleccionados: progreso de la exploración del arranque inicial, mensajes de buena administración, programas de mantenimiento y advertencias.

### Actualización del software VesselView 4

Seguidamente se explica la forma de actualizar el software VesselView 4. Además de acceso a Internet, se necesita un puerto de comunicación para transferir el archivo a una tarjeta micro SD FAT o FAT 32.

#### Obtención del software más reciente

 Desde el sitio web de Mercury, puede realizar la descarga general del software más reciente: www.mercurymarine.com. Para averiguar qué versión de software está instalada en el VesselView, encienda VesselView. Mientras arranca el sistema, en la esquina inferior derecha de la pantalla aparecerá la versión del software. En caso de que VesselView ya esté encendido, seleccione Settings (Configuración) > System (Sistema) > About (Acerca de)> para ver la versión de funcionamiento actual del software de VesselView.





56943

- 2. Seleccionar el producto VesselView 4 y pulsar DOWNLOAD UPGRADE (Descargar actualización).
- 3. Es posible que aparezca una advertencia de seguridad en función de los ajustes de seguridad de sus ordenador. Haga clic en **Permitir** para continuar.
- 4. Crear una carpeta en el disco duro para guardar el archivo en ella.
- 5. Si aparecen las opciones GUARDAR (SAVE) o EJECUTAR (RUN), seleccione SAVE (GUARDAR) y guárdelo en el disco duro.

#### NOTA: Normalmente, el archivo tiene un tamaño de entre 80 y 90 MB.

IMPORTANTE: Es posible que algunos navegadores cambien la extensión del archivo. Compruebe que el nombre y la extensión del archivo no hayan cambiado. La extensión correcta que aparece después del nombre del archivo debe ser .upd. No modifique el nombre del archivo ni cambie la extensión.

 Una vez guardado el archivo en el disco duro, cópielo en el directorio raíz de una tarjeta micro SD FAT o FAT 32 vacía con una capacidad de 512 MB como mínimo. El directorio raíz de la unidad es el nivel superior y no se coloca en una carpeta.

### Actualización de VesselView

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

- Cada pantalla debe actualizarse individualmente, porque no hay una función de red automática que actualice varios VesselView simultáneamente.
- No desactivar la pantalla ni interrumpir la alimentación eléctrica durante la actualización.
- No retirar la microtarjeta SD durante la actualización.
- Comprobar que la llave del encendido esté en posición desactivada y que el VesselView no esté activado.
   NOTA: Es posible que en algunas instalaciones el VesselView se alimente con un circuito dedicado, en lugar de hacerse mediante la llave del encendido.
   IMPORTANTE: El VesselView debe estar desactivado durante un mínimo de 30 segundos antes de actualizar el software.
- 2. Introducir a fondo la microtarjeta SD en el puerto de lectura de tarjetas hasta que se oiga un clic y quede inmovilizada.
- 3. Girar la llave del encendido a la posición activada y comprobar que el VesselView está activado.
- 4. Dejar que arranque el sistema. La actualización se realiza automáticamente.
- 5. No girar la llave del encendido a la posición desactivada, no desactivar el VesselView ni extraer la microtarjeta SD durante la carga del software. La actualización puede necesitar varios minutos para completarse.



56561

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



7. Compruebe que la versión de software actualizada es la correcta. Pulse la tecla PAGES (Páginas) y utilice la flecha DERECHA para desplazarse por el menú **Settings (Configuración)**. Utilice la tecla ENTER (Entrar) y los botones de las flechas para marcar **System (Sistema)** y abrir **About (Acerca de)**. Aparecerá la versión de software actual.

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

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

- 1. Seleccionar la ubicación del sensor de la temperatura del aire. Montar el sensor donde quede expuesto al ambiente exterior, pero protegido del sol.
- 2. Perforar un orificio de 19 mm (0.75 in.).

3. Instalar el adaptador de montaje como se muestra más abajo.



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

### Mantenimiento

IMPORTANTE: Se recomienda instalar la visera 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, mezclar agua tibia y alcohol isopropílico a partes iguales para limpiar la pantalla. No utilizar 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 la placa enmarcadora 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. Un tapón de compuesto de goma en el interior del puerto de la microtarjeta SD ayuda a impedir la entrada de agua en el puerto de la tarjeta.

#### IMPORTANTE: Instalar el tapón después de la limpieza o de actualizar el software.

**NOTA:** Instalar el tapón con el lado de la ranura hacia arriba. El lado opuesto tiene un bisel para que la tapa no choque con el tapón.



### **Botones atascados**

Comprobar que no haya botones atascados en posición bajada. Si se encuentra un botón atascado, moverlo para liberarlo.

2

# Sección 2 - Pantallas iniciales y Asistente de configuración

# Índice

Pantalla de inicio	. 8	
Asistente de configuración	. 8	Ρ
Importar configuración	10	
Configuración del motor	10	
Configuración de pantalla	11	
Configuración de dispositivo	12	
Configuración de unidades	12	
Configuración de los depósitos	12	
Configuración de la velocidad	15	
Finalización del asistente de configuración	15	

Configuración de la fuente de datos	15
Pantallas de arranque	. 16
Arranque	16
Motor desactivado, encendido activado	. 16
Motor al ralentí	. 16
Fallo del motor	17
Navegación por los fallos	. 17
Mantenimiento programado del motor	. 18
Exploración del sistema - Informe de exploración	19
Errores de comunicación	. 19

#### Página 7

### Pantalla de inicio

Cuando se coloque la llave de encendido en posición activada, aparecerá la pantalla de presentación de inicio de Mercury. Esta tiene capacidad para 9999 horas de funcionamiento. La versión del software aparece en la esquina inferior derecha de la pantalla. Los equipos motores con control de emisiones muestran un icono de motor en la esquina inferior izquierda de la pantalla.



Pantalla de inicio Mercury

### 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 Setup wizard de VesselView lo dirigirá por los primeros pasos de configuración de VesselView. Puede acceder en cualquier momento al asistente de configuración a través del icono SETTINGS (Configuración) del menú de desplazamiento. Pulse los botones PAGES (Páginas), ENTER (Entrar) y la flecha a la derecha para desplazarse por los menús de **Settings (Configuración)**.



#### Sección 2 - Pantallas iniciales y Asistente de configuración

Seleccione el idioma en el que prefiera que se visualice VesselView. Utilice los botones de flecha IZQUIERDA y
DERECHA para desplazarse por las opciones de idiomas. Pulse el botón ENTER (Entrar) para realizar la selección.
VesselView le solicitará que confirme el cambio de idioma y se reiniciará. Aparecerá la pantalla de reinicio. Cuando
vuelva a aparecer la pantalla, toda la información se mostrará en el idioma que haya seleccionado.

Select Language	
English (US)	
English (UK)	
Español	
Suomi	
Français	
Ελληνικά	
Italiano	
日本語	Ť
Nederlands	
Norsk	
	56823

2. Aparecerá la pantalla de bienvenida. Pulse la flecha DERECHA para marcar el campo Next (Siguiente).



 Aparecerá la pantalla principal del VesselView en el idioma seleccionado. El icono SETTINGS (Configuración) quedará resaltado. Pulse el botón ENTER (Entrar). System (Sistema) aparecerá marcado en el menú Settings (Configuración). Pulse el botón ENTER (Entrar) y aparecerá el menú flotante. Pulse el botón con la flecha DERECHA para acceder al Setup wizard (Asistente de configuración).



### Importar configuración

Para importar la configuración de una embarcación ya existente, inserte una tarjeta micro SD con el archivo de la configuración y seleccione este archivo en el menú desplegable. Si no existe ningún archivo de importación, utilice el botón de la flecha DERECHA para marcar **Next (Siguiente)** y pulse ENTER (Entrar).



### Configuración del motor

1. En la pantalla **Engine Setup (Configuración del motor),** pulse los botones de flecha DERECHA e IZQUIERDA para marcar los campos desplegables. Seleccione el modelo y tipo de motor que correspondan.



60111

Selección del tipo de motor

ngine iype
Verado 🗸 🗸
ngine Model
Pro Four Stroke 300
Pro Four Stroke 300
Pro Four Stroke 250
Pro Four Stroke 200 Six-Cylinder 350
Six-Cylinder 300
Six-Cylinder 275
Six-Cylinder 250
Six-Cylinder 225
Four-Cylinder 200
<pre>     Previous     Next </pre>

60112

Selección del modelo de motor

2. Desplácese hacia abajo hasta completar todas las selecciones de la pantalla **Engine Setup (Configuración del motor)**. Una vez realizadas todas las selecciones, marque **Next (Siguiente)** y pulse ENTER (Entrar).

Engine 1	ype			
Verado	)			-
Engine N	lodel			
Pro Fo	ur Stroke	300		-
Does ve	sel have a	joystick?		
No				-
No				
Yes				



	ENGINE SETUP
	Engine Type
	Verado 👻
	Engine Model
	Pro Four Stroke 300 🔹
	Does vessel have a joystick?
	Yes
$\triangleleft$	Number of Engines
	2
	1
	2
	3
	(Previous) (Next)

60114

Selección del número de motores

### Configuración de pantalla

En función del número de motores que se indiquen en la pantalla **Engine Setup (Configuración del motor)**, seleccione los motores que se vayan a visualizar en esta unidad VesselView. Pueden seleccionarse hasta dos motores.

	DISPLAY SETUP	
	Select which engines to show on this display.	
$\left( \right)$		
	Previous     Next >	
	601	1

### Configuración de dispositivo

En la pantalla **Device Setup (Configuración de dispositivo),** utilice los botones de las flechas DERECHA e IZQUIERDA para resaltar los menús desplegables. 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. Marque **Next (Siguiente)** y pulse ENTER (Entrar) para continuar.



- a Número del dispositivo VesselView
- b Número de ubicación del timón

### Configuración de unidades

Seleccione las unidades de medida que VesselView presentará en los datos de la pantalla (velocidad, distancia y volúmenes). Más adelante también se podrán cambiar cada una de las unidades de medida. Después de haber seleccionado las unidades de medida, marque **Next (Siguiente)** y pulse ENTER (Entrar).

UNITS SETUP
What units of measure do you want to use? Selects the general type of units of measure. You can later change any particular unit of measure.
U.S. Standard 🚽
Metric U.S. Standard
Previous     Next>

60119

### Configuración de los depósitos

En la pantalla **Tank Setup (Configuración de depósitos)** se puede asignar el tipo, la capacidad y el nombre de ocho depósitos como máximo. En la columna % se puede ver el volumen real del depósito. Al seleccionar el botón **Refresh** (Actualizar), se consultarán los sensores del depósito y se actualizarán los valores.

El depósito no supervisado es un depósito que no tiene un sensor asociado.

Source	%	Туре	Capacity (gal)	Name
PORT 1		Fuel	200.00	PORT FUEL
PORT 2		Live well	100.00	LIVEWELL
STBD 1		Fuel	200.00	STBDFUEL
STBD 2		Water	200.00	WATER
Unmoni		Fuel		

Utilice los botones de las flechas para alternar entre las diferentes opciones de tipos de depósitos.

PORT 1 TANK CONFIGURATION	
Tank type	
Fuel	-)
None Fuel statement and statement and statement and statements Oil	
Water Gray Black Live well	
OK Cancel	6012

Introduzca la capacidad del depósito modificando las cifras con los botones de las flechas. Pulse el botón ENTER (Entrar) para pasar a la siguiente cifra. Cuando haya terminado de modificar las cifras, pulse el botón ENTER (Entrar) para continuar.

PORT 1 TANK CONFIGURATION	
Tank type	
Fuel	
Tank capacity (gallons)	
000.00	
Name	
PORT FUEL	
OK Cancel	
	60122

Seleccione la ventana Name (Nombre) y utilice los botones de flecha para modificar el conjunto de caracteres.

PORT 1 TANK CONFIGURATION	
Tank type	
Fuel	
Tank capacity (gallons)	
0200.00	)
Name	
PORT FUEL	
OK Cancel	
	60123

Seleccione el botón OK (Aceptar) con los botones de flecha y el botón ENTER (Entrar). De este modo, el operador volverá a la pantalla de selección de depósitos y podrá configurar otro depósito más.

Tank type		
Fuel		
Tank capacity (g	allons)	
0200.00		
Name		
PORT FUEL		

60124

Repita el proceso de asignación del tipo, la capacidad y el nombre con el resto de depósitos de la embarcación. Una vez finalizado, seleccione el botón **Next (Siguiente)** para continuar con el Setup wizard (Asistente de configuración).

TANK SETUP				
Source	%	Туре	Capacity (gal)	Name
PORT 1		Fuel	200.00	PORT FUEL
PORT 2		Live well	100.00	LIVEWELL
STBD 1		Fuel	200.00	STBDFUEL
STBD 2		Water	200.00	WATER
Unmoni		Fuel		
Previous     Next     Refresh				

60125

### Configuración de la velocidad

En la pantalla **Speed Setup (Configuración de la velocidad),** existen tres opciones que permiten determinar cómo obtendrá VesselView la información sobre la velocidad. Si la embarcación cuenta con un GPS, el menú desplegable permitirá seleccionar los dispositivos disponibles. Si la embarcación cuenta con un sensor de Pitot, se seleccionará esta opción. Si la embarcación cuenta con una rueda de paletas, se desplegará una opción para seleccionarla. Cuando se haya seleccionado la fuente de la velocidad, seleccione **Next (Siguiente)** y pulse ENTER (Entrar) para continuar.



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

### Finalización del asistente de configuración

Al marcar **Finish (Terminar)** con el botón de la flecha DERECHA y pulsar ENTER (Entrar), se finaliza el Setup wizard (Asistente de configuración) de VesselView. Aparecerá la pantalla de reinicio. No apague la unidad hasta que la pantalla de Vessel Activity (Actividad de la embarcación) haya sustituido a la de reinicio.



### Configuración de la fuente de datos

Encienda todos los productos y los motores para asegurarse de que se pueden detectar todas las fuentes de generación de datos.

La unidad VesselView solicitará que se configuren las fuentes de datos detectables. Seleccione OK (Aceptar) para continuar.

Seleccione Start (Inicio) para comenzar el proceso.

**NOTA:** En caso de que se seleccione Cancel (Cancelar) de forma accidental, seguirá siendo posible completar la configuración de la fuente de datos desde Settings (Configuración) > System (Sistema) > Network (Red) >Auto select (Selección automática) realizará una exploración de la red de la embarcación e identificará todos los dispositivos compatibles situados a bordo.

Cuando la opción Auto select (Selección automática) haya terminado la exploración, seleccione Close (Cerrar)

### Pantallas de arranque

### Arranque

Al arrancar tras la secuencia de la pantalla de inicio, se cargará la visualización principal y todos los datos y gráficos quedarán activados. Se dispone de dos situaciones: motor apagado o motor en marcha. El gráfico y la información siguientes explican la secuencia del cambio en las áreas de datos constantes y seleccionados por el usuario.

Estado del motor	Área de datos seleccionados por el usuario
Motor desactivado, encendido activado	Mensaje de buena administración
Arranque del motor	Exploración del sistema en curso, se muestra una hélice en movimiento
Motor al ralentí	La hélice se vuelve de color verde
Motor engranado	Datos contextuales inteligentes de nivel 1

#### Motor desactivado, encendido activado

La pantalla del mensaje de buena administración de Mercury aparece en el área de datos seleccionados por el usuario cuando el encendido está activado y los motores no están en marcha. Todas las funciones estarán disponibles y no se visualizarán datos del motor.

- Los mensajes se seleccionan aleatoriamente. Ejemplos: Do you have flotation devices (¿Tiene dispositivos de flotación?); Mercury recuerda al usuario que navegue de forma segura.
  - Los elementos de la lista de buena administración pueden cambiar según el tipo de motor o la configuración de la personalidad.

#### Motor al ralentí

Cuando el motor esté en marcha, el área de la pantalla dedicada a los datos seleccionados por el usuario mostrará una hélice verde al finalizar el informe de la exploración efectuada.

 El área de la pantalla dedicada a los datos seleccionados por el usuario mostrará una hélice en movimiento y una barra de progreso para indicar que se está efectuando una exploración.



#### Exploración del sistema

- a Hélice en movimiento
- b Barra de progreso

 Si en cualquier momento se mete una marcha del motor, dejará de explorarse el sistema, la hélice se volverá de color verde y aparecerán los datos inteligentes del Nivel 1. Cuando se completa la exploración, pueden aparecer diversos emergentes: fallos del motor, recordatorios de mantenimiento, errores de comunicación, informe de exploración conforme del sistema.



#### Exploración completa

### Fallo del motor

Si se detecta un fallo del motor durante una exploración del sistema, el área de datos seleccionados por el usuario mostrará un texto descriptivo en una pantalla de fallos de color fuerte. El color de la pantalla de fallos dependerá del tipo de fallo detectado. El campo System Status (Estado del sistema) cambiará en función del fallo visualizado.



#### Navegación por los fallos

Cuando haya fallos, se identificarán con números a lo largo de la parte inferior del campo de fallos.

- 1. La pestaña de selección mostrará el primer número como valor predeterminado.
- 2. Pulsar el botón de flecha IZQUIERDA o DERECHA para revisar cada fallo.



- 3. El fallo seleccionado tendrá un recuadro rellenado blanco con un número negro.
- 4. El fallo seleccionado alternará entre el número de fallo y un símbolo positivo (+) para indicar que quedan más datos por visualizar.



a - Número de fallos en la sección del pie

- **b** Fallo seleccionado
- c Icono de salida para la sección del pie del fallo
- 5. Cuando haya un símbolo positivo (+), pulsar el botón ENTER (Entrar) para ver los datos adicionales relacionados con ese fallo.

#### Sección 2 - Pantallas iniciales y Asistente de configuración

- 6. Cuando los datos adicionales requieran más páginas, el área de la sección del pie del fallo mostrará uno o más círculos. El círculo de la página seleccionada será blanco. Esta área mostrará el texto descriptivo largo del fallo.
- Si se desea salir de la sección del pie del fallo, utilizar el botón IZQUIERDA o DERECHA para resaltar la X de la sección del pie del fallo. Pulsar el botón ENTER (Entrar) para salir de la sección del pie del fallo y regresar al campo System Status (Estado del sistema).

#### Mantenimiento programado del motor

Si se detecta un recordatorio de mantenimiento durante una exploración del sistema, el área de datos seleccionados por el usuario mostrará un texto descriptivo en un color fuerte. El campo System Status (Estado del sistema) situado en la esquina inferior izquierda cambiará en función del problema de mantenimiento visualizado. Aplicar el sentido común para proteger la inversión efectuada y revisar regularmente el aceite de los motores, preferiblemente antes de utilizarlos.

1. Cuando se haya agotado por completo el plazo de mantenimiento programado, el área de datos seleccionados por el usuario mostrará un recordatorio general para que se realice el mantenimiento programado.



Abrir el icono + para expandir el texto. Se puede restaurar el mantenimiento en 100% o abandonar la pantalla.
 NOTA: En el campo System Status (Estado del sistema) aparecerá el recordatorio de mantenimiento (icono de la llave inglesa) hasta que se borre el fallo del sistema.



Una vez restaurado el recordatorio de mantenimiento, el icono de la llave inglesa desaparece del campo System Status (Estado del sistema).



3.

#### Exploración del sistema - Informe de exploración

Cuando una exploración del sistema se completa sin detectar fallos, recordatorios de mantenimiento ni errores de comunicación, en el área de datos seleccionados por el usuario aparece SCAN COMPLETE (Exploración completa) junto con un informe y un mensaje de buena administración. El informe de la exploración aparecerá hasta que se meta una marcha del motor o se pulse el botón de flecha IZQUIERDA o DERECHA para resaltar la X y se pulse el botón ENTER (Entrar).

- Los mensajes de buena administración se seleccionan aleatoriamente. Ejemplos: Do you have flotation devices (¿Tiene dispositivos de flotación?); Mercury recuerda al usuario que navegue de forma segura.
  - Los elementos de la lista de buena administración pueden cambiar según el tipo de motor o la configuración de la personalidad.



#### Exploración completa

Mensaje de buena administración

#### Errores de comunicación

Cuando una exploración del sistema encuentre un error de comunicación, la exploración se detendrá y todos los campos de datos aparecerán con líneas de trazos. El campo System Status (Estado del sistema) se volverá de color gris con una X en un círculo rojo y el texto "Comm Error" (Error de comunicación).



Error de comunicación

### Notas:

# Sección 3 - Generalidades y funcionamiento de la pantalla

# Índice

Funcionalidad del campo System Status (Estado	del
sistema)	22
Ampliación de los campos de datos	22
Ciclo automático	23
Funcionalidad de la barra de desplazamiento	24
Activación de la barra de desplazamiento y	
navegación	24
Área de datos seleccionados por el usuario	24
Selección final de datos seleccionados por el	
usuario	24
Iconos de la barra de desplazamiento	25
X-Pand (Expandir)	25
Temperatures (Temperaturas)	25
Pressure (Presión)	25
Voltages (Tensiones)	25
Fuel (Combustible)	25
Depósitos	25
Advanced (Avanzado)	25
Performance (Rendimiento)	26
Trim and Tabs (Trimado y alerones)	26
Trip Log (Bitácora de viaje)	26
Navegación	26
Generator (Generador)	26
ECO	. 26
Piloto automático	26
Cruise (Crucero)	27
Pesca por curricán	27
Smart Tow	27
Ajustes	27
Modo ECO (Ahorro)	27
Modo ECO	. 27
Valores ECO mínimos y máximos	28
Objetivos de compensación y RPM en ECO	. 28
Colores de los objetivos	29
Navegación ECO	. 29
Renovar ECO	30
Minimizar	30

Salir del modo ECO (Ahorro)	31
Cambio de los objetivos ECO	$^{31}$ <b>O</b>
Cambio de los valores de destino	<sup>31</sup> 5
Modo Smart Tow (Remolque inteligente)	32
Smart Tow	32
Características	32
Habilitación de Smart Tow (Remolque inteligente	≥) >>
Objetives de Smart Tour	33
Depel deserintive del Smart Teur	33 24
Panel descriptivo del Smart Tow	34
Area de datos seleccionados por el usuario de Sman	24
I OW	34
	34
Guardal	35
	26
Desestivesión del Smart Taw (Demolaus	30
Desactivación del Smart Tow (Remolque	27
Mode Cruice Control (Control de crucero)	37 27
Cruice Control (control de crucero)	27
Área de dates del control de crucero	27
Area de datos del compo do datos constantos	27
Cruise (Crucero) - Área de datos seleccionados	57
por el usuario	37
Navegación de crucero	38
Modo Troll Control (Control de pesca por curricán)	40
Control para pesca por curricán	40
Área de datos de control para la pesca por curricán	40
Cambio del campo de datos constantes	40
Troll (Pesca por curricán) - Área de datos	-0
seleccionados por el usuario	40
Navegación en modo de pesca por curricán	41
Pantallas Autopilot (Piloto automático)	43
Descripción general de las pantallas Autopilot (Piloto	10
automático)	43
Navegación en las pantallas del piloto automático	43
Minimizar el piloto automático	43

### Funcionalidad del campo System Status (Estado del sistema)

El campo System Status (Estado del sistema) se utiliza para comunicar información específica del motor y modos activos. Siempre estará visible en la esquina inferior izquierda de la pantalla principal, a menos que se encuentre una advertencia de pantalla completa emergente. El color, el icono y el texto cambiarán en función del estado del sistema, las advertencias, la indicación de mantenimiento y los modos activos. La personalidad de la embarcación y el tipo de instalación del equipo motor repercutirán directamente en los iconos que estén disponibles en el campo System Status (Estado del sistema). En la siguiente tabla se enumeran algunos de los iconos disponibles.



### Ampliación de los campos de datos

Los campos de datos pueden ampliarse, resaltando el icono de expansión (X-PAND) y pulsando el botón Enter (Entrar).



Icono de expansión

Una vez activado el icono, el área de datos seleccionados por el usuario se llenará con los datos ampliados procedentes de la selección de datos activamente visualizados. Pueden ampliarse hasta seis selecciones de datos, una cada vez, que se sucederán en la secuencia cronológica reproducida en la siguiente ilustración. Los campos de datos 3 y 4 solo mostrarán los datos opcionales seleccionados por el usuario.

**NOTA:** La configuración predeterminada del trimado y de los alerones solo se ampliará cuando se activen con controles externos. Si se activan, se utilizará un proceso emergente. Las ventanas emergentes de Trim (Trimado) y Tabs (Alerones) se pueden desactivar en el menú **Settings (Configuración)**.

- 1. Volts (Voltios) o Depth (Profundidad): el usuario puede definir este campo de datos. La lista con el contenido disponible para su visualización se encuentra en el menú Settings (Configuración).
- El ángulo de dirección estará disponible si el sensor instalado se ha conectado a la red del área de control SmartCraft. El ángulo de dirección está desactivado por defecto, pero se puede activar de forma manual en el menú Settings (Configuración).
- 3. Speed (Velocidad): muestra la velocidad de la embarcación. Si no se dispone de una fuente de velocidad, la pantalla mostrará guiones. La pantalla mostrará el valor correspondiente a la velocidad, su origen (rueda de paletas, dispositivo de Pitot o GPS) y las unidades de medida (MPH es la unidad predeterminada). Los valores de velocidad superiores a dos enteros se mostrarán con un tipo de menor tamaño.
- 4. RPM: Muestra una barra móvil que representa las RPM del motor. Una aplicación de dos motores mostrará dos barras móviles separadas.
- 5. Fuel (Combustible): Este campo de datos muestra el combustible total a bordo.
  - Solo muestra el combustible total. Los datos individuales del combustible estarán en el área de datos seleccionados, apartado de administración del combustible.
- 6. La barra de desplazamiento permite seleccionar diferentes pantallas de aplicaciones de Mercury que se abrirán en el área de datos seleccionados por el usuario. Utilice el botón PAGES (Páginas) y los de las flechas para desplazarse por los diferentes iconos de esta sección de la pantalla.
- Gear position (Posición de engranajes): los productos con acelerador y cambio digitales (DTS) mostrarán todas las posiciones del engranaje para cada motor. Las posiciones son las siguientes: F(avance), N(punto muerto) y R(marcha atrás). En los productos sin acelerados ni cambio digitales (DTS), se mostrará N(punto muerto) y G(marcha puesta).
- 8. Trim (Trimado): el usuario puede definir este campo de datos. Muestra el trimado para un máximo de dos motores. La ventana emergente Trim (Trimado) está disponible en el área de datos seleccionados. La ventana emergente Trim (Trimado) se puede activar o desactivar en el menú **Settings (Configuración)**.
- 9. Icono de datos seleccionados: muestra un icono que representa los datos actualmente visualizados en el área de datos seleccionados de la pantalla. También muestra el icono de datos seleccionados previamente si en ese momento no se están visualizando datos seleccionados. Seleccione el botón PAGES (Páginas) para abrir la barra de desplazamiento. El usuario puede seleccionar un icono de la barra de desplazamiento y, a continuación, se mostrarán los datos seleccionados.
- 10. Estado del sistema: Muestra las advertencias y el modo actualmente activos.
- 11. Área de datos seleccionados: muestra todos los datos seleccionados: progreso de la exploración del arranque inicial, mensajes de buena administración, programas de mantenimiento y advertencias.
- 12. El icono de ciclo automático mostrará todas las pantallas de datos asociadas a una selección en el menú. La pantalla se mostrará de forma secuencial en función del intervalo de tiempo seleccionado por el usuario.
- 13. El icono X cierra o sale de la selección de datos actual.

Cada campo de datos tiene su propio indicador de página en la esquina inferior izquierda del área de datos seleccionados por el usuario. Utilizar los botones de flecha para navegar a las diversas páginas, o al icono de ciclo automático o al icono de salida. Pulsar el botón Enter (Entrar) cuando se resalte el ciclo automático o el icono de salida.



- a Indicadores de página
- b Icono de ciclo automático
- c Icono de salida

### Ciclo automático

- Cuando el ciclo automático esté seleccionado pero no se halle activo, el icono aparecerá en un campo blanco.
- Pulse el botón Enter (Entrar) para activar el ciclo automático. El icono aparecerá en un campo azul con flechas blancas y conservará este esquema cromático hasta que se desactive el ciclo automático. El ciclo automático tiene una duración predeterminada de cinco segundos por página, que puede cambiarse en el menú Settings (Configuración).
- Cuando el ciclo automático está activado, los botones de flecha dejan de estar disponibles. Resaltar una de las páginas y pulsar el botón Entrar. El ciclo automático sigue activo, pero no se ve. Para regresar al ciclo automático, resaltar el icono del ciclo automático y pulsar el botón Entrar.

• Para desactivar el ciclo automático, resaltar la X y pulsar el botón Enter (Entrar). La pantalla abandonará el área de datos seleccionados por el usuario.

### Funcionalidad de la barra de desplazamiento

La barra de desplazamiento permite acceder a elementos que no aparecen actualmente en el área de la pantalla dedicada a los datos seleccionados por el usuario. El elemento quedará oculto hasta que se active y aparecerá durante el tiempo que el usuario haya seleccionado en el menú **Settings (Configuración)**. Si transcurren más de cinco segundos sin actividad, el elemento del icono desaparecerá del área de datos seleccionados por el usuario. Cuando se active, el área de datos seleccionados por el usuario se transformará para mostrar el nombre del icono y los datos correspondientes a esa función.

### Activación de la barra de desplazamiento y navegación

- 1. Pulsar el botón PAGES (Páginas) para activar el menú de la barra de desplazamiento.
- 2. Utilizar los botones de flecha IZQUIERDA o DERECHA para resaltar el icono que se desee visualizar. Un perfil azul resaltará el icono de la barra de desplazamiento a seleccionar.

**NOTA:** Aparecerá un icono de flecha a la izquierda y la derecha de la barra de desplazamiento. Cuando solo se vea un icono de flecha, utilizar el botón de flecha indicado para desplazar la selección. Cuando se vean las dos flechas, puede utilizarse el botón de cualquiera de ellas.



#### a - Icono seleccionado

 Flechas de la barra de desplazamiento

### Área de datos seleccionados por el usuario

Durante la navegación con la barra de desplazamiento, cuando el icono esté resaltado y no se haya pulsado el botón Enter (Entrar), el área de datos seleccionados por el usuario cambiará para mostrar el icono, el nombre del icono y una descripción de la función. El área de datos seleccionados por el usuario solo mostrará esta información durante un máximo de 30 segundos. Se puede ajustar la cantidad de tiempo que los datos resaltados seleccionados por el usuario y la barra de desplazamiento correspondiente permanecerán en la pantalla sin que sea necesario pulsar el botón Enter (Entrar) en Preferences (Preferencias) >Scroller Bar (Barra de desplazamiento) > Auto hide delay (Retraso de ocultación automática).

#### Selección final de datos seleccionados por el usuario

Cuando se haya seleccionado el icono, pulsar el botón Enter (Entrar). El icono aparecerá junto al campo System Status (Estado del sistema) y el área de datos seleccionados por el usuario mostrará todos los datos correspondientes a esa selección.

### Iconos de la barra de desplazamiento

### X-Pand (Expandir)

X-pand (Expandir): muestra datos ampliados de las pantallas de los datos seleccionados. Los datos seleccionados se activarán y desactivarán en la pantalla.



### **Temperatures (Temperaturas)**

Temperatures (Temperaturas): muestra los valores térmicos del aceite, el agua y el combustible de líquidos y motores. Muestra la temperatura del aire ambiental y del aire del colector. La información disponible depende del equipo motor instalado.



### Pressure (Presión)

Pressure (Presión): muestra los valores de presión de los motores correspondientes al agua, el aceite, el combustible y la sobrealimentación. La información disponible depende del equipo motor instalado.



### Voltages (Tensiones)

Voltages (Tensiones): muestra los valores de las baterías correspondientes a todos los motores.



### Fuel (Combustible)

Fuel (Combustible): muestra las estadísticas del sistema de combustible: consumo actual, consumo medio, uso del volumen por hora, capacidad total y combustible utilizado.



### Depósitos

Tanks (Depósitos): muestra los datos de los depósitos a bordo de la embarcación correspondientes a la capacidad de combustible, agua, desechos y aceite de dos tiempos.



### Advanced (Avanzado)

Advanced (Avanzado): muestra otra información relativa al motor: temperatura del colector, porcentaje de aceleración, carga del motor y presión de sobrealimentación del colector. La información disponible depende del equipo motor.



### Performance (Rendimiento)

Performance (Rendimiento): muestra datos avanzados sobre el rendimiento: potencia máxima (r.p.m. o velocidad y pulgadas por revolución de la hélice).



### Trim and Tabs (Trimado y alerones)

Trim and Tabs (Trimado y alerones): muestra la posición de trimado de la transmisión y la posición de los alerones. Debe haberse instalado un sensor en los alerones para que esta función muestre información.



### Trip Log (Bitácora de viaje)

Trip Log (Bitácora de viaje): muestra los datos registrados sobre el viaje: distancia total, tiempo total, velocidad media, consumo medio de combustible. Los datos registrados en la bitácora de viaje se pueden borrar y poner a cero.



### Navegación

Navigation (Navegación): muestra datos sobre el sistema de navegación instalado: rumbo magnético, longitud y latitud, tiempo a punto de referencia (TTW), rumbo a punto de referencia (BTW), distancia a punto de referencia (DTW) y rumbo real (COG).



### **Generator** (Generador)

Generator (Generador): muestra aquellos datos que el generador puede enviar a través de la red de control por áreas con protocolo NMEA 2000 o J1939: estado actual de marcha/parada, tensión (CA, CC), hercios, horas, presión del aceite y temperatura del agua.



### ECO

ECO (Ahorro): muestra información que permite calcular una posición de trimado y una velocidad del motor óptimas para obtener el mejor ahorro de combustible posible.

NOTA: Consulte Modo ECO (Ahorro) en la presente sección para obtener información adicional sobre su funcionamiento.



### Piloto automático

Autopilot (Piloto automático): muestra los datos del piloto automático.

**NOTA:** Consulte **Modo Autopilot (Piloto automático)** en la presente sección para obtener información adicional sobre su funcionamiento.



### Cruise (Crucero)

Cruise (Crucero): activa el control de crucero. Permite controlar la embarcación con las r.p.m. del motor o la velocidad de la embarcación. Para controlar la velocidad de la embarcación, se necesita un GPS o un sensor en la rueda de paletas. *NOTA: Consulte Modo Cruise Control (Control de crucero) en la presente sección para obtener información adicional sobre su funcionamiento.* 



#### Pesca por curricán

Troll (Pesca por curricán): activa el control del motor a baja velocidad. Se puede utilizar para controlar las r.p.m. del motor. *NOTA:* Consulte *Modo Troll Control (Control de pesca por curricán)* en la presente sección para obtener información adicional sobre su funcionamiento.



### Smart Tow

Smart Tow (Remolque inteligente): activa los perfiles de remolque inteligente en los elementos seleccionados. Los perfiles se pueden modificar, añadir y guardar.

**NOTA:** Consulte **Modo Smart Tow (Remolque inteligente)** en la presente sección para obtener información adicional sobre su funcionamiento.



### Ajustes

Settings (Configuración): la ubicación principal en la que se pueden activar o desactivar datos, modificar la tolerancia ± de los datos del sensor, seleccionar los valores visualizados que prefiera (sistema métrico/imperial/náutico) y restaurar los valores predeterminados de fábrica.

**NOTA:** Una restauración de los valores predeterminados de fábrica borrará toda la configuración personalizada. Consulte la sección 4 para obtener más información.



### Modo ECO (Ahorro) Modo ECO



#### Sección 3 - Generalidades y funcionamiento de la pantalla

El modo ECO muestra información que permite calcular la posición de compensación y la velocidad del motor óptimas para obtener la mejor economía de combustible posible. El módulo de control del motor (ECM) o el módulo de control de la propulsión (PCM) calcula la economía de combustible óptima, basándose en información de sensores instalados en el equipo motor y la embarcación.

- 1. Pulse el botón PAGES (Páginas) para activar la barra de desplazamiento.
- Pulse el botón de la flecha para resaltar el icono ECO y pulsar el botón Enter (Entrar). En el área de datos seleccionados por el usuario aparecerá el icono ECO con una breve explicación sobre el modo de obtener un consumo de combustible óptima.



**NOTA:** Cuando el modo ECO (Ahorro) esté activo, la ubicación del campo de datos 4 situada en el pie de página del sistema mostrará por defecto los valores de trimado si en ese momento se está visualizando otro valor de datos. Los valores de trimado se mostrarán en la esquina inferior derecha de la pantalla en caso de que en ese momento se estén mostrando otros valores de datos.



Valores de trimado activos del modo ECO

#### Valores ECO mínimos y máximos

Cuando el modo ECO esté activo y los motores se hallen en marcha de avance, las líneas de valores mínimos y máximos aparecerán en el barrido de r.p.m. Estas líneas muestran el intervalo optimizado activo que deberá calcularse. Esta ventana se puede ajustar en el menú **Settings (Configuración)**.



52167

### Objetivos de compensación y RPM en ECO

Cuando los valores de RPM alcancen el intervalo de valor mínimo, aparecerán objetivos de RPM y compensación. Una línea de color incorporará objetivos coloreados al barrido de RPM para indicar al usuario la ubicación de los valores de destino, y cambiará de color cuando hayan alcanzado la optimización.

#### Colores de los objetivos

Reglas de color del triángulo				
Estado	Color	Valor de relleno	Acción	Imagen
No se ha alcanzado el objetivo	Amarillo	Perfil	Intermitente	52170
Objetivo alcanzado	Verde	Continuo	Continuo	5217

Los siguientes son ejemplos de objetivos de RPM ECO en diferentes estados.





Sin optimizar

Optimizado

El área de datos seleccionados por el usuario mostrará los objetivos de compensación.



Cuando se hayan alcanzado todos los objetivos, la pantalla del área de datos seleccionados por el usuario dejará de mostrar instrucciones y presentará OPTIMIZED (Optimizado) con el valor actual de economía del combustible.



### Navegación ECO

El pie de página del área de datos seleccionados por el usuario mostrará REFRESH (Renovar), MINIMIZE (Minimizar) y X. Utilizar los botones PAGES (Páginas), de flechas y ENTER (Entrar) para navegar por estas funciones.

#### Sección 3 - Generalidades y funcionamiento de la pantalla

- Minimize (Minimizar) ocultará las instrucciones ECO y mostrará ECO MODE (Modo ECO) en el campo System Status (Estado del sistema). Minimize (Minimizar) permite mostrar otra información en el área de datos seleccionados por el usuario.
- Renovar pone a cero los valores ECO y utiliza nuevos parámetros para determinar los objetivos de compensación y RPM.
- X cierra el modo ECO y elimina del área de datos constantes los objetivos de compensación y RPM.
- El área activa tendrá un reborde blanco.



#### **Renovar ECO**

Renovar permite recalcular los valores actuales que ECO utiliza para los objetivos de compensación y RPM.

- 1. Utilizar los botones de flecha para resaltar la función Renovar y pulsar Entrar.
- 2. Las instrucciones aparecen en el área de datos seleccionados por el usuario. Utilizar el botón de flecha para resaltar la función Refresh (Renovar) y pulsar Enter (Entrar).



- 3. Cuando el sistema haya completado el cálculo de nuevos objetivos, el área de datos seleccionados por el usuario cambiará para indicar que los valores se han renovado.
- 4. Resaltar la X y pulsar Entrar para volver a la pantalla principal de instrucciones ECO.



5. El área de datos ECO seleccionados por el usuario mostrará instrucciones y presentará nuevos valores de objetivos sobre el modo de lograr la optimización para conseguir una economía óptima.

#### Minimizar

La función Minimize (Minimizar) permite continuar con las funciones ECO al mismo tiempo que se visualiza más información en el área de datos seleccionados por el usuario.

 Cuando se seleccione Minimize (Minimizar), las instrucciones ECO quedarán eliminadas y en el área de datos seleccionados por el usuario aparecerá información adicional. También se pueden seleccionar elementos limitados en la barra de desplazamiento.

- La selección de la barra de desplazamiento se limita a: Expand (Ampliar), Fuel Management (Administración del combustible), Trip Log (Bitácora de viaje), Voltage (Voltaje), Navigation (Navegación), Pressure (Presión), Temperature (Temperatura), Tanks (Depósitos) y Generator (Generador).
   *NOTA:* Los elementos disponibles en la barra de desplazamiento dependen de la información recibida de la personalidad de la embarcación y los indicadores.
- Los elementos visualizados en la barra de desplazamiento que tengan color gris cuando ECO esté activo no están disponibles y no se pueden seleccionar.
- 2. Cuando Minimize (Minimizar) esté activo, el campo System Status (Estado del sistema) mostrará ECO.
- 3. Para ampliar el modo ECO, resaltar el icono ECO con los botones de flecha y pulsar el botón Enter (Entrar).
- 4. Cuando ECO alcance la optimización, el texto del área de datos seleccionados por el usuario cambiará a OPTIMIZED (Optimizado).

#### Salir del modo ECO (Ahorro)

Para salir del modo ECO (Ahorro), pulse la X situada en el pie de página del área de datos seleccionados por el usuario y VesselView desactivará la función ECO.

#### Cambio de los objetivos ECO

El software para el modo ECO supervisa los sensores del motor y busca el mejor número de ahorro de combustible mientras la embarcación está en funcionamiento. Cuando el software reconoce una mejora en el ahorro de combustible, VesselView registra los valores de trimado y las r.p.m. del motor en ese momento. Este cálculo se realiza independientemente de que la pantalla ECO sea o no visible. Cuando el software ha registrado los valores de r.p.m. y de trimado, dirige al operador mediante flechas al punto en que se registraron la velocidad de funcionamiento y el trimado óptimos. En la mayoría de las aplicaciones, la pantalla ECO no necesita calibración, aunque existen configuraciones que permiten adaptar el indicador al estilo de navegación del usuario. La configuración predeterminada está dentro de los parámetros aceptables para la mayoría de las aplicaciones de la embarcación. A continuación, se muestra la configuración predeterminada y la opción de ajuste que se puede activar pulsando el botón Enter (Entrar) mientras haya algún parámetro resaltado.





60838

Configuración predeterminada de objetivos ECO		
Estabilidad de la economía del combustible	0,7 segundos	
Estabilidad de las RPM	0,7 segundos	
Mínimo de la ventana de RPM	2000 RPM	
Máximo de la ventana de RPM	4000 RPM	
Proximidad del objetivo de RPM	10%	
Proximidad del objetivo de compensación	10%	

IMPORTANTE: Deberá efectuarse una calibración manual de la compensación antes de que pueda utilizarse la pantalla ECO, si no se ha cargado una personalidad de embarcación con una microtarjeta SD. La utilización de una calibración de compensación predeterminada impedirá el correcto funcionamiento de la pantalla ECO.

#### Cambio de los valores de destino

- 1. Pulse el botón PAGES (Páginas) para abrir la barra de desplazamiento.
- 2. Pulsar el botón de flecha para resaltar el icono de configuración. Pulsar el botón Entrar.
- 3. Pulsar el botón de flecha para resaltar Network (Red) y pulsar el botón Entrar.
- 4. Pulsar el botón de flecha para resaltar ECO Mode (Modo ECO) y pulsar el botón Entrar.
- 5. Pulsar el botón de flecha para resaltar el objetivo que interese cambiar (mínimo de la ventana de RPM o máximo de la ventana de RPM) y pulsar el botón Enter (Entrar).
- 6. Pulsar los botones de flecha para cambiar los números individuales (X000). Pulsar el botón Enter (Entrar) para guardar ese número y pasar al siguiente (0X00), y utilizar los botones de flecha para cambiar este número.

#### Sección 3 - Generalidades y funcionamiento de la pantalla

7. Cuando se haya cambiado el último número (000X), pulse el botón Enter (Entrar).

**NOTA:** El menú **Settings (Configuración)** se cerrará después de pulsar el botón Enter (Entrar). Para cambiar otros valores de destino, pulse el botón Pages (Páginas) y se resaltará el icono Settings (Configuración). Siga el mismo proceso que ya se ha explicado para cambiar otros valores de destino.

# Modo Smart Tow (Remolque inteligente)

### Smart Tow



Smart Tow es un programa de uso fácil que permite gestionar la aceleración de la embarcación y los objetivos de velocidad deseados para remolcar esquiadores, "tubers" o equipos de deportes náuticos de todo tipo. La opción Smart Tow (Remolque inteligente) simplifica al máximo los problemas de aceleración, como el exceso de aceleración instantánea, el exceso de sobreimpulso, la deceleración y los objetivos de velocidad no constantes. Seleccione un Profile (Perfil) y después Enable (Habilitar). Sitúe la palanca de control a la máxima aceleración y Smart Tow (Remolque inteligente) hará el resto.

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.

La función Smart Tow (Remolque inteligente) ofrece cinco perfiles de botadura preestablecidos y, además, el usuario puede crear nuevos perfiles personalizados. Los perfiles personalizados resultan útiles 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 más experiencia y otras más suaves para los niños o para el arrastre de embarcaciones hinchables.



#### Perfiles predeterminados de fábrica

Dentro de cada perfil hay cinco campos de selección. Utilice los botones de flechas y el botón Enter (Entrar) para cambiar las selecciones del perfil.

 El punto de ajuste son las r.p.m o la velocidad. El usuario puede ajustar la velocidad o las r.p.m. en 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.
- La duración del sobreimpulso es el tiempo que la embarcación permanecerá por encima del punto de ajuste.

Una vez realizados los ajustes para obtener la configuración que prefiera, seleccione NEXT (Siguiente) en el pie de página del área de datos. De este modo, el operador accederá a la pantalla del teclado en la que podrá asignar un nombre y guardarla en la lista de perfiles. Añada un nombre al perfil y pulse la tecla Enter (Entrar) para añadir este nuevo perfil a la lista.

Las opciones Habilitar o Deshabilitar activan o desactivan esta característica. Cuando esté deshabilitada, los barridos de r.p.m. se visualizarán como barridos blancos inactivos. Cuando esté habilitada, los barridos de r.p.m. se visualizarán como barridos naranjas activos. Cuando Smart Tow (Remolque inteligente) se encuentra en estado apagado (deshabilitado), el usuario podrá modificar todos los ajustes.

Seleccione SAVE (Guardar). La opción Save (Guardar) modificará la pantalla de Smart Tow (Remolque inteligente) para que el usuario pueda escoger entre Quick Save (Guardar rápido), Save As New (Guardar como nuevo), Create Custom (Crear personalizado) o eliminar el perfil.

Si el usuario pulsa la X, el remolque inteligente se deshabilita y el área de datos seleccionada por el usuario y persistente vuelve a la pantalla predeterminada.

#### Habilitación de Smart Tow (Remolque inteligente)

Para activar la función Smart Tow (Remolque inteligente), seleccione un perfil de botadura predefinido o un perfil personalizado. Cuando tanto la embarcación como la persona que se remolcarán estén preparadas, coloque la palanca de aceleración en posición a pleno gas. La función Smart Tow (Remolque inteligente) iniciará el perfil de botadura. Por la ruta del perfil se desplazará un punto móvil que indicará los avances actuales del perfil de botadura.

- 1. Habilitar: activado: en verde cuando esté preparado
- 2. Deshabilitar: desactivado: en rojo cuando no esté activado

El barco continuará navegando a las r.p.m. o la velocidad deseadas que haya ajustado hasta que se deshabilite esta opción o hasta que el operario mueva la palanca de aceleración a la posición de ralentí.

#### Objetivos de Smart Tow

Smart Tow modifica el área de datos constantes mediante la incorporación de indicadores de sobreimpulso y RPM dentro de los barridos de RPM. El objetivo del punto de ajuste de las RPM será el color naranja y la escala de sobreimpulso será el color blanco.



a - Objetivo del punto de ajuste de las RPMb - Escala de sobreimpulso

El objetivo del punto de ajuste de las RPM cambiará desde un perfil (cuando no esté activo) hasta una línea continua (cuando se active).

Objetivo del punto de ajuste de las RPM				
Estado	Color	Valor de archivo	Imagen	
Punto de ajuste	Naranja	Perfil	52182	
Activo	Naranja	Continuo	52183	

Cuando el Smart Tow no está activo, la visualización del barrido de RPM es blanca. El Smart Tow cambiará el color de la visualización del barrido de RPM a naranja cuando se active.



El color de la visualización del barrido de RPM activo es naranja

### Panel descriptivo del Smart Tow

El Smart Tow mostrará un panel descriptivo antes del primer inicio del Smart Tow. Esta pantalla permanecerá visible poco tiempo. El panel descriptivo facilita instrucciones sobre la forma de navegar por la pantalla Smart Tow. En esta pantalla se puede ocultar la ayuda, continuar, o salir de la función Smart Tow.

- Cuando se escoja HIDE HELP (Ocultar ayuda), la pantalla de ayuda no aparecerá durante el próximo ciclo de inicio y el sistema seguirá iniciando la pantalla predeterminada del Smart Tow.
- La opción CONTINUE (Continuar) iniciará la pantalla predeterminada del Smart Tow y mantendrá la página Overview (Descripción general) en la secuencia de inicio, la próxima vez que se inicie el Smart Tow.



• La opción X permitirá salir de la función Smart Tow.

### Área de datos seleccionados por el usuario de Smart Tow

La pantalla predeterminada del Smart Tow permite seleccionar, establecer y modificar la configuración en las funciones del Smart Tow. 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.



Punto móvil del gráfico de inicio

#### Navegación

La función Smart Tow utiliza el área de datos seleccionados por el usuario y la sección del pie de página para que el usuario pueda ajustar la configuración. El botón PAGES (Páginas) desplaza el recuadro de selección a través de los campos. La sección del pie de página le permite Enable (Habilitar) o Disable (Deshabilitar) el Smart Tow (Remolque inteligente), Save (Guardar) o Exit (Salir).

Hay cinco pestañas de selección. El botón PAGES (Páginas) permite desplazarse por la selección de perfiles, el punto de ajuste de r.p.m./velocidad y las opciones habilitar/deshabilitar. Cuando la pestaña de selección está habilitada, las teclas de flechas cambian la selección a guardar o salir (X).

• Los elementos ubicados en el área del pie de página necesitan que se pulse el botón Enter (Entrar) para aceptar la selección.

El botón Enter (Entrar) no se necesita para el campo situado por encima del área del pie de página.



El valor del punto de ajuste permite definir el punto de ajuste de la velocidad o las RPM. Los valores predeterminados serán 10 mph o 1700 RPM, hasta que el usuario guarde otros valores.

El punto de ajuste es la selección predeterminada cuando el Smart Tow está activo. El usuario puede ajustar la velocidad o las RPM pulsando las teclas de flechas.



a - Selección predeterminada del punto de ajuste

Una vez realizados los ajustes de las configuraciones deseadas, pulse el botón PAGES (Páginas) para desplazar el cursor a la selección Enable (Habilitar) situada en el pie de página del área de datos seleccionados por el usuario.

- Las opciones Habilitar o Deshabilitar activan o desactivan esta característica. Los barridos de r.p.m. de los datos
  persistentes se visualizarán como barridos blancos inactivos. Cuando el sistema se encuentre apagado, el usuario
  podrá modificar todos los ajustes.
  - a. El icono Enable (Habilitar) se pondrá de color verde cuando esté activado.
  - b. El icono Disable (Deshabilitar) se pondrá de color rojo cuando no esté activado.



- a Inactivo: rojo
- **b** Cuando está seleccionado el modo MPH, se muestra el barrido de r.p.m. normal.

- Utilizar los botones de flechas para resaltar y guardar. La opción Save (Guardar) modificará la pantalla Smart Tow para que el usuario pueda escoger Quick Save (Guardar rápido), Save As New (Guardar como nuevo) o Create Custom (Crear personalizado).
- Si el usuario selecciona la X y pulsa el botón Enter (Entrar), el Smart Tow queda inhabilitado y el área de datos seleccionados por el usuario y constantes regresa a la pantalla predeterminada.

#### Guardar

Cuando el usuario selecciona Save (Guardar) y pulsa el botón Enter (Entrar), el área de datos seleccionados por el usuario pasa a las opciones de guardar. La selección predeterminada es Quick Save (Guardar rápido).

#### Sección 3 - Generalidades y funcionamiento de la pantalla

Con el botón PAGES (Páginas) se pueden recorrer las distintas opciones. Pulse Enter (Entrar) para confirmar la selección.



- a Quick save (Guardar rápido)
- **b** Save as new (Guardar como nuevo)
- **c** Create custom (Crear personalizado)
- **QUICK SAVE** QUICK SAVE (Guardar rápido) guarda el perfil existente con los nuevos valores de velocidad o RPM. Pulsar el botón Enter (Entrar) para guardar los datos y regresar a la pantalla Smart Tow.
- La opción SAVE AS NEW (Guardar como nuevo) permite guardar la configuración actual con un nombre personalizado. Pulse el botón Enter (Entrar) para pasar al nombre de archivo personalizado. Por defecto, está activada la selección del nombre del archivo.
  - a. Utilice las teclas de flechas para cambiar de letra.
  - b. Pulse el botón Enter (Entrar) para pasar a la siguiente letra.



c. Utilice el botón PAGES (Páginas) para resaltar la opción de guardar y pulse el botón Enter (Entrar) para confirmar los cambios.

**NOTA:** Cuando el operador quiera salir, pulse el botón PAGES (Páginas) para mover la pestaña de selección al pie de página de la navegación y, a continuación, pulse las teclas de flecha para seleccionar X y presione el botón Enter (Entrar). La visualización pasará a la pantalla principal sin guardar los datos nuevos.

#### Create Custom Launch (Crear inicio personalizado)

Create Custom Launch (Crear inicio personalizado) permite crear un perfil de inicio personalizado. El usuario puede definir el punto de ajuste de las RPM o la velocidad, rampa, sobreimpulso y duración del sobreimpulso. Cuando se seleccione esta opción, el área de datos seleccionados por el usuario pasará a la pantalla Custom Profile Set-Up (Configuración de perfiles personalizados).

SET POINT	2500> RPM
RAMP	<b>3</b> .8
OVERSHOOT	16%
OVERSHOOT DURATION	2.5 SEC
NEXT	х
	5228

- Pulse el botón PAGES (Páginas) para mover la pestaña de selección a los campos en los que sea necesario realizar ajustes. Utilice los botones de flecha para ajustar el valor del elemento seleccionado.
- Una vez completado el perfil personalizado, utilice el botón PAGES (Páginas) para resaltar Next (Siguiente) o bien X.
  - Al seleccionar Next (Siguiente), el área de los datos seleccionados por el usuario cambiará a SAVE AS NEW (Guardar como nuevo) para crear un nombre personalizado para el nuevo perfil de botadura. Pulse el botón Enter (Entrar) para aceptar la selección.
  - b. Si selecciona **X**, la configuración del perfil personalizado no se guardará y se pasará a la pantalla principal de Smart Tow (Remolque inteligente).

#### Desactivación del Smart Tow (Remolque inteligente)

Para salir de 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 del objetivo de velocidad, disminuirá la velocidad de la embarcación, pero la velocidad máxima de la embarcación no aumentará por encima de la velocidad objetivo.

### Modo Cruise Control (Control de crucero)

Cruise Control (control de crucero)



La función de crucero permite 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 haya incorporado 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 las r.p.m o la velocidad basados en la velocidad. El tipo de opción Cruise (Crucero) se puede cambiar en el menú **Settings (Configuración)**.
- Abrir la barra de desplazamiento y resaltar el icono de crucero. Identificar el icono de crucero en Scroller Bar Icons (Iconos de la barra de desplazamiento).

### Área de datos del control de crucero

#### Cambio del campo de datos constantes

Cruise (Crucero) modificará el campo de datos constantes de la pantalla mediante la incorporación de un indicador de RPM dentro del barrido de RPM, de manera similar a los objetivos de Smart Tow y Modo ECO.

- Cuando se active el modo Cruise (Crucero), los elementos del campo de datos constantes se modificarán para comunicar:
  - Punto de ajuste de las RPM.
  - El color del barrido de RPM cambiará a naranja cuando se active, para indicar que el motor está controlado por un ordenador.



- a Modo Cruise (Crucero) inactivo
- **b** Modo Cruise (Crucero) activo

#### Cruise (Crucero) - Área de datos seleccionados por el usuario

Cruise (Crucero) modificará el área de la pantalla dedicada a los datos seleccionados por el usuario cuando esté activo.

- Los elementos incluidos en el área de datos seleccionados por el usuario cambiarán para permitir que el usuario configure lo siguiente:
  - a. Punto de ajuste de r.p.m.

#### Sección 3 - Generalidades y funcionamiento de la pantalla

b. Estado de Cruise (Crucero) habilitado o deshabilitado



#### Navegación de crucero

El modo Cruise (Crucero) tendrá un sistema de navegación modificado, similar al Smart Tow. El pie de página del área de datos seleccionados por el usuario permite habilitar o inhabilitar el crucero, minimizar, o abandonar el elemento de programa. La navegación de pie de página seguirá la misma estrategia básica de selección de la navegación que las otras funciones.

1. Utilizar las teclas de flechas para desplazarse por las selecciones.

2. Pulse ENTER (Entrar) para activar la selección.



60839

 Las opciones Habilitar o Deshabilitar activan o desactivan la función Cruise (Crucero). Después de haber seleccionado la opción de habilitar, coloque la palanca de aceleración en la posición de avance abierta para que VesselView controle la velocidad del barco.





Enable (Habilitar) seleccionado



60843

Disable (Deshabilitar) seleccionado

b. Cuando la opción Cruise (Crucero) está deshabilitada, el operador puede acelerar el barco hasta la velocidad que prefiera y el marcador del valor deseado permanecerá en el rango del barrido de r.p.m. en el punto de ajuste de crucero.



60844

c. Al seleccionar Enable (Habilitar), el barrido de r.p.m. vuelve al punto de ajuste de Cruise (Crucero).



60842

- d. Al minimizar, se ocultarán los datos de crucero y se mostrará la indicación CRUISE (Crucero) en el campo System Status (Estado del sistema). Así, el usuario podrá visualizar la información sobre otros iconos seleccionados.
- 3. El campo Set-Point Adjustment Selection (Selección del ajuste del punto de ajuste) será la ubicación predeterminada para el inicio del modo Cruise (Crucero). Una vez realizados los ajustes de las configuraciones deseadas, pulse el botón PAGES (Páginas) para desplazar la pestaña de selección a la opción Enable/Disable (Habilitar/Deshabilitar) en el pie de página del área de datos seleccionados por el usuario.
  - a. Utilice las teclas de las flechas para desplazarse por las diferentes selecciones de puntos de ajuste.
  - b. Cuando la pestaña de selección esté situada fuera del área de navegación (campo de punto de ajuste), el operario solo tendrá que cambiar los ajustes de r.p.m. o de velocidad. No es necesario pulsar el botón Enter (entrar) para activar la nueva configuración.

4. La función Minimize (Minimizar) permite utilizar la función Cruise (Crucero) y visualizar al mismo tiempo datos adicionales en el área de datos seleccionados por el usuario.

#### IMPORTANTE: Los puntos de ajuste no pueden ajustarse cuando se ha minimizado la función Cruise (Crucero).

- a. La selección de iconos de la barra de desplazamiento es limitada. Los elementos inaccesibles tendrán color gris cuando la función Cruise (Crucero) esté activa.
- b. Si el piloto automático está activo y Cruise (Crucero) se ha minimizado, en el campo System Status (Estado del sistema) aparecerá CRUISE (Crucero).
  - Los datos de Cruise (Crucero) aparecerán por encima de la configuración del piloto automático si el usuario selecciona el campo System Status (Estado del sistema).
  - Si aparece una notificación emergente del piloto automático, o si se utiliza el tape táctil CAN del piloto automático, los datos del piloto automático llenarán automáticamente el área de datos seleccionados por el usuario. El usuario tendrá que minimizar para ocultar los datos emergentes.
- 5. Después de haber activado la opción de minimizar, el campo System Status (Estado del sistema) indicará CRUISE (Crucero).
- Cuando se seleccione Exit (Salir) mientras aparece el elemento Cruise (Crucero) y el usuario pulse Enter (Entrar), la función Cruise (Crucero) quedará inhabilitada. El icono Cruise (Crucero) aparecerá junto al campo System Status (Estado del sistema) hasta que se seleccione otro icono en la barra de desplazamiento.

### Modo Troll Control (Control de pesca por curricán)

### Control para pesca por curricán



La función de pesca por curricán permite 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 Troll (Pesca por curricán) se basa en las RPM, a menos que la embarcación haya incorporado 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 las r.p.m o la velocidad basados en la velocidad. El tipo de opción Troll (Pesca por curricán) se puede cambiar en el menú **Settings (Configuración)**.
- Utilizar los botones de flechas para resaltar el icono Troll (Pesca por curricán). Consultar **Iconos de la barra de desplazamiento** para identificar el icono de la pesca por curricán.

### Área de datos de control para la pesca por curricán

#### Cambio del campo de datos constantes

Troll (Pesca por curricán) modificará el campo de datos constantes de la pantalla mediante la incorporación de un indicador de RPM dentro del barrido de RPM, de manera similar a los objetivos de Smart Tow y Modo ECO.

- Cuando se active el modo de control Troll (Pesca por curricán), los elementos del campo de datos constantes se modificarán para comunicar:
  - Punto de ajuste de las RPM.
  - El color del barrido de RPM cambiará a naranja cuando se active, para indicar que el motor está controlado por un ordenador.



#### Troll (Pesca por curricán) - Área de datos seleccionados por el usuario

Troll (Pesca por curricán) modificará el área de la pantalla dedicada a los datos seleccionados por el usuario cuando esté activo.

- · Los elementos del área de datos seleccionados por el usuario cambiarán para que el usuario pueda configurar:
  - a. Punto de ajuste de las RPM

b. Estado de Troll (Pesca por curricán), habilitar o inhabilitar



#### Navegación en modo de pesca por curricán

El modo de pesca por curricán tendrá un sistema de navegación modificado, similar al Smart Tow. El pie de página del área de datos seleccionados por el usuario permite habilitar o inhabilitar la pesca por curricán, minimizar, o abandonar el elemento de programa. La navegación de pie de página seguirá la misma estrategia básica de selección de la navegación que las otras funciones.

1. Utilice los botones de las flechas para desplazarse por las selecciones situadas en el pie de página.



60847

- 2. Pulse ENTER (Entrar) para activar la selección.
  - a. Active o desactive la función del elemento.



60846

Enable (Habilitar) seleccionado



#### Disable (Deshabilitar) seleccionado

- Al seleccionar Disable (Deshabilitar), el usuario recupera el control del acelerador. No se podrá volver a activar la opción Troll (Pesca por curricán) hasta que el acelerador se coloque en la posición de ralentí mientras continúe engranado.
- c. Al minimizar, se ocultarán los datos de la pesca por curricán y se mostrará TROLL (Pesca por curricán) en el campo System Status (Estado del sistema). Así, el usuario podrá visualizar la información sobre otros iconos seleccionados.
- El campo Set-Point Adjustment Selection (Selección del ajuste del punto de ajuste) será la ubicación predeterminada al inicio del modo Troll (Pesca por curricán). Una vez ajustadas las configuraciones deseadas, utilizar los botones de flechas para la selección Enable/Disable (Habilitar/Inhabilitar), en el pie de página del área de datos seleccionados por el usuario.
  - a. Utilizar las teclas de flechas para desplazarse entre la selección del punto de ajuste y el pie de página.
  - b. Cuando la pestaña de selección queda por encima del área de navegación del pie de página, el usuario solo necesita utilizar los botones de flechas para efectuar ajustes de velocidad o de RPM. No es necesario pulsar el botón Enter (Entrar) para activar la nueva configuración.
- 4. La opción Minimize (Minimizar) permite utilizar la función Troll (Pesca por curricán) y visualizar al mismo tiempo datos adicionales en el área de datos seleccionados por el usuario.

IMPORTANTE: Los puntos de ajuste no pueden ajustarse cuando se ha minimizado la función de pesca por curricán.

- a. La selección de iconos de la barra de desplazamiento es limitada. Cuando la opción Troll (Pesca por curricán) esté activada, los elementos a los que no se pueda acceder aparecerán sombreados de color gris.
- b. En caso de que esté activado el piloto automático y de que se minimice la opción Troll (Pesca por curricán), el campo System Status (Estado del sistema) indicará TROLL (Pesca por curricán).



60848

- Si el usuario selecciona el campo System Status (Estado del sistema), se mostrarán los datos de Troll (Pesca por curricán) sobre la configuración del piloto automático.
- En caso de que aparezca una notificación emergente del piloto automático o de que el operador utilice el panel táctil de la CAN del piloto automático, el área de datos seleccionados por el usuario se llenará automáticamente con los datos del piloto automático. El usuario tendrá que minimizar para ocultar los datos emergentes.
- 5. Después de activar Minimize (Minimizar), el campo System Status (Estado del sistema) mostrará TROLL (Pesca por curricán).
- Cuando se seleccione Exit (Salir) mientras aparece el elemento Troll (Pesca por curricán), la función de pesca por curricán quedará inhabilitada. El icono Troll (Pesca por curricán) aparecerá junto al campo System Status (Estado del sistema) hasta que se seleccione otro icono en la barra de desplazamiento.

### Pantallas Autopilot (Piloto automático)

### Descripción general de las pantallas Autopilot (Piloto automático)



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 cuando la embarcación llega a una ruta para solicitar que se reconozca el giro, y se visualiza texto que explica el ajuste del motor y las transmisiones para lograr la máxima eficacia.

- Pulsando cualquier botón del tapete táctil CAN del piloto automático, VesselView pasará a la visualización predeterminada de la pantalla del piloto automático.
- El piloto automático se visualizará cuando esta función esté activada. Todos los modos y funciones se controlan con el tapete táctil CAN.

### Navegación en las pantallas del piloto automático

Las pantallas del piloto automático tendrán un sistema de navegación modificado. La información se visualizará en dos páginas de datos. Los indicadores de página y la X serán las únicas selecciones disponibles.

- La página 1 contendrá información básica del piloto automático.
- La página 2 contendrá otros datos de navegación.
- Utilizar la X para ocultar los datos del piloto automático y visualizar el modo de piloto automático en el campo System Status (Estado del sistema). Esto permite visualizar otra información en el área de datos seleccionados por el usuario.



a - Páginas
b - Minimiza los datos del piloto automático

#### Minimizar el piloto automático

Cuando se seleccione Minimize (Minimizar) en el área de datos seleccionados por el usuario, los datos del piloto automático se eliminarán. Puede optarse por visualizar elementos limitados de la barra de desplazamiento en el área de datos seleccionados por el usuario. Los últimos datos seleccionados por el usuario serán la visualización predeterminada.

 Las opciones de selección de la barra de desplazamiento se limitan a las siguientes: Expand (Ampliar), ECO (Ahorro), Fuel Management (Gestión del combustible), Trip Log (Bitácora de viaje), Voltage (Tensión), Navigation (Navegación), Pressure (Presión), Temperature (Temperatura), Tanks (Depósitos), Cruise (Crucero), Genset (Grupo generador) y Settings (Configuración).

**NOTA:** Los elementos disponibles en la barra de desplazamiento dependerán del motor que se haya seleccionado en el Setup wizard (Asistente de configuración).

- Cuando ECO esté activo y el piloto automático se haya minimizado, el campo System Status (Estado del sistema) mostrará AUTO (Automático).
- Los elementos de la barra de desplazamiento que no se puedan seleccionar tendrán color gris cuando Autopilot (Piloto automático) esté activo.
- Cuando aparezca un emergente del piloto automático, o si se pulsa un botón del tapete táctil CAN del piloto automático, los datos del piloto automático llenarán automáticamente el área de datos seleccionados por el usuario. Deberá seleccionarse X para ocultar los datos.
- El campo System Status (Estado del sistema) mostrará el modo en que se encuentra el piloto automático: Track (Seguimiento), Auto (Automático), Waypoint Sequence (Secuencia de ruta) o Standby (Espera). Waypoint Sequence (Secuencia de ruta) tendrá color naranja en el campo System Status (Estado del sistema), y los demás modos tendrán color gris.

### Notas:

4

# Sección 4 - Configuración y calibraciones

# Índice

Navegación por el menú Settings (Configuración)	. 46
Navegación por el menú	46
Sistema	.46
Language (Idioma)	. 47
About (Acerca de)	47
Helm 1, Device 1 (Timón 1, dispositivo 1)	47
Asistente de configuración	. 47
Restore Defaults (Restaurar valores	
predeterminados)	. 48
Red	. 48
Simulate (Simulación)	48
Time (Hora)	. 49
Vessel (Embarcación)	49
Tabs (ALETAS)	50
Depósitos	50
Calibración del depósito	50
Velocidad	50
Dirección	51
Temperatura del agua de mar	51
Depth Offset (Compensación de profundida	id)
	. 51
Engines (Motores)	. 52
Engines Shown (Mostrar motores)	53
Modelo del motor	53

Límites	53
Datos compatibles	. 54
Modo ECO	. 54
Tipo Cruise/SmartTow (Crucero/Remolque	
inteligente)	. 54
Compensación	. 54
EasyLink	54
Motor y transmisión	55
RPM Sync (Sincronización de r.p.m.)	. 56
Depósitos	. 56
Preferences (preferencias)	56
Buzzer (Zumbador)	. 57
Backlight (Retroiluminación)	. 58
Scroller Bar (Barra de desplazamiento)	. 58
Recuadros de datos	. 58
Pop-ups (Ventanas emergentes)	. 58
Auto-Cycle Interval (Intervalo de ciclo automátic	co)
	. 59
Units (unidades)	. 59
Alarmas	. 59
Archivo de personalidad	60
Export (Exportar)	61
Importar	61
Restaurar	. 61

### Navegación por el menú Settings (Configuración)

### Navegación por el menú

- 1. Pulsar el botón de páginas.
- Pulsar varias veces el botón de flecha derecha hasta que se resalte el último icono. El último icono es el menú Settings (Configuración).
- 3. Pulsar el botón Entrar.
- 4. Pulsar los botones de flecha izquierda o derecha para navegar a las páginas.
- 5. Pulsar el botón Entrar para entrar en el menú.
- 6. Una vez cambiados los parámetros, pulsar varias veces el botón de páginas para regresar al icono de la configuración.





### Sistema



En la siguiente tabla se describe la navegación por el menú **Settings (Configuración)**. El asterisco (\*) indica que se puede realizar una selección adicional en dicho punto en el menú.

System (Sistema)					
Language (Idioma)>	Seleccionar un idioma	—			
About (Acerca de)>	Versión del software de visualización	—			
Helm 1, Device 1 (Ti-	Select helm position (Seleccionar posición del timón) >	Cancel (Cancelar) o Save (Guardar) y Restart (Reiniciar)			
món 1, dispositivo 1) >	Select device position (Seleccionar la posición del dispositivo) >	Cancel (Cancelar) o Save (Guardar) y Restart (Reiniciar)			
Setup Wizard (Asisten- te de configuración) >	Next to begin Setup Wizard (Siguiente para ini- ciar el Asistente de configuración) >	*			
Restore defaults (Res- taurar valores predeter- minados) >	All Settings (Todas las configuraciones) >	Seleccionado: punto, no seleccionado: vacío			
	Engine Limits (Límites de motor) >	Seleccionado: punto, no seleccionado: vacío			
	Alarm History (Historial de alarmas) >	Seleccionado: punto, no seleccionado: vacío			
Network (Red) >	Auto Select (Selección automática) >	Sources (Fuentes) >	Data Source Selection (Selec- ción de la fuente de datos) >	*	
Simulate (Simulación) >	Encendido: marca de verificación, apagado: sin marca de verificación	*			
	Local time offset (Diferencia con la hora local)	_			
Hora >	Time Format (Formato de la hora) >	12 horas o 24 horas			
	Date Format (Formato de fecha) >	mm/dd/yyyy o dd/mm/yyyy			

Todas las configuración se pueden cambiar en cualquier momento a través del menú **Settings (Configuración)**. Se puede navegar por todos los menús desplegables y flotantes utilizando los botones de las flechas IZQUIERDA y DERECHA y el botón ENTER (Entrar).

#### Language (Idioma)

Seleccione el idioma que se mostrará en VesselView.

1. Con el icono de Settings (Configuración) marcado, pulse el botón ENTER (Entrar). El menú Settings (Configuración) aparecerá en esta pantalla.



2. Pulse el botón ENTER (Entrar) para acceder al menú flotante de opciones de **System (Sistema)** y seleccione **Language (Idioma)**.



#### About (Acerca de)

Consulte la versión actual del software de VesselView.

#### Helm 1, Device 1 (Timón 1, dispositivo 1)

Defina un identificador exclusivo para VesselView. Esto resulta fundamental para los barcos que poseen varios timones o varios dispositivos VesselView para garantizar una transmisión de datos correcta a través de la red.

#### Asistente de configuración

Una herramienta de configuración cómoda y fácil de utilizar. El asistente de configuración Setup wizard lo guiará para realizar las selecciones necesarias sobre la información de la embarcación, es decir, aquellas que definen las características y opciones que el operador tiene a su disposición.

- Importar la configuración desde una tarjeta micro SD
- Configuración del motor
  - Seleccionar el tipo de motor
  - · Seleccionar el modelo de motor
  - La embarcación posee una palanca de mando: sí/no
  - Seleccionar la cantidad de motores
- En Display setup (Configuración de visualización) se selecciona qué motores se mostrarán en VesselView.
- En Device setup (Configuración del dispositivo) se asignan la identificación y la ubicación de VesselView.
- En Units setup (Configuración de las unidades) se seleccionan las unidades de medida que se mostrarán, es decir, del sistema métrico internacional o las de la norma estadounidense. Las unidades de medida se podrán personalizar en cualquier momento desde el menú Preferences (Preferencias).

- En la pantalla Tank configuration (Configuración del depósito) se definen el tipo, la capacidad y los nombres para los depósitos de la embarcación.
- La función Speed setup (Configuración de velocidad) permite seleccionar el tipo de dispositivo que enviará los datos de velocidad a VesselView.
- Al finalizar el Setup wizard (Asistente de configuración), se guardarán todas las opciones seleccionadas y se volverá a la pantalla de navegación.

#### Restore Defaults (Restaurar valores predeterminados)

Permite al usuario borrar toda la configuración, el historial de alarmas o los límites del motor.

**NOTA:** Eliminar los límites del motor no influye en la protección del sistema Engine Guardian. Los límites del motor se definen en función de las preferencias del operador y se podrán modificar o eliminar en cualquier momento.

#### Red

La función Network settings (Configuración de red) permite al usuario seleccionar varias fuentes de datos, realizar una exploración del bus CAN y de la estructura del protocolo NMEA para los componentes instalados de comunicación de datos (de entrada y salida), así como revisar los informes de diagnóstico (en los que se muestran los datos sobre errores y saturaciones en las redes de comunicación NMEA y CAN). Esta información puede resultar de utilidad a los técnicos para diagnosticar errores de comunicación de CAN y NMEA. En Device List (Lista de dispositivos) se muestran todos los componentes de comunicación de datos del bus CAN y de la estructura NMEA que se reconocen.

- La opción Auto select (Selección automática) realiza una exploración de la red e identifica todos los dispositivos compatibles.
- Las opción Sources (Fuentes) permite al usuario seleccionar el dispositivo que retransmitirá datos a VesselView. La selección predeterminada para cada elemento es VesselView.

Data Source Selection (Selección de la fuente de datos)				
GPS >	All data (Todos los datos) >	Auto (Automática)		
Vessel (Embarcación) >	Heading (Rumbo), Vessel fuel rate (Consumo de combustible de la embarcación), Rudder angle (Ángulo del timón) y Trim tabs (Alerones de trimado) >			
Engine (Motor)>	Port (Babor) y Starboard (Estribor) >	Temp (Temperatura), Oil Temp (Temperatura del aceite), Boost Pressure (Presión de sobrealimentación), Oil Pressure (Presión del aceite), Water Pressure (Presión de agua), RPM (r.p.m.), Alternator (Alternador), Fuel Rate (Consumo de combustible), Engine Hours (Horas del motor), Predictive General Maintenance (Mantenimiento preventivo general), Trim Status (Estado de trimado), Malfunction Indicator Light (Luz indicadora de avería), Engine Performance (Rendimiento del motor)		
Fuel Tank (Depósito de combustible) >	Port Fuel (Combustible de babor) y Starboard Fuel (Combustible de estribor) >			
Fuel Tank (Depósito de combustible) >	Port (Babor) y Starboard (Estribor) >	Fuel Level (Nivel de combustible) y Fuel Remaining (Combustible restante)		
Water Tank (Depósito de agua) >	Water (Agua) >	Fresh Water Level (Nivel de agua dulce)		
Live Well (Vivero) >	Live Well (Vivero) >	Live Well Level (Nivel del vivero)		
Battery (Batería) >	# (n.º) >	Battery Voltage (Tensión de la batería)		
Speed/Depth (Velocidad/ Profundidad) >	Pitot Speed and Depth (Profundidad y velocidad de Pitot) >	Source (Fuente)		
Log/Timer (Registro/Temporizador)	Water Distance (Distancia del agua) >	Calculado		
Environment (Medio ambiente) >	Outside Temperature (Temperatura exterior) >	Source (Fuente)		

- La opción Device List (Lista de dispositivos) mostrará todos los componentes que se detecten durante el proceso de Auto Select (Selección automática).
- La opción Diagnostics (Diagnóstico) muestra la actividad actual y el porcentaje de carga de las redes CAN.
- La variación magnética se puede definir en Auto (Automática), o bien la variación se puede cambiar hasta un máximo de 5 cifras tanto en + como en – , incluidos dos decimales.
- La opción Smart Contextual Enabled (Menú contextual inteligente habilitado) activa o desactiva las r.p.m. del motor digital en el área de datos seleccionados por el usuario.
- Se puede apagar CAN H para realizar el diagnóstico de los posibles problemas de comunicación. Durante el funcionamiento normal, esta característica siempre se encuentra seleccionada.

#### Simulate (Simulación)

El modo Simulate (Simulación) desactiva VesselView de la red y genera datos aleatorios en la pantalla. Los datos que se muestren no se deben considerar precisos ni se deberán utilizar en la navegación del barco. La opción Simulate (Simulación) se puede utilizar con el objetivo de que el operador se familiarice con VesselView antes de utilizarlo sobre el agua.

#### Time (Hora)

La configuración de la hora se puede modificar seleccionando los siguientes parámetros: Local time (Hora local), formato 12/24 horas y Date format (Formato de fecha).

El símbolo mayor que (>) indica que hay más opciones en el menú. Un asterisco (\*) indica que existe información adicional sobre el elemento del menú de configuración en cuestión.

### Vessel (Embarcación)



56817

La embarcación permite al operador asignar la fuente de los datos del alerón, configurar las capacidades y nombres del depósito, determinar la fuente de velocidad, asignar la velocidad y temperatura del agua y definir la compensación del transductor de profundidad, las fuentes de los motores, la cantidad de depósitos de combustible y la capacidad total de combustible. También se puede restablecer la capacidad de combustible después de haber repostado.

El símbolo mayor que (>) indica que hay más opciones de menú. Un asterisco (\*) indica que existe información adicional sobre el elemento del menú de configuración en cuestión.

	Embarcación					
Aletas >	Source (Eucete) >	Starboard Calibration (Calibración de estribor) >	Calibration Window (Ventana de calibración)>	Reset (Restablecer), Save (Guardar) o Cancel (Cancelar)		
	Source (Fuente) >	Outboard Calibration (Calibración del fueraborda)>	Calibration Window (Ventana de calibración)>	Reset (Restablecer), Save (Guardar) o Cancel (Cancelar)		
Tanks (Depósi- tos) >	Tank name and position (Posición y nombre del depósito) >	Calibración >	Calibration Window (Ventana de calibración)>	Reset (Restablecer), Save (Guardar) o Cancel (Cancelar) *		
	Speed Source (Fuente de velocidad) >	Strategy (Estrategia) o GPS >	GPS >	CAN P o CAN H		
Velocidad >		Pitot >	Pitot Source (Fuente Pitot) >	Sensor Type (Tipo de sensor)		
Velocidad		Paddle wheel (Rueda de paletas) >	Paddle wheel Source (Fuente de rueda de paletas) >	Sensor: actual o anterior		
Steering (Di- rección) >	Steering Angle Source (Fuente de ángulo de dirección) >	Selección				
	Show (Mostrar) >	Punto: mostrar, vacío: ocultar				
	Invert Steering (Direc- ción inversa) >	Punto: sí, vacío: no		*		

	Embarcación				
	Compensación >	Offset options (Opciones de com- pensación) >	Save (Guardar) o Cancel (Can- celar)	*	
Sea Temp (Temperatura del agua de mar) >	Selection (Selección) >				
Depth Offset (Compensa- ción de profun- didad) >	Compensación >	Offset options (Opciones de com- pensación) >	Calibración >	Save (Guardar) o Cancel (Cancelar)	

#### Tabs (ALETAS)

Con este ajuste se puede seleccionar la fuente de datos del alerón. Las fuentes de datos del alerón incluyen: alerones, TVM o PCM.

A continuación, se indican las posiciones de las opciones de la fuente del alerón:

- 1. PCM0 = motor exterior de estribor
- 2. PCM1 = motor exterior de babor
- 3. PCM2 = motor interior de estribor o central
- 4. PCM3 = motor interior de babor
- 5. TVM = propulsor azimutal
- 6. TAB = módulo de alerones

La opción Show (Mostrar) determinará si los datos del alerón se mostrarán en la pantalla: marcado: sí, sin marcar: no.

La calibración de los Tabs (Alerones) permite al usuario situar los alerones en las posiciones superior e inferior y registrar los porcentajes. Esto sirve de ayuda para determinar la posición real de trimado de 0°: el punto en el que los alerones están paralelos a la parte inferior de la embarcación. Los alerones calibrados correctamente mostrarán la posición exacta de los controles deslizantes en la pantalla.

Para calibrar los alerones, trime el alerón en paralelo al casco y registre dicho valor. Este será el 0 % real de los alerones. Trime el alerón hasta la parte inferior y registre el valor. Este será el 100 % real de los alerones. Seleccione SAVE (Guardar) para guardar los nuevos datos del alerón calibrado.

#### Depósitos

Hay muchas situaciones en las que es necesario calibrar el depósito: depósitos con formas extrañas, depósitos con fondo en V, depósitos con laterales escalonados e incluso el aspecto del depósito cuando la embarcación está en el agua. Los flotadores y los transmisores pueden enviar datos inexactos al usuario, lo que causa problemas con el combustible y la visualización del volumen. La forma más precisa de realizar la calibración del depósito es empezar con el depósito vacío y conocer su capacidad. Llene un cuarto de la capacidad y registre la posición del flotador o del transmisor. Repita este procedimiento en incrementos de un cuarto y registre cada una de las veces la posición del flotador o del sensor hasta que el depósito esté lleno.

La configuración de los depósitos se realiza en el proceso del Setup wizard (Asistente de la configuración), pero se pueden realizar cambios en cualquier momento.

#### Calibración del depósito

Al calibrar el depósito, el usuario puede ajustar las lecturas desde lleno hasta vacío de un depósito. Cuando el depósito aparezca resaltado, pulse ENTER (Entrar) para activar la pantalla de calibración.

Las lecturas predeterminadas se muestran en la segunda columna y se pueden seleccionar pulsando los botones de la flecha. En el siguiente ejemplo, sabemos que el depósito de combustible está lleno, pero aparece una lectura del 79 % de su capacidad. Seleccione el botón RECORD (Registro) en la fila de 100 % para que VesselView considere que una lectura de 79 % es un depósito lleno y ajuste las lecturas de depósito medio o vacío, según corresponda. Cuando el usuario ya conoce el nivel del depósito, la calibración del depósito puede utilizarse para corregir la lectura del indicador de forma que coincida con el nivel conocido en cualquier momento.

#### Velocidad

En el proceso del Setup wizard (Asistente de configuración) se incluye la configuración Speed source (Fuente de velocidad), pero la selección de las fuentes GPS, Pitot o rueda de paletas se puede cambiar con este menú. Las opciones son GPS o Strategy (Estrategia). Si la embarcación cuenta con un GPS (conectado a la red CAN), seleccione esta opción. Si la embarcación cuenta con un sensor de Pitot o con una rueda de paletas, debe seleccionar esta opción. En los siguientes apartados de esta sección se describe la estrategia de velocidad con sensores de Pitot y ruedas de paletas.

La fuente de Speed (Velocidad) tiene la opción de elegir un GPS y la fuente del GPS, la red CAN P o CAN H. Además, puede seleccionarse una estrategia con un sensor Pitot y/o una rueda de paletas. Al seleccionar las opciones de Pitot o la rueda de paletas, aparece una selección de fuentes.

En la siguiente imagen se muestran las posiciones de las opciones de PCM.



- a PCM0
- b PCM1
- c- PCM2
- d PCM3

El umbral de velocidad a través del agua (STW) representa la velocidad de desplazamiento aproximada en la que los cálculos de una rueda de paletas cambian a los de otra fuente (GPS o Pitot). Se puede cambiar la velocidad predeterminada seleccionando el campo y usando el teclado de la pantalla para introducir un nuevo valor.

#### Dirección

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

La opción Invert steering (Invertir dirección) resulta útil cuando existe una unidad VesselView orientada hacia atrás. En este caso, los datos de la dirección coincidirán con el punto de vista del usuario.

La opción Steering Offset (Compensación de la dirección) se utiliza para alinear a 0° el fueraborda, el motor dentrofueraborda o el instalado a bordo. Cuando la transmisión se coloca perpendicular al casco, el ángulo de dirección puede no coincidir con el sensor de dirección de la transmisión. Para ajustar esta variación, seleccione la pestaña Offset (Compensación). 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 la compensación. Tenga en cuenta que la compensación no cambia en el indicador de la pantalla hasta que se selecciona el botón SAVE (Guardar).

#### Temperatura del agua de mar

En función del tipo de emisor de temperatura del agua que tenga la embarcación, el operador podrá seleccionar la fuente de los datos. Las opciones de PCM están disponibles para las embarcaciones equipadas con sensores SmartCraft. Las opciones Airmar® están disponibles para las embarcaciones equipadas con un sensor acoplado a la conexión de diagnóstico de 4 clavijas del motor. En la siguiente gráfica se muestra la posición del motor que se utiliza para transmitir los datos de temperatura a VesselView.

Sensor SmartCraft			Sensor Airmar
PCM0	Motor externo de estribor	Airmar0	Motor externo de estribor
PCM1	Motor externo de babor	Airmar1	Motor externo de babor
PCM2	Motor interior de estribor o central	Airmar2	Motor interior de estribor
PCM3	Motor interior de babor	Airmar3	Motor interior de babor

#### Depth Offset (Compensación de profundidad)

La compensación de profundidad es la distancia comprendida entre el transductor y la línea de flotación real. La compensación de profundidad predeterminada es de 0,0 ft. Para establecer una compensación por debajo del transductor, reste el valor en cuestión a la compensación de profundidad. Para fijar una compensación por encima del transductor, sume dicho valor a la compensación de profundidad.



- a Transductor de profundidad
- Para establecer una compensación por debajo del transductor, reste el valor en cuestión de la compensación de profundidad.
- Ninguna compensación. Distancia del transductor de profundidad al fondo.
- d Para fijar una compensación por encima del transductor, sume dicho valor a la compensación de profundidad

### Engines (Motores)



56818

La opción Engines (Motores) permite ajustar el modelo y el tipo de motor que correspondan. Los límites del motor se pueden definir utilizando los valores máximo y mínimo en los parámetros de funcionamiento. En este menú también se puede activar o desactivar la selección de los elementos de datos admitidos. La configuración del modo ECO (Ahorro), Cruise (Crucero), Smart Tow (Remolque inteligente) y de Trim (Trimado) se ajusta a través de **Settings (Configuración)** en el menú **Engines (Motores)**.

El símbolo mayor que (>) indica que hay más opciones de menú.

Motores				
Soloct (Soloccionar) >	Babor: punto—sí, vacío—no			
	Estribor: punto—sí, vacío—no			
Select (Seleccionar)				
RPM (r.p.m.) >	Opciones Min (Mín.), Max (Máx.) y Warnings (Advertencias) >	Reset (Restablecer), Save (Guar- dar) o Cancel (Cancelar)		
Fuel Rate (Consumo de combustible) >	STBD (Estribor) o PORT (Babor) >	Opciones Min (Mín.), Max (Máx.) y Warnings (Advertencias) >	Reset (Restablecer), Save (Guardar) o Cancel (Cance- lar)	
Coolant Temp (Tempera- tura del refrigerante) >	Opciones Min (Mín.), Max (Máx.) y Warnings (Advertencias) >			
Oil Temp (Temperatura del aceite) >	Opciones Min (Mín.), Max (Máx.) y Warnings (Advertencias) >	Reset (Restablecer), Save (Guar- dar) o Cancel (Cancelar)		
Oil Pressure (Presión del aceite) >	Opciones Min (Mín.), Max (Máx.) y Warnings (Advertencias) >	Reset (Restablecer), Save (Guar- dar) o Cancel (Cancelar)		
Water Pressure (Presión del agua) >	Opciones Min (Mín.), Max (Máx.) y Warnings (Advertencias) >	Reset (Restablecer), Save (Guar- dar) o Cancel (Cancelar)		
Battery Voltage (Tensión de la batería) >	Opciones Min (Mín.), Max (Máx.) y Warnings (Advertencias) >	Reset (Restablecer), Save (Guar- dar) o Cancel (Cancelar)		
Intake Temp (Temperatu- ra de admisión) >	STBD (Estribor) o PORT (Babor) >	Opciones Min (Mín.), Max (Máx.) y Warnings (Advertencias) >	Reset (Restablecer), Save (Guardar) o Cancel (Cance- lar)	
Boost Pressure (Presión de sobrealimentación) >	STBD (Estribor) o PORT (Babor) >	Opciones Min (Mín.), Max (Máx.) y Warnings (Advertencias) >	Reset (Restablecer), Save (Guardar) o Cancel (Cance- lar)	
	Select (Seleccionar) > Select (Seleccionar) RPM (r.p.m.) > Fuel Rate (Consumo de combustible) > Coolant Temp (Tempera- tura del refrigerante) > Oil Temp (Temperatura del aceite) > Oil Pressure (Presión del aceite) > Water Pressure (Presión del agua) > Battery Voltage (Tensión de la batería) > Intake Temp (Temperatu- ra de admisión) > Boost Pressure (Presión de sobrealimentación) >	MotoresSelect (Seleccionar) >Babor: punto—sí, vacío—noSelect (Seleccionar)Estribor: punto—sí, vacío—noSelect (Seleccionar)Opciones Min (Mín.), Max (Máx.) y Warnings (Advertencias) >Fuel Rate (Consumo de combustible) >STBD (Estribor) o PORT (Babor) >Coolant Temp (Tempera- tura del refrigerante) >Opciones Min (Mín.), Max (Máx.) y Warnings (Advertencias) >Oil Temp (Temperatura del aceite) >Opciones Min (Mín.), Max (Máx.) y Warnings (Advertencias) >Oil Pressure (Presión del agua) >Opciones Min (Mín.), Max (Máx.) y Warnings (Advertencias) >Water Pressure (Presión del agua) >Opciones Min (Mín.), Max (Máx.) y Warnings (Advertencias) >Battery Voltage (Tensión de la batería) >Opciones Min (Mín.), Max (Máx.) y Warnings (Advertencias) >Intake Temp (Temperatu- ra de admisión) >STBD (Estribor) o PORT (Babor) >Boost Pressure (Presión de sobrealimentación) >STBD (Estribor) o PORT (Babor) >	MotoresSelect (Seleccionar) >Babor: punto—sí, vacío—noSelect (Seleccionar)Estribor: punto—sí, vacío—noRPM (r.p.m.) >Opciones Min (Mín.), Max (Máx.) y Warnings (Advertencias) >Reset (Restablecer), Save (Guar- dar) o Cancel (Cancelar)Fuel Rate (Consumo de combustible) >STBD (Estribor) o PORT (Babor) >Opciones Min (Mín.), Max (Máx.) y Warnings (Advertencias) >Coolant Temp (Tempera- tura del refrigerante) >Opciones Min (Mín.), Max (Máx.) y Warnings (Advertencias) >Reset (Restablecer), Save (Guar- dar) o Cancel (Cancelar)Oil Temp (Temperatura del aceite) >Opciones Min (Mín.), Max (Máx.) y Warnings (Advertencias) >Reset (Restablecer), Save (Guar- dar) o Cancel (Cancelar)Oil Pressure (Presión del agua) >Opciones Min (Mín.), Max (Máx.) y Warnings (Advertencias) >Reset (Restablecer), Save (Guar- dar) o Cancel (Cancelar)Water Pressure (Presión del agua) >Opciones Min (Mín.), Max (Máx.) y Warnings (Advertencias) >Reset (Restablecer), Save (Guar- dar) o Cancel (Cancelar)Battery Voltage (Tensión de la batería) >Opciones Min (Mín.), Max (Máx.) y Warnings (Advertencias) >Reset (Restablecer), Save (Guar- dar) o Cancel (Cancelar)Intake Temp (Temperatu- ra de admisión) >STBD (Estribor) o PORT (Babor) >Opciones Min (Mín.), Max (Máx.) y Warnings (Advertencias) >Boost Pressure (Presión de sobrealimentación) >STBD (Estribor) o PORT (Babor) >Opciones Min (Mín.), Max (Máx.) y Warnings (Advertencias) >	

Motores				
	Trans Oil Pressure (Pre- sión del aceite de la trans- misión) >	STBD (Estribor) o PORT (Babor) >	Opciones Min (Mín.), Max (Máx.) y Warnings (Advertencias) >	Reset (Restablecer), Save (Guardar) o Cancel (Cance- lar)
	Trans Oil Temperature (Temperatura del aceite de la transmisión) >	STBD (Estribor) o PORT (Babor) >	Opciones Min (Mín.), Max (Máx.) y Warnings (Advertencias) >	Reset (Restablecer), Save (Guardar) o Cancel (Cance- lar)
	Actual Gear (Engranaje real) >	Punto: sí, vacío: no		
	Boost Pressure (Presión de sobrealimentación) >	Punto: sí, vacío: no		
	Fuel Pressure (Presión del combustible) >	Punto: sí, vacío: no		
	Gear Pressure (Presión de los engranajes) >	Punto: sí, vacío: no		
	Gear Temperature (Tem- peratura de los engrana- jes) >	Punto: sí, vacío: no		
Supported Data (Da- tos admitidos) >	Load Percent (Porcentaje de carga) >	Punto: sí, vacío: no		
	Manifold Temperature (Temperatura del colec- tor) >	Punto: sí, vacío: no		
	Oil Pressure (Presión del aceite) >	Punto: sí, vacío: no		
	Oil Temperature (Tempe- ratura del aceite) >	Punto: sí, vacío: no		
	Throttle Percent (Porcen- taje de aceleración) >	Punto: sí, vacío: no		
	Water Pressure (Presión del agua) >	Punto: sí, vacío: no		
	Fuel Economy Stability (Estabilidad de ahorro de combustible) >	Introducción de datos		
	RPM Stability (Estabilidad de r.p.m.) >	Introducción de datos		
	RPM Window Minimum (Mínimo de la ventana de r.p.m.) >	Introducción de datos		
Modo ECO (Ahorro) >	RPM Window Maximum (Máximo de la ventana de r.p.m.) >	Introducción de datos		
	RPM Target Proximity (Proximidad del objetivo de r.p.m.) >	Introducción de datos		
	Trim Target Proximity (Proximidad del objetivo de trimado) >	Introducción de datos		
Tipo Cruise/SmartTow (Crucero/SmartTow) >	r.p.m: automático, r.p.m. o velocidad			
Compensación >	Mostrar: PORT (Babor) y STBD (Estribor) >	Tiene trimado: punto: sí, vacío: no	Calibration Data (Datos de cali- bración) >	Reset (Restablecer), Save (Guardar) o Cancel (Cance- lar)

#### Engines Shown (Mostrar motores)

La opción Engines Shown (Mostrar motores) se incluye en el proceso del Setup wizard (Asistente de configuración), pero las opciones de visualización se pueden cambiar en la configuración del menú **Engines (Motores)** en cualquier momento. En VesselView se pueden mostrar hasta un máximo de dos motores en función de la cantidad de motores que se hayan elegido en el proceso del Setup wizard (Asistente de 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.

#### Modelo del motor

La configuración de Engine Model (Modelo del motor) permite al usuario cambiar las descripciones del equipo motor. La configuración del modelo de motor se incluye en el Setup wizard (Asistente de 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. Utilice el mando giratorio para desplazarse por la lista de motores y púlselo para realizar una selección.

#### Límites

Con la opción Limits (Límites) pueden establecerse los intervalos específicos de numerosos parámetros de los datos de los motores, como por ejemplo, las r.p.m., la temperatura del refrigerante, la temperatura del aceite, la tensión de la batería y la presión de sobrealimentación. Los cambios realizados en los límites no afectarán 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 la fábrica.

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

#### **Datos compatibles**

La configuración de Supported Data (Datos admitidos) permite al usuario seleccionar qué información sobre el motor y la transmisión se mostrará en la pantalla. Los recuadros de datos se seleccionan previamente en función del modelo de motor seleccionado, pero se pueden cambiar en cualquier momento. Los datos admitidos varían en función del motor.

#### Modo ECO

La configuración del modo ECO (Ahorro) permite realizar el ajuste del ahorro de combustible y los intervalos de actualización de la indicación de r.p.m., del rango deseado de r.p.m. y de la precisión de los valores objetivo de trimado y r.p.m. Los valores predeterminados dependen del modelo de motor seleccionado en el menú de selección Engine model (Modelo de motor). Consulte **Sección 3. Modo ECO (Ahorro)** para obtener más información.

#### Tipo Cruise/SmartTow (Crucero/Remolque inteligente)

Los ajustes del tipo Cruise/SmartTow (Crucero/Remolque inteligente) permiten que el operador seleccione la fuente a partir de la cual VesselView recibirá los datos de la velocidad: GPS, r.p.m. o automática. La opción seleccionada por defecto es automática. VesselView supervisa los datos procedentes de la opción de fuente de velocidad que se haya introducido en el Setup wizard (Asistente de configuración).

#### Compensación

La configuración de Trim (Trimado) permite al usuario seleccionar qué posición de trimado del motor o la transmisión se mostrará en la pantalla VesselView. Cuando se desmarca Trim (Trimado) en el menú **Settings (Configuración)**, la indicación del trimado que se muestra en la pantalla se sustituirá por un cuadro de datos adicional.

La configuración de Trim (Trimado) también permite calibrar el rango de visualización del trimado del motor o la transmisión. VesselView muestra una escala graduada en el recuadro de datos seleccionado por el usuario, así como un control deslizante graduado en la parte inferior de la pantalla. Los porcentajes de trimado se representan con marcas grises más claras. La inclinación se representa con las marcas más oscuras. La barra blanca del gráfico indica la posición real de trimado.

Con la ventana de calibración, se pueden precisar los porcentajes de trimado para visualizar mejor los límites reales de la pantalla en los campos de estado de trimado.

El punto en el que coinciden el rango de trimado y el de inclinación es el punto en que el trimado se inclina. Este punto porcentual de transición se puede ajustar para reflejar de forma más precisa la posición de la barra del control deslizante en la visualización de la escala de trimado.

### EasyLink





Las embarcaciones con indicadores SC 100 deben tener los enlaces fáciles habilitados (punto) en VesselView para que los indicadores SC 100 puedan recibir datos.

	EasyLink			
	Motor y transmisión >	Babor o estribor: activado: punto; desactivado: sin punto		
	RPM sync (Sincronización de r.p.m.) >	Babor o estribor: activado: punto; desactivado: sin punto		
	Fuel Tank 1 (Depósito de combustible 1) >	Babor o estribor: activado: punto; desactivado: sin punto		
Babor estribor >	Fuel Tank 2 (Depósito de combustible 1) >	Activado: punto; desactivado: sin punto		
2000,000,000	Oil tank (Depósito de aceite) >	Activado: punto; desactivado: sin punto		
	Fresh Water (Agua dulce) >	Activado: punto; desactivado: sin punto		
	Depósito de aguas residuales >	Depósito de aguas grises 1, depósito de aguas negras 1: activado: punto; desactivado: sin punto		

La configuración de EasyLink permite utilizar los conectores del indicador de enlace del mazo de cables de VesselView para transmitir los datos a los indicadores de enlace situados en el timón. Existen cuatro conexiones del indicador de enlace etiquetadas en el mazo de cables de VesselView: SYS LINK STBD y SYS LINK PORT.

Se pueden elegir los conectores de enlace de babor y estribor para transmitir los datos procedentes de fuentes diferentes a la de la etiqueta del mazo de cables del enlace. Esto puede resultar útil cuando existen indicadores similares situados fuera del alcance del mazo de cables de extensión del indicador hembra del indicador de enlace.



Ejemplo de conectores de EasyLink en un mazo de cables de VesselView

#### Motor y transmisión

Se pueden seleccionar los datos de la transmisión y del motor para visualizarlos en un indicador de enlace compatible seleccionando la conexión del mazo de cables que se utilizará para transmitir los datos.

#### RPM Sync (Sincronización de r.p.m.)

Con la sincronización de r.p.m. se consigue que varios motores alcancen el mismo nivel de r.p.m. al pulsar el botón SYNC (Sincronizar) en el panel táctil de la CAN. Si la embarcación posee un indicador de enlace SYNC (Sincronizar), el operador podrá ver cómo se mueve la aguja hasta alcanzar la sincronización. En este indicador, la posición predeterminada de la conexión del mazo de cables de enlace es PORT (Babor). La opción PORT (Babor) siempre deberá estar marcada.



#### Depósitos

Durante la configuración del depósito, se introdujo información en la que se definía la ubicación, el nombre y la capacidad de cada uno de los depósitos. La configuración de Link gauge (Indicador de enlace) permite al operador seleccionar qué mazo de cables de enlace transmitirá los datos del alerón del depósito seleccionado. Los alerones del depósito que incluyen una punta de flecha indican que dicho depósito se definió durante la configuración de depósitos en el menú **Vessel Settings (Configuración de la embarcación)** y se pueden asignar a una ubicación de EasyLink

### Preferences (preferencias)





El menú **Preferences (Preferencias)** permite al operador ajustar los niveles de sonido, cambiar la configuración de la retroiluminación, activar elementos en la barra de desplazamiento, rellenar automáticamente recuadros de datos, personalizar pantallas emergentes y elegir las unidades de medida.

El símbolo mayor que (>) indica que hay más opciones de menú.

	Preferences (Preferencias)				
Zumbador >	Sonido de tecla: apagado, bajo, normal, alto	—			
Zumbador	Sonido de alarma: activado: punto; desactivado: sin punto	—			
	Nivel >	Seleccionar 0 %—100 %			
Luz de fondo >	Night mode (Modo nocturno) >	Activado: punto; desactivado: sin punto			
	Network update (Actualización de red) >	Activado: punto; desactivado: sin punto			
	Local gain (Ganancia local) >	Entrada 0 %—100 %			
	Auto-hide delay (Demora de la ocultación automática) >	Seleccione 5, 10, 15 o 20 segundos			
		X-Pand (Expandir): activado: punto; desactivado: sin punto			
		Temperatures (Temperaturas): activado: punto; desactivado: sin punto			
		Pressure (Presión): activado: punto; desactivado: sin punto			
		Voltages (Tensiones): activado: punto; desactivado: sin punto			
		Fuel (Combustible): activado: punto; desactivado: sin punto			
		Tanks (Depósitos): activado: punto; desactivado: sin punto			
		Advanced (Avanzado): activado: punto; desactivado: sin punto			
Scroller Bar (Barra de		Performance (Rendimiento): activado: punto; desactivado: sin punto			
desplazamiento) >	Item visibility (Visibilidad del elemento) >	Trim and Tabs (Trimado y alerones): activado: punto; desactivado: sin punto			
		Trip Log (Bitácora de viaje): activado: punto; desactivado: sin punto			
		Navigation (Navegación): activado: punto; desactivado: sin punto			
		Generator (Generador): activado: punto; desactivado: sin punto			
		ECO (Ahorro): activado: punto; desactivado: sin punto			
		Autopilot (Piloto automático): activado: punto; desactivado: sin punto			
		Cruise (Crucero): activado: punto; desactivado: sin punto			
		Troll Control (Control de pesca por curricán): activado: punto; desactivado: sin punto			
		SmartTow (Remolque inteligente): activado: punto; desactivado: sin punto			
Recuadros de datos >	<b>NOTA:</b> Los recuadros de datos disponibles dependen del equipo motor instalado. Seleccionar las opciones que interese visualizar.	_			
	Warnings (advertencias) >	Activado: punto; desactivado: sin punto			
	Joystick Piloting (Pilotaje con palanca de mando) >	Activado: punto; desactivado: sin punto			
Pop-ups (ventarias emergentes) >	Compensación >	Activado: punto; desactivado: sin punto			
	Trim pop-up time (Tiempo de trimado emergente) >	Seleccione 2, 5 o 10 segundos			
Auto-cycle interval (Intervalo de ciclo automático) >	Seleccione 1, 5 o 10 segundos	_			
	Distancia: nm, km o mi	—			
	Distancias reducidas: ft, m o yd	—			
	Velocidad: kn, km/h o mph	—			
	Velocidad del viento: kn, km/h, mph o m/s	_			
	Profundidad: m, ft o fa	_			
	Altitud: m o ft	—			
Unidades >	Rumbo: M o T	—			
	Temperatura : °C o °F				
	Volumen: I o gal	_			
	Ahorro: distancia/volumen, volumen/distancia, millas por galón, g/mi, km/l o l/100 km	_			
	Presión: in Hg, bar, psi o kPa	_			
	Presión barométrica: in Hg, mb o hPa	_			

### Buzzer (Zumbador)

La configuración de Buzzer (Zumbador) permite ajustar el nivel de volumen del bip que se escucha al tocar una tecla. El bip sirve para confirmar de forma acústica que se ha realizado una selección.

En esta pestaña se pueden activar o desactivar los bips de alarma. Todas las alarmas se mostrarán en la pantalla de VesselView independientemente del estado de bip que posean. Las preferencias del bip de alarma solo se aplican a aquellas alarmas que no hayan sido activadas por el sistema Guardian de Mercury. Por ejemplo, la de nivel de combustible bajo.

#### Backlight (Retroiluminación)

En este menú se pueden ajustar las preferencias de Backlight (Retroiluminación).

- Se puede cambiar la cantidad de luz que emite la pantalla en incrementos de 10 % desde un 10 % hasta el 100 %.
- El modo nocturno está disponible para conseguir una mejor visualización en condiciones de poca luz o en la oscuridad.
- La opción Network update (Actualización de red) mostrará todos los dispositivos e indicadores de enlace conectados a VesselView en el mismo porcentaje de nivel que haya seleccionado el operador en la pestaña Level (Nivel).
- La función Local gain (Ganancia local) solo se puede utilizar para ajustar la pantalla de VesselView de forma independiente de las demás pantallas e indicadores, incluso aunque esté marcado el recuadro de Network update (Actualización de red). En determinadas condiciones de iluminación, la pantalla de VesselView puede resultar demasiado brillante como para que resulte cómodo observarla, pero puede que haya otras pantallas e indicadores que tengan que mantener su nivel de brillo. Siga estas instrucciones para aplicar un valor de Local gain (Ganancia local) a la pantalla de VesselView:
  - a. Seleccione Level (Nivel) y elija un porcentaje de brillo.
  - b. Seleccione Local gain (Ganancia local) e introduzca el porcentaje elegido en el paso **un**, en el teclado, seleccione **OK (Aceptar)**.
  - c. Vuelva a ajustar la opción de Level (Nivel) al **100 %**. La pantalla de VesselView permanecerá atenuada mientras todos los indicadores y los dispositivos situados en la red mantengan su brillo.
  - d. Para volver a ajustar el brillo total en VesselView, seleccione Local gain (Ganancia local) e introduzca **100** y después **OK (Aceptar)**.
  - e. Seleccione la pestaña Level (Nivel), elija un porcentaje diferente a 100 y pulse Enter (Entrar). Seleccione **100 %** y la unidad volverá a recuperar el 100 % de brillo.

#### Scroller Bar (Barra de desplazamiento)

En la configuración de Scroller Bar (Barra de desplazamiento) se ofrece una característica de retardo de ocultación automática de entre cinco y treinta segundos antes de minimizarse para aquellas situaciones en que no se realiza ninguna selección.

La opción Scroller Bar Item visibility (Visibilidad de elementos de la barra de desplazamiento) muestra los elementos marcados que aparecerán en el menú de la barra de desplazamiento de la parte inferior de la pantalla de VesselView. Los elementos de la barra de desplazamiento están preseleccionados en función del motor seleccionado en el Setup wizard (Asistente de configuración), pero todos se pueden marcar o desmarcar en cualquier momento.

#### Recuadros de datos

Los recuadros de datos muestran un máximo de tres elementos en la pantalla.

La cantidad de recuadros de datos se puede aumentar de uno a tres en función de las selecciones que se hayan realizado en el menú Settings (Configuración). Cuando se muestra un recuadro de datos, este se sitúa en la esquina superior izquierda de la pantalla. Si la opción de recuadros de datos adicionales aparece sombreada, el espacio disponible estará siendo utilizado por VesselView. Para liberar espacio en la pantalla, siga estas instrucciones.

Para activar un segundo recuadro de datos, acceda al menú Settings (Configuración). Seleccione Vessel (Embarcación) > Tabs (Alerones) > Show (Mostrar). Desmarque la opción Show (Mostrar) para eliminar los datos de Tabs (Alerones) de la pantalla. Un segundo recuadro de datos sustituirá a este área de la pantalla.

Para activar un tercer recuadro de datos, acceda al menú Settings (Configuración). Seleccione Engines (Motores) > Trim (Trimado) > Show (Mostrar). Desmarque la opción Show (Mostrar) para eliminar los datos de Trim (Trimado) de la pantalla. Un tercer recuadro de datos sustituirá a este área de la pantalla.

**NOTA:** No es posible restablecer el valor del recuadro de datos Fuel Used (Combustible utilizado). El parámetro Fuel Used (Combustible utilizado), indicado como FULUSD, contiene un valor que continuará aumentando durante todo el tiempo que dure la pantalla. Este valor solo se eliminará con un restablecimiento maestro. En lugar de mostrar el recuadro de datos Fuel Used (Combustible utilizado), seleccione Fuel Used Trip (Combustible utilizado en el viaje). En el icono de Trip Log (Bitácora de viaje) de la barra de desplazamiento encontrará el procedimiento de restablecimiento. Al seleccionar RESET en el área de datos seleccionados por el usuario se eliminarán todos los valores de la pantalla. El parámetro Fuel Used Trip (Combustible utilizado en el viaje), indicado como FULTRP, se puede restablecer todas las veces que se quiera siguiendo este procedimiento.

#### Pop-ups (Ventanas emergentes)

Las ventanas emergentes permiten al operador seleccionar los tipos de ventanas emergentes que aparecerán en la pantalla. Las posibles ventanas emergentes que puede elegir son: warnings (advertencias), Joystick Piloting (pilotaje con palanca de mando) e información de trim (trimado).

Las alertas de Joystick Piloting (Pilotaje con palanca de mando) aparecen en la bandeja de estado del sistema situada en la parte de abajo de la pantalla e informan al operador de que se ha activado la función de piloto automático.

Cuando la casilla de verificación Warnings (Advertencias) está marcada, el operador puede visualizar a tamaño completo todos los fallos del motor en el área de datos seleccionados por el usuario. De no estar marcada, el fallo se mostrará en el campo de estado del sistema en la parte inferior izquierda de la pantalla.

#### Auto-Cycle Interval (Intervalo de ciclo automático)

El intervalo de ciclo automático determina durante cuánto tiempo permanecerán los datos en el campo de los datos seleccionados por el usuario. Las opciones son 1, 5 y 10 segundos.

#### Units (unidades)

Las unidades de medida se pueden seleccionar de forma individual. El operador puede elegir entre las unidades estándar estadounidenses, las del sistema métrico o las náuticas.

#### Alarmas





La opción Alarms (Alarmas) permite comprobar el historial de cualquier alarma, activar o desactivar una alarma concreta o mostrar todas las alarmas. Utilice los botones de flechas para resaltar la opción y pulse el botón Enter (Entrar) para habilitar o inhabilitar la alarma.

Alarmas			
-	Alarm History (Historial de alarmas)	Muestra alarmas heredadas	NOTA: Consulte la siguiente tabla.
		NOTA: Para poder recibir las alarmas, esta configuración debe estar activada.	
		Shallow water (Aguas poco profundas): activado: punto; desactivado: sin punto	
		Deep water (Aguas profundas): activado: punto; desactivado: sin punto	
		Fallo racional de velocidad a través del agua: activado: punto; desactivado: sin punto	
		Fuel remaining low (Combustible restante bajo): activado: punto; desactivado: sin punto	
			PORT FUEL low (Combustible de babor bajo): activado: punto; desactivado: sin punto
		Fuel Tanka (Danésitas da sambustikla) >	PORT FUEL high (Combustible de babor alto): activado: punto; desactivado: sin punto
	Alarm Settings (Configuración de alarmas) >	ruei ranks (Depositos de combustible) >	STBD FUEL low (Combustible de estribor bajo): activado: punto; desactivado: sin punto
			STBD FUEL high (Combustible de estribor alto): activado: punto; desactivado: sin punto
Alarmas >			Oil low (Aceite bajo): activado: punto; desactivado: sin punto
			Oil high (Aceite alto): activado: punto; desactivado: sin punto
		Frash water tanks (Denésites de agua dulce) >	Fresh water low (Agua dulce baja): activado: punto; desactivado: sin punto
		Fresh water tanks (Depositos de agua duice) >	Fresh water high (Agua dulce alta): activado: punto; desactivado: sin punto
		Gray water tanks (Depésites de aguas grises) >	Gray water low (Aguas grises bajas): activado: punto; desactivado: sin punto
		Gray water tariks (Depositos de aguas grises) >	Gray water high (Aguas grises altas): activado: punto; desactivado: sin punto
		Black water tanks (Denésites de aquas pogras) >	Black water low (Aguas negras bajas): activado: punto; desactivado: sin punto
		Diack water tariks (Depositos de aguas riegras) >	Black water high (Aguas negras altas): activado: punto; desactivado: sin punto
		Livo well water tanke (Denécitos de aqua del vivero) >	Live well low (Vivero bajo): activado: punto; desactivado: sin punto
		Live wen water tanks (Depositos de agua del VIVEIO) >	Live well high (Vivero alto): activado: punto; desactivado: sin punto
	Show all Helm alarms (Mostrar todas las alarmas del timón)	Activado: punto; desactivado: sin punto	

Cuando se esté en **Alarm History (Historial de alarmas)**, mantenga pulsado el botón **PAGES (Páginas)**. Aparecerá una ventana emergente con una opción para eliminar todos los fallos. Al seleccionar esta opción, se eliminará el historial. Los datos y el historial de alarmas no se pueden guardar ni transferir desde la unidad de VesselView.

Alarm Settings (Ajustes de alarmas) permite al usuario seleccionar y cambiar los parámetros (mínimos y máximos) relativos al momento en que sonará una alarma.

La casilla de verificación Show all Helm alarms (Mostrar todas las alarmas del timón) se puede activar (punto) o desactivar (sin punto).

### Archivo de personalidad





En el menú **Personality Settings (Ajustes de personalidad)**, los operarios pueden exportar o importar la personalidad de una embarcación. Las personalidades de la embarcación son archivos que utilizan los constructores y los propietarios de barcos para ajustar todas las preferencias y configuraciones en VesselView y optimizar los sistemas de a bordo. El puerto para la tarjeta micro SD se utiliza para transferir los archivos desde y hacia VesselView. VesselView detectará las personalidades que se puedan importar de la tarjeta micro SD y el operador tendrá la posibilidad de desplazarse por la lista y seleccionar la personalidad que prefiera. Para exportar un archivo de personalidad, deberá introducir la tarjeta micro SD en VesselView.

La opción de restaurar la configuración del OEM solo está disponible para los instaladores que posean la debida formación. Las unidades VesselView configuradas por un concesionario o un fabricante de barcos contienen un archivo específico de la embarcación que se puede utilizar para volver a aplicar la configuración inicial de la unidad. En caso de que necesite esta opción, póngase en contacto con el concesionario autorizado.

Personality File (Archivo de personalidad)			
	Export (Exportar) >	To new file (A nuevo archivo)	
Personality file (Archivo de personalidad) >	Import (Importar) >	El archivo adecuado debe estar en la tarjeta SD	
	Restore (Restaurar) >	NOTA: Solo lo debe utilizar un técnico que posea la formación suficiente.	

#### Export (Exportar)

Al seleccionar la opción Export (Exportar), se exporta el archivo de personalidad de VesselView. Aparecerá una ventana en la que se le solicita que exporte la personalidad. Así se creará un archivo que contiene todas las configuraciones y preferencias de VesselView. Este archivo se puede importar posteriormente para que VesselView vuelva a tener la personalidad que tiene estos momentos.

#### Importar

Para importar un archivo de personalidad, compruebe que se haya introducido la tarjeta SD en VesselView. Seleccione Import (Importar) y elija una de las personalidades que se muestran. Todas las personalidades de la tarjeta SD deben estar situadas en el nivel raíz y no en carpetas. En el proceso del Setup wizard (Asistente de configuración) también se puede importar un archivo de personalidad.

#### Restaurar

La opción de restaurar la configuración del OEM solo está disponible para los instaladores que posean la debida formación. Las unidades VesselView configuradas por un concesionario o un fabricante de barcos contienen un archivo específico de la embarcación que se puede utilizar para volver a aplicar la configuración inicial de la unidad. En caso de que necesite esta opción, póngase en contacto con el concesionario autorizado.

## Notas:

# Sección 5 - Alarmas de advertencia

# Índice

Advertencias - Fallos y alarmas	64	Alarma de profundidad	65
Alarma crítica de combustible	64		

### Advertencias - Fallos y alarmas

Se mostrarán todas las advertencias de Mercury por fallos y alarmas, independientemente de la pantalla visualizada en el momento de la alarma. Cuando se active una alarma, en el campo System Status (Estado del sistema) aparecerán el texto de alarma y el icono. Los fallos (junto con su texto descriptivo breve, texto largo y texto de acción) se mostrarán en toda la pantalla.

- Cuando se produce un fallo:
  - a. El campo de estado del sistema se pone de color rojo y muestra un texto y un icono de advertencia.



- b. Los fallos de profundidad y de combustible tienen opciones adicionales y se describen con más detalle en los apartados Alarma crítica de combustible y Alarma de profundidad.
- c. El operador puede activar o desactivar un fallo de nivel 3 (trimado, navegación, ahorro, combustible) en el menú Settings (Configuración). Por defecto, está activado. Si se desactiva el fallo en el menú Settings (Configuración), los fallos solo aparecerán en el campo de estado del sistema.
- d. Los fallos de nivel 4 (Guardian) se mostrarán siempre, independientemente de la selección que se haya realizado en el menú Settings (Configuración).
- e. Si el fallo está relacionado con el control de las emisiones, se mostrará el icono del motor en el campo de estado del sistema.
- Cuando el operador selecciona un fallo en el área de datos seleccionados por el usuario:
  - a. Se mostrará el nombre del fallo con un icono de advertencia en la parte superior.
  - b. Debajo del título aparecerá una breve descripción del fallo y la ubicación de este (motor).
  - c. Cuando exista más de un fallo, pulse el botón PAGES (Páginas) para acceder a los fallos. Utilice las teclas de flechas para desplazarse a cada fallo.



a - Nombre del fallo con icono de advertencia
b - Breve texto o texto antiguo

- c Ubicación del fallo en el motor
- d Texto de acción
- Número de fallos

### Alarma crítica de combustible

La alarma de combustible la gestiona VesselView a través de las opciones del menú Settings (Configuración) > Alarms (Alarmas) > AlarmSettings (Configuración de alarma) > y no el ECM/PCM del motor.

- Las alarmas del nivel del combustible y las propiedades de notificación pueden establecerse en el menú Settings (Configuración).
- Si el operador ha seleccionado el combustible como campo de datos constante en la ubicación n.º 2 (consulte Ubicaciones y descripciones de la pantalla), la advertencia se mostrará en el campo de datos de combustible.
- El icono de advertencia sustituirá al de combustible y el campo de datos se pondrá de color rojo.
- Si el operador no visualiza el combustible como un campo de datos constantes en la ubicación n.º 2, pero este se
  encuentra activo como un fallo de advertencia, el campo de estado del sistema se pondrá de color rojo y mostrará la
  indicación FUEL (Combustible).
- El operador también puede seleccionar la advertencia de combustible como elemento emergente en el área de datos seleccionados por el usuario desde el menú Settings (Configuración). Pulse la X para minimizar la alarma de nivel de combustible. El fallo seguirá apareciendo en una de las dos ubicaciones, en función de la configuración de la pantalla.

#### Alarma de profundidad

La alarma de profundidad la gestiona VesselView a través de las opciones del menú Settings (Configuración) > Alarms (Alarmas) > AlarmSettings (Configuración de alarma) > y no el ECM/PCM del motor.

- Los niveles de las advertencias de profundidad y las propiedades de notificación pueden establecerse en el menú Settings (Configuración).
- Si el operador ha seleccionado la profundidad para que se muestre como campo de datos constante en la ubicación n.º 1 (consulte **Ubicaciones y descripciones de la pantalla**), la advertencia se mostrará en el campo de datos de profundidad.
- El icono de advertencia sustituirá al de profundidad y el campo de datos se pondrá de color rojo.
- Si el operador no visualiza la profundidad como un campo de datos constantes en la ubicación n.º 1 pero esta se encuentra activa como un fallo de advertencia, el campo de estado del sistema se pondrá de color rojo y mostrará la indicación DEPTH (Profundidad).
- El operador también puede mostrar la advertencia de profundidad como un elemento emergente en el área de datos seleccionados por el usuario desde el menú Settings (Configuración). Pulse la X para minimizar la alarma de profundidad. El fallo seguirá apareciendo en una de las dos ubicaciones, en función de la configuración de la pantalla.