### Sección 1 - Primeros pasos

Descripción general de VesselView 7	2
Controles delanteros	. 2
Operaciones de los controles delanteros	.2
Panel trasero	. 3
Ubicaciones y descripciones de la pantalla VesselView 7	4
Distritos accionables por contacto y movimiento	. 5
Distritos táctiles	. 5
Distritos accionables por movimiento	6
Actualización del software VesselView 7	.7
Actualización del software VesselView 7	.7

Hacer copias de seguridad de las paradas, las rutas	s y los
seguimientos	7
Obtención del software más reciente	8
Actualización de VesselView	8
Calibración de la pantalla táctil	9
Mantenimiento	10
Limpieza de la pantalla de indicaciones	10
Limpieza del puerto de medios	10
Botones atascados	10

# Sección 2 - Pantallas iniciales y asistente de configuración

Pantalla de advertencia sobre el arranque del VesselView	
7	12
Pantalla de inicio	12
Asistente de configuración	12
Importar configuración	13
Configuración del motor	13
Configuración de pantalla	14
Configuración de dispositivo	14
Configuración de unidades	15
Tank Configuration (Configuración de los depósitos)	15
Configuración de la velocidad	17
Finalización del asistente de configuración	18

40
18
20
23
23
23
23
24
24
25
26
26

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

Funcionalidad del campo System Status (Estado del	
sistema)	. 28
Navegación de los campos de datos	. 29
Ampliación de los campos de datos	. 29
Ciclo automático	. 30
Funcionalidad de la barra de desplazamiento	. 30
Activación de la barra de desplazamiento y navegaciór	า
, , , , ,	. 30
Área de datos seleccionados por el usuario	. 31
Iconos de la barra de desplazamiento	. 31
Modo economía (ECO)	. 32
Modo ECO	. 32
Valores ECO mínimos y máximos	32
Objetivos de compensación y RPM en ECO	. 32
Colores de los objetivos	. 32
Navegación ECO	. 33
Renovar ECO	. 34
Minimizar	. 34
Cambio de los objetivos ECO	. 34
Cambio de los valores de destino	. 35
Modo Smart Tow	
Smart Tow	. 35
Objetivos de Smart Tow	. 35
Área de datos seleccionados por el usuario de Smart	
Tow	. 36

;
5
)
)
)
)
)
)
)
-
-
-
-
-

# Sección 4 - Configuración y calibraciones

Navegación por el menú Settings (Configuración)...... 46

Navegación hasta el menú Settings (Configuración).... 46

Sistema	46
Preferences (preferencias)	46
Vessel (Embarcación)	47
SmartCraft	
Enlaces fáciles	49

Alarmas	49
Units (unidades)	50
Red	50
Archivo de personalidad	51

# Sección 5 - Alarmas de advertencia

# Sección 1 - Primeros pasos

# Índice

Descripción general de VesselView 7 2
Controles delanteros 2
Operaciones de los controles delanteros 2
Panel trasero 3
Ubicaciones y descripciones de la pantalla VesselView 7
Distritos accionables por contacto y movimiento 5
Distritos táctiles 5
Distritos accionables por movimiento 6
Actualización del software VesselView 77

Hacer copias de seguridad de las paradas, las rutas	у
los seguimientos	. 7
Obtención del software más reciente	. 8
Actualización de VesselView	. 8
Calibración de la pantalla táctil	. 9
Mantenimiento	10
Limpieza de la pantalla de indicaciones	10
Limpieza del puerto de medios	10
Botones atascados	10

### Descripción general de VesselView 7

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 7 es un centro integral de información de la embarcación que puede informar sobre un máximo de cuatro 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 compatibles con NMEA de una embarcación 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.

#### Controles delanteros



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

#### Operaciones de los controles delanteros

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

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

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

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

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

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

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

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

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

#### Panel trasero



Elemento	Función	Descripción
а	SmartCraft	Conecta con la red SmartCraft, enlaza indicadores SC 100
b	Potencia	Entrada de alimentación y alarma externa
с	Entrada de vídeo	Aporta dos entradas de vídeo compuestas
d	SIMNET/NMEA 2000	Conecta con la red NMEA 2000
е	Red	Puertos de red Ethernet

### Ubicaciones y descripciones de la pantalla VesselView 7

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



- 1. Application Swap (Intercambio de aplicaciones): Tocando esta área de la pantalla se alterna entre una pantalla de aplicaciones de Mercury y la última pantalla Navico.
- 2. Volts (Voltios) o Depth (Profundidad): Este campo de datos es definible por el usuario. Puede consultarse una lista de todo el contenido de la pantalla en el menú **Settings** (Configuración).
  - El campo de datos solo muestra el voltaje cuando no se ha instalado un transductor de profundidad SmartCraft.
  - El campo de datos muestra la profundidad si se ha instalado un transductor de profundidad SmartCraft.
- 3. Steering Angle (Ángulo de dirección): Si está instalado, el usuario puede seleccionar límites máximos de 45° o 60°, e invertir el ángulo. 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 puede activarse manualmente en el menú Settings (Configuración).
- 4. 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 superior a dos enteros se mostrará en tipos de menor tamaño.
- 5. RPM: Muestra una barra móvil que representa las RPM del motor. Una aplicación de dos motores mostrará dos barras móviles separadas, una de tres motores mostrará tres, y una de cuatro motores mostrará cuatro.
- 6. 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.
- Icono de la barra de desplazamiento: Tocar esta área para mostrar la barra de desplazamiento. La barra de desplazamiento permite seleccionar diferentes pantallas de aplicaciones de Mercury para abrirlas en el área de datos seleccionados por el usuario.
- 8. Tabs (Aletas:): Este campo de datos es definible por el usuario. Puede consultarse una lista de todo el contenido de la pantalla 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.
- Posición de engranajes: 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).
- 10. Trim (Compensación): Este campo de datos es definible por el usuario. Muestra la compensación para un máximo de cuatro motores. El emergente de la compensación está disponible en el área de datos seleccionados. El emergente de la compensación se puede desactivar o activar en el menú **Settings** (Configuración).
- 11. 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. Pulsar el botón de flecha MENU (Menú) para abrir la barra de desplazamiento. El usuario puede seleccionar un icono en la barra de desplazamiento y aparecerán los datos seleccionados.
- 12. Estado del sistema: Muestra las advertencias y el modo actualmente activos.
- 13. 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.

### Distritos accionables por contacto y movimiento

VesselView 7 incorpora distritos sensibles al tacto en la pantalla. Esto permite abrir o interactuar con elementos específicos, utilizando en la pantalla gestos táctiles definidos. Hay dos tipos de gestos: contacto y movimiento.

#### **Distritos táctiles**

Los distritos de accionamiento por presión se utilizan tanto en los campos de datos constantes como en los campos de datos seleccionados por el usuario. Estos distritos ofrecen máxima facilidad de uso y realzan los gráficos de la pantalla.



Ejemplo de cuatro motores

Distrito	Descripción
1	Área que alterna la aplicación IMPORTANTE: Es posible que no pueda accederse a otras aplicaciones asociadas con VesselView. Para poder alternar aplicaciones, es preciso que la embarcación tenga un dispositivo Navico <sup>®</sup> específico conectado a la estructura NMEA 2000.
2	Área que muestra información de campo de datos
3	Área que muestra información de la velocidad
4	Área que muestra información del combustible
5	Área que abre y cierra la barra de desplazamiento
6	Área que muestra información de campo de datos
7	Área que muestra información de campo de datos
8	Área que alterna la visualización del menú activo
9	Área que muestra información de estado de sistema variable
10	Área que realiza diversas tareas para el área de datos seleccionados
11	Área que realiza diversas tareas para el área de datos seleccionados



Ejemplo de un solo motor

Distrito	Descripción
1	Área que alterna la aplicación IMPORTANTE: Es posible que no pueda accederse a otras aplicaciones asociadas con VesselView. Para poder alternar aplicaciones, es preciso que la embarcación tenga un dispositivo Navico <sup>®</sup> específico conectado a la estructura NMEA 2000.
2	Área que muestra información de campo de datos
3	Área que muestra información del combustible
4	Área que muestra información de la velocidad
5	Área que abre y cierra la barra de desplazamiento
6	Área que muestra información de campo de datos
7	Área que muestra información de campo de datos
8	Área que alterna la visualización del menú activo
9	Área que muestra información de estado de sistema
10	Área que realiza diversas tareas para el área de datos seleccionados
11	Área que realiza diversas tareas para el área de datos seleccionados

#### Distritos accionables por movimiento

Los distritos accionables por movimiento se utilizan en el área de datos seleccionados por el usuario y en el menú de la barra de desplazamiento. Hay dos tipos de gestos de movimiento: horizontales y verticales.

- Los movimientos horizontales hacen avanzar las páginas disponibles.
  - a. Las páginas avanzan en la dirección del movimiento horizontal.
  - b. Cuando se llega al final de las páginas, un movimiento horizontal hacia la izquierda permite pasar de la última a la primera página.
  - c. Las funciones de ciclo automático y salir no pueden activarse ni seleccionarse mediante un movimiento.
- Los movimientos verticales permiten penetrar más a fondo en datos adicionales correspondientes a ese campo específico.
  - a. Moviendo hacia arriba se profundiza más en los datos adicionales.
  - b. Moviendo hacia abajo se sale y se devuelven los datos a un estado de descripción general.
  - c. Si no hay datos más profundos disponibles, el sistema no reconocerá los movimientos verticales.
- El menú de la barra de desplazamiento utiliza un movimiento basado en la velocidad para hacer avanzar las selecciones del menú.
  - a. Movimiento lento = avance más lento.

b. Movimiento rápido = avance más rápido.



Distrito	Descripción
а	Área para transición horizontal y vertical de datos seleccionados
b	Área para transición horizontal de datos seleccionados

### Actualización del software VesselView 7

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

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

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

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



6. Seleccionar el formato de archivo que interese y pulsar Export (Exportar).

7. Seleccionar primero la microtarjeta SD como destino y después OK (Aceptar).



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

#### Obtención del software más reciente

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





56944

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

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

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

#### Actualización de VesselView

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

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

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

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



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



56562

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



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

#### Calibración de la pantalla táctil

- 1. Desactivar la unidad.
- 2. Pulsar y mantener pulsado el botón MENU (Menú) y activar la unidad.

3. Mantener pulsado el botón MENU (Menú) durante el encendido, hasta que aparezca la pantalla de utilidad de calibración (unos 15 segundos).



#### Pantalla de utilidad de calibración

4. Tocar la cruz filar que aparece en la pantalla para realizar nueve puntos de calibración.

5. Una vez completada satisfactoriamente la calibración, la unidad regresará a la pantalla de aplicación normal.

### 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 las placas enmarcadoras de plástico y las teclas de goma.

#### Limpieza del puerto de medios

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

#### **Botones atascados**

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

# Sección 2 - Pantallas iniciales y asistente de configuración

# Índice

Pantalla de advertencia sobre el arranque del VesselViev	v 7
	12
Pantalla de inicio	12
Asistente de configuración	12
Importar configuración	13
Configuración del motor	13
Configuración de pantalla	14
Configuración de dispositivo	14
Configuración de unidades	15
Tank Configuration (Configuración de los depósitos)	
	15
Configuración de la velocidad	17

Finalización del asistente de configuración	18
Configuración de la fuente de datos	18
Menú Settings (Configuración)	. 20
Display Screens (Pantallas de información)	. 23
Arranque	23
Motor desactivado, encendido activado	23
Motor al ralentí	23
Fallo del motor	24
Navegación por los fallos	24
Mantenimiento programado del motor	25
Exploración del sistema - Informe de exploración	26
Errores de comunicación	26

# 2

### Pantalla de advertencia sobre el arranque del VesselView 7

Cuando el VesselView 7 ha arrancado, una pantalla emergente de advertencia informa al usuario que no debe utilizarlo como fuente primaria de navegación y le responsabiliza plenamente del manejo del producto y de los riesgos asociados.

### Pantalla de inicio

Cuando se gire la llave del encendido a la posición activada aparecerá una pantalla de inicio Mercury. Mostrará el número de horas del motor para un máximo de cuatro motores. 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 sirve de guía a través de los primeros pasos de configuración del VesselView. Puede accederse en cualquier momento al asistente de configuración mediante el icono SETTINGS (Configuración) del menú de desplazamiento. Tocar la flecha de la barra de desplazamiento y efectuar un movimiento hasta el icono Settings (Configuración). Para iniciar el icono de configuración, navegar hasta Settings>System>Setup Wizard (Configuración>Sistema>Asistente de configuración). Tocar Next (Siguiente) para continuar.



#### Importar configuración

Para importar una configuración de embarcación existente, insertar una microtarjeta SD FAT o FAT32 con el archivo de la configuración y seleccionar este archivo en el menú desplegable vertical. Si no hay archivo de importación, tocar Next (Siguiente) para continuar.

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

### Configuración del motor

- 1. En la pantalla Engine Setup (Configuración de motores), utilizar el mando giratorio o tocar los campos del menú para seleccionar la opción correcta.
- 2. Completar las selecciones en la pantalla Engine Setup (Configuración de motores). Cuando se completen las selecciones, tocar Next (Siguiente) para continuar.

Device	Configuration	X
÷	ENGINE SETUP Engine Type Verado	
	Engine Model	
	Verado Pro Four Stroke 300	b · · ·
	MIL Disabled	•
< Previ	ous Next >	
		56742

- a Menú del tipo de motor
- b Menú del modelo de motor

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



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



- a Campo Joystick Option (Opción del joystick)
- **b** Campo Number of Engines (Número de motores)

#### Configuración de pantalla

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

Device	e Configuration	<b>a</b> - Motores seleccionados para visualizaciór
<b>\$</b>	DISPLAY SETUP Select which engines to show on this display.	
< Prev	ious) (Next>)	

56746

#### Configuración de dispositivo

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

Device	e Configuration	_	X
ر Previ	DEVICE SETUP Unique VesselView ID: 1 Helm ID: 1 Next >	_a	]• ]•
			56747

- a Campo VesselView Option (Opción de VesselView)
- b Campo Helm Option (Opción de timón)

#### Configuración de unidades

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

Device	Configuration	X
<b>}</b>	What units of measure do you want to use? Selects the general type of units of measure. You can later change any particular ur measure.	iit of
	U.S. Standard	•
	U.S. Standard	
	Metric	
< Previ	ious) (Next >	50740

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

#### Tank Configuration (Configuración de los depósitos)

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

Device Configuration	×
Number of tanks	T
< Previous Next >	

 a - Campo de selección Number of Tanks (Número de depósitos)

56749

Utilizar el mando giratorio o tocar los campos del menú para seleccionar Tank Source (Origen del depósito), Tank Type (Tipo del depósito) y Tank Capacity (Capacidad del depósito).

Device	e Configuration	X
¢	Tank source None Tank type None Tank capacity (gallons) 0000.00 Name	· ·
< Previ	ious Next >	
		56750

- a Campo de selección Tank Source (Origen del depósito)
- **b** Campo de selección Tank Type (Tipo del depósito)
- Campo de introducción Tank Capacity (Capacidad del depósito)

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

Utilizar el teclado de la pantalla para introducir la capacidad. Cuando se hayan introducido los datos sobre la capacidad del depósito, tocar OK (Aceptar) para cerrar el teclado. Tocar Next (Siguiente) para continuar.



- a Campo de introducción Tank Capacity (Capacidad del depósito)
- b Teclado de la pantalla

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



En función del número de depósitos introducidos durante la configuración, la pantalla regresará a Tank Source (Origen del depósito). Es necesario rellenar todos los campos del menú con la información correspondiente a cada depósito adicional. Cuando se hayan completado todos los campos del menú, tocar Next (Siguiente) para continuar.

Una pantalla Fuel Capacity (Capacidad de combustible) mostrará la capacidad total basada en los datos introducidos.

Device	Configuration
<b>}</b>	Vessel fuel capacity
	0100.00
	The vessel fuel capacity has been set to 100 gallons (the sum of fuel tank capacities). The maximum fuel capacity this network can support is 1731.17 gallons.
< Previ	ous Next >
	56750

a - Campo Fuel Capacity (Capacidad de combustible)

#### Configuración de la velocidad

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



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

56757

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

Device	e Configuration	X
<b>\$</b>	Pitot Sensor Type	
	100psi	-
	Pitot Multiplier	
	1.000	
< Previ	ious Next >	
		56758

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

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

Devic	e Configuration	×
<b>\$</b>	Paddle Wheel Sensor Type	
	Legacy	•
	Paddle Wheel Multiplier Hz/mph	
	4.910	
< Prev	rious Next >	
		56759

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

#### Finalización del asistente de configuración

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



#### Configuración de la fuente de datos

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



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



45 BATT N 6 6 5 Auto select \_ \_ \_ F Navigation ECS-0 Check the local w conditions and fo VV7 MFD [This device] Cance (N 🖸 NO COMMS

56763

Cuando se complete la selección automática, tocar Close (Cerrar).



56764

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



Tocando el campo System OK (Aceptar sistema) aparecerán las horas de funcionamiento del motor.



56766

#### Menú Settings (Configuración)

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



1. Menú System (Sistema).

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

2. Menú Vessel (Embarcación).

System	•			
Vessel	•	Tabs	•	
Engines	•	Tanks	•	
EasyLink	•	Speed	•	
Preferences	•	Steering	•	
Alarms	•	Cameras installe	ed 🗌	
Personality file	•	Sea Temp	•	
		Depth Offset	0.0 ft	

3. Menús Engines (Motores).



4. Menú EasyLink.

Settings			
System	•		
Vessel	+		
Engines	•		
EasyLink	×	"PORT"	+
Preferences	•	"PORTCTR"	+
Alarms	•	"STBDCTR"	+
Personality file	•	"STBD"	•

5. Menú Preferences (Preferencias).

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

6. Menú Alarms (Alarmas).

Settings		5
System	٠	
Vessel	•	
Engines	•	
EasyLink	•	
Preferences	•	
Alarms	×	Alarm History
Personality file	•	Alarm Settings
		Show all Helm alarms 💟
		)

56778

7. Menú Personality File (Archivo de personalidad).

Settings					
System	•				
Vessel	•				
Engines	•				
EasyLink	•				
Preferences	•				
Alarms	•				
Personality file		Export			
	_	Import	•		
		Restore	•		

### Display Screens (Pantallas de información)

#### 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.



- 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 contextuales inteligentes del Nivel 1.

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

• Cuando se completa la exploración, pueden aparecer diversos emergentes relacionados con el contenido: fallos del motor, recordatorios de mantenimiento, errores de comunicación, informe de exploración conforme del sistema.



#### 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) situado en la esquina inferior izquierda cambiará en función del fallo visualizado.



- a Icono de advertencia con título del fallo
- b Texto breve o texto heredado
- Ubicación del fallo del motor
- d Texto de acción
- e Número de fallos

#### Navegación por los fallos

Cuando haya fallos, estos ocuparán el área de datos seleccionados por el usuario. Los fallos se identificarán con números a lo largo de la parte inferior del área de datos seleccionados por el usuario.

- 1. El campo seleccionado por el usuario mostrará el primer fallo por defecto y tendrá un recuadro rellenado blanco con un número negro.
- 2. 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
- b Fallo seleccionado
- c Icono de salida para fallos
- 3. Cuando haya un símbolo positivo (+), pueden verse los datos adicionales relacionados con ese fallo.
- 4. Cuando los datos adicionales requieran más páginas, el área de fallos mostrará uno o más círculos. El círculo de la página seleccionada será blanco. Esta área mostrará el texto descriptivo largo del fallo.
- 5. Para salir del campo del fallo, utilizar el botón X.

#### 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.



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



#### 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 X.

- 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

# Sección 3 - Generalidades y funcionamiento de la pantalla

# Índice

Funcionalidad	del	campo	System	Status	(Estado	del			
Novogosión do	 		 Io dataa			20			
Navegación de los campos de datos									
Ampliación de		ampos de	e datos	•••••	•••••	29			
Ciclo autor	natic	0				. 30			
Funcionalidad	de la	barra de	desplaza	miento	•••••	. 30			
Activación	de la	i barra de	e desplaza	amiento	у				
navegació	n					. 30			
Área de da	atos s	eleccion	ados por	el usuar	io	. 31			
Iconos de la ba	irra d	e despla	zamiento.			. 31			
Modo economí	a (EC	(OC				. 32			
Modo ECC	)					32			
Valore	es EC	O mínim	ios y máx	imos		. 32			
Objetivos o	de co	mpensa	ción y RPI	M en EC	0	32			
Colore	es de	los objet	tivos			. 32			
Navegació	n EC	0				33			
Renov	/ar E	CO				. 34			
Minim	izar .					34			
Cambio de		obietivos	FCO			34			
Camb	in de	los valo	res de des	stino		35			
Modo Smart To			00 00 000			35			
Smort Tou	, ,		•••••	•••••	••••••	25			
Ohioti	'	 In Crant	 Tour	•••••	•••••	. 33			
Objeti Árra ala ala	vos c	le Smart	10W			. 35			
Area de da	itos s	seleccion	ados por	ei usuar	io de Sma	π			
I OW		•••••		•••••		36			

Navegación	36	
Guardar	38	0
Create Custom Launch (Crear inicio		5
personalizado)	39	
Modo Cruise Control (Control de crucero)	39	
Cruise Control (control de crucero)	39	
Área de datos del control de crucero	39	
Cambio del área de datos constantes	39	
Cruise (Crucero) - Área de datos seleccionados		
por el usuario	40	
Navegación de crucero	40	
Modo de piloto automático	41	
Descripción general de la pantalla Autopilot (Piloto		
automático)	41	
Navegación en las pantallas del piloto automático	41	
Minimizar el piloto automático	41	
Modo de control para pesca por curricán	42	
Control para pesca por curricán	42	
Área de datos de control para la pesca por curricán		
	.42	
Cambio del campo de datos constantes	42	
Troll (Pesca por curricán) - Área de datos		
seleccionados por el usuario	42	
Navegación en modo de pesca por curricán	42	

### 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, icono y texto cambiarán de acuerdo con el estado, las advertencias, la indicación de mantenimiento y los modos activos del sistema. La personalidad de la embarcación y el tipo de instalación del equipo motor tendrán un efecto directo en los iconos que estén disponibles en el campo System Status (Estado del sistema). En la tabla siguiente se enumeran algunos de los iconos disponibles.

Ejemplos de bandejas del sistema	
<b>٤١٤</b> ٣5	lcono de motor cuando se activa el encendido. El icono solo es visible si el equipo motor tiene control de emisiones.
COMM ERROR 52099	Error de comunicación cuando se activa el encendido. El equipo motor no se está comunicando a través de la red del área de control.
SYSTEM OK 52100	Indica que todos los componentes conectados a la red del área de control están dentro de parámetros operativos normales.
WARNING 52101	El icono de advertencia indica que hay un fallo.
52102	Advertencia indicativa de que el diagnóstico de a bordo del motor de estribor ha detectado un fallo. Todas las demás ubicaciones de motores identificadas con fallos tendrán un aspecto similar.
SYSTEM OK WAYPOINT 52104	Seguimiento de parada del piloto automático. El color naranja indica que el seguimiento de parada se encuentra activo y controlado por el ordenador. Si el seguimiento de parada del piloto automático está en modo de espera (inactivo), el color del campo será gris. Este cambio del esquema cromático es idéntico para todas las funciones del piloto automático.

### Navegación de los campos de datos

Durante estas incidencias se muestra información específica sobre el progreso del arranque, los cambios del equipo motor o la aparición de advertencias.



Definiciones del tamaño del campo de datos		
а	El Nivel 4 es un tamaño de campo de pantalla completa que ocurre cuando se encuentran advertencias emergentes.	
b	El Nivel 3 es un tamaño de campo de pantalla normal que ocurre cuando los emergentes relativos al equipo motor o a la embarcación cambian. Algunos de estos cambios pueden afectar a la compensación, la navegación, la economía (ECO) y el combustible.	
с	El Nivel 2 es un tamaño de campo de pantalla normal para todos los campos de datos.	
d	El Nivel 1 es un tamaño de campo de pantalla normal para todos los campos de datos que incluyan la exploración del sistema de arranque.	

### Ampliación de los campos de datos

Los campos de datos pueden ampliarse, resaltando el icono de expansión (X-PAND) y pulsando el mando giratorio.



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 de la compensación y las aletas solo se ampliará cuando se activen con controles externos. Si se activan, se utilizará un proceso emergente. Los emergentes de la compensación y las aletas pueden desactivarse en el menú Settings (Configuración).



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

Cada campo de datos tiene su propio indicador de página en la esquina inferior izquierda del área de datos seleccionados por el usuario. Tocar los diversos indicadores de página para ver más selecciones. Tocar el icono del ciclo para que todas las selecciones de datos aparezcan en una secuencia introducida cronológicamente.



- 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.
- Pulsar el mando giratorio 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).
- Para desactivar el ciclo automático, resaltar la X y pulsar Enter (Entrar) o tocar el icono del ciclo automático. El ciclo automático abandonará el área de datos seleccionados por el usuario.

### Funcionalidad de la barra de desplazamiento

La barra de desplazamiento permite acceder a elementos de icono que no aparecen actualmente en el área de la pantalla dedicada a los datos seleccionados por el usuario. Los iconos de la barra de desplazamiento estarán ocultos hasta que se active la barra de desplazamiento. Tocando la pestaña de flecha MENU (Menú) de la barra de desplazamiento situada en la pantalla se extenderá la barra de desplazamiento. Efectuar movimientos a la derecha o la izquierda para recorrer todas las opciones de la barra de desplazamiento. Si no se efectúa una selección en un plazo de cinco segundos, la barra de desplazamiento se desplazamiento de la barra de desplazamiento se seleccione un icono, 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 la pestaña de flecha MENU (Menú) de la barra de desplazamiento situada en la esquina inferior derecha de la pantalla.
- 2. Utilizar el mando giratorio para resaltar el icono que se desee visualizar y pulsar el mando giratorio para activar el icono. Un recuadro de fondo blanco resaltará el icono de la barra de desplazamiento a seleccionar. La navegación mediante movimientos efectuados en la barra de desplazamiento y el contacto con un icono produce los mismos resultados que el mando giratorio.

**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, desplazarse en la dirección indicada por la flecha. Cuando se vean las dos flechas, puede seleccionarse 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 se resalte con el mando giratorio, 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 cinco segundos, a menos que se pulse el mando giratorio. De manera similar, cuando se utilice el método de contacto y movimiento para navegar con la barra de desplazamiento, el contacto con los iconos mientras se efectúa el movimiento muestra el nombre de los mismos y una descripción de sus funciones. Un contacto estacionario y sin movimiento antes de cinco segundos activa los datos en el área de datos seleccionados por el usuario.

### Iconos de la barra de desplazamiento



Descripción d	el icono
а	Temperature (Temperatura) - muestra los valores térmicos de líquidos y motores correspondientes al aceite, el agua y el combustible. Muestra la temperatura del aire ambiental y del aire del colector. La información disponible depende del equipo motor instalado.
b	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.
С	Voltage (Voltaje) - muestra los valores de las baterías correspondientes a todos los motores.
d	Tanks (Depósitos) - muestra los datos de los depósitos a bordo de la embarcación correspondientes a la capacidad de combustible, agua, desechos y aceite (solo dos tiempos).
е	Trip Log (Bitácora de viaje) - muestra los datos registrados del viaje: distancia total, tiempo total, velocidad media y consumo medio de combustible. Los datos registrados en la bitácora de viaje pueden borrarse y ponerse a cero.
f	Generator (Generador) - muestra datos que el generador puede enviar a través de una red de área de control del protocolo J1939 o NMEA 2000: estado actual (funcionamiento/parada), voltaje (CA/CC), hercios, horas, presión del aceite y temperatura del agua.
g	Smart Tow - activa los perfiles del Smart Tow para su selección. Los perfiles pueden modificarse.
h	Troll Control (Control para pesca por curricán) - activa el control del motor a baja velocidad. Puede utilizarse para controlar las RPM del motor.
i	Fuel Management (Administración del combustible) - muestra las estadísticas del sistema de combustible: economía actual, economía media, uso de volumen por hora, capacidad total y combustible utilizado.
j	Autopilot (Piloto automático) - muestra datos del piloto automático.
k	Eco (Economía) - la información que muestra permite calcular la mejor posición de compensación y la mejor velocidad del motor para obtener una economía de combustible óptima.
I	Navigation (Navegación) - muestra datos relativos al sistema de navegación instalado: rumbo de la brújula, longitud y latitud, tiempo a ruta (TTW), demora a ruta (BTW), distancia a ruta (DTW) y recorrido sobre el fondo (COG).
m	Expand (Ampliar) - muestra datos ampliados, procedentes de las pantallas de datos seleccionados. Los datos seleccionados se sucederán en la pantalla.
n	Trim and Tabs (Compensación y aletas) - muestra la posición de compensación de la transmisión y la posición de las aletas. Debe haber un sensor en las aletas para que esta función muestre información.
0	Performance (Rendimiento) - muestra datos avanzados del rendimiento: rendimiento máximo (RPM/velocidad) y pulgadas por revolución de la hélice.
р	Engine Data (Datos del motor) - muestra información adicional del motor: temperatura del colector, porcentaje de aceleración, carga del motor y presión de sobrealimentación del colector. La información disponible depende del equipo motor instalado.
q	Cruise Control (Control de crucero) - activa el control de crucero. Permite controlar la embarcación con las RPM del motor o la velocidad de la embarcación. El control de la velocidad de la embarcación requiere un sensor de rueda de paletas o un GPS.
r	Settings (Configuración) - ubicación principal donde es posible activar o desactivar datos, modificar la tolerancia ± de los datos del sensor, seleccionar valores visualizados preferidos (sistema métrico / inglés / náutico) y restaurar los valores predeterminados de fábrica. <i>Nota: Una restauración de los valores predeterminados de fábrica borrará toda la configuración personalizada.</i>

### Modo economía (ECO) Modo ECO



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. Tocar la pestaña de la barra de desplazamiento situada en la pantalla para abrir la barra de desplazamiento.
- Utilizar el mando giratorio o un movimiento para localizar el icono del Modo ECO y tocar el icono o pulsar el mando. En el área de datos seleccionados por el usuario aparecerá el elemento de icono ECO con una breve explicación sobre el modo de obtener la economía de combustible óptima.

#### Valores ECO mínimos y máximos

Cuando el modo ECO esté activo, las líneas de valores mínimos y máximos de destino aparecerán en el barrido de RPM. Estas líneas muestran el intervalo optimizado activo que deberá calcularse. Las líneas de destino pueden ajustarse en el menú Settings (Configuración).



#### 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	52171

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





Sin optimizar

Optimizado

En el área de datos seleccionados por el usuario aparecerán 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.

- Minimize (Minimizar) ocultará las instrucciones ECO y mostrará ECO MODE (Modo ECO) en el pie de página de la pantalla System (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.



- a Renovar
- b Minimize (Minimizar) c - Salir

#### **Renovar ECO**

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

- 1. Resaltar la función Refresh (Renovar) y pulsar Entrar.
- 2. Las instrucciones aparecen en el área de datos seleccionados por el usuario. 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. 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 información procedente del indicador y de la personalidad de la embarcación.

- 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 pie de página de la pantalla del sistema mostrará ECO.
- 3. Para ampliar el modo ECO, resaltar el icono ECO utilizando la pantalla táctil y pulsar Enter (Entrar).
- Cuando ECO alcance la optimización, el texto del área seleccionada por el usuario cambiará a OPTIMIZED (Optimizado).

### Cambio de los objetivos ECO

El software para ECO supervisa los sensores del motor y busca el mejor número de economía de combustible, mientras la embarcación está en funcionamiento. Cuando el software reconoce una mejora en la economía de combustible, VesselView registra los valores de compensación y las RPM del motor en ese momento. Este cálculo se realiza independientemente de que la pantalla ECO sea o no visible. Cuando el software haya registrado los valores de RPM y de compensación, guiará al usuario mediante flechas hasta esa configuración óptima de la velocidad de funcionamiento y la compensación. En la mayoría de las aplicaciones, la pantalla ECO no necesita calibración, aunque hay configuraciones para 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. La configuración predeterminada es la siguiente.

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	3%		

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. Abrir la barra de desplazamiento.
- 2. Utilizar el mando giratorio para resaltar el último icono, que es Settings (Configuración), y pulsar el botón Entrar.
- 3. Acceder a Network (Red) y pulsar Entrar.
- 4. Resaltar ECO Mode (Modo ECO) y pulsar Entrar.
- 5. Resaltar el valor de destino que interese cambiar.
- 6. Cambiar los datos de destino y pulsar el botón Entrar.
- 7. Continuar con este proceso hasta salir del objetivo.

**NOTA:** El menú Settings (Configuración) se cerrará cuando se salga del objetivo. Para cambiar otros valores de destino, abrir la barra de desplazamiento. El icono Settings (Configuración) quedará resaltado. Seguir el mismo proceso que ya se ha explicado para cambiar otros valores de destino.

### Modo Smart Tow

#### Smart Tow



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.



#### 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

#### 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

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. Tocar o accionar por movimiento para recorrer los campos de los recuadros de selección. La sección del pie de página permite habilitar o inhabilitar el Smart Tow, guardar o salir.

Hay cinco campos de selección. Utilizar el mando giratorio o accionar por movimiento para recorrer la selección de perfiles, el punto de ajuste de RPM/velocidad, y las opciones de habilitar/inhabilitar.

Los elementos situados en el pie de página del área de datos necesitan que se toque la selección, o que se pulse el mando giratorio, para resaltarlos y aceptarlos.



Profile selection (Selección de perfiles) permite seleccionar entre los cinco perfiles predeterminados de fábrica y cualquier parámetro personalizado que haya creado el usuario. Los parámetros personalizados pueden modificarse y sus últimos valores conocidos son sus versiones predeterminadas.



Perfiles predeterminados de fábrica

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 se utilice la opción QUICK SAVE (Guardar rápido) para anular los valores predeterminados.

 El punto de ajuste es la selección predeterminada cuando el Smart Tow está activo. El usuario puede ajustar la velocidad o las RPM tocando el área de datos de la pantalla.



a - Selección predeterminada del punto de ajuste

Una vez ajustadas las configuraciones deseadas, pulsar la selección en el pie de página del área de datos.

- Enable (Habilitar) o Disable (Inhabilitar) activa o desactiva la función. Los barridos de RPM se visualizarán como barridos blancos inactivos. El usuario puede modificar todos los parámetros cuando el Smart Tow se halle en estado desactivado (inhabilitado).
  - a. Enabled (Habilitado) (activado) es de color verde cuando está activo

b. Disabled (Inhabilitado) (desactivado) es de color rojo cuando está inactivo



- a Inactivo rojo
- b Se visualiza el barrido de RPM normales cuando se ha seleccionado el modo MPH

- Pulsar SAVE (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 pulsa la X, el Smart Tow queda inhabilitado y el área de datos constantes y seleccionados por el usuario regresa a la pantalla predeterminada.

#### Guardar

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

• Pulsar la selección para confirmarla.



- QUICK SAVE (Guardar rápido) guarda el perfil existente con los nuevos valores de velocidad o RPM. Pulsar para guardar los datos y regresar a la pantalla Smart Tow.
- SAVE AS NEW (Guardar como nuevo) permite guardar la configuración actual con un nombre personalizado. Pulsar para pasar al nombre de archivo personalizado. La selección del nombre del archivo está activa por defecto.
  - a. Utilizar la pantalla o el mando giratorio para cambiar las letras.



b. Utilizar el mando giratorio para resaltar Save (Guardar) y pulsar el mando para confirmar los cambios. *NOTA: Para salir, seleccionar X y pulsar el mando giratorio. La visualización pasará a la pantalla principal predeterminada 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).



- Utilizar el mando giratorio para desplazar el recuadro de selección a los campos deseados que necesiten ajuste. Utilizar el mensaje de pantalla para ajustar el valor del elemento seleccionado.
- Una vez completado el perfil personalizado, resaltar NEXT (Siguiente) o X.
  - a. Seleccionar Next (Siguiente) y el área de datos seleccionados por el usuario pasará a SAVE AS NEW (Guardar como nuevo) para crear un nombre personalizado que se asignará al nuevo perfil de inicio. Pulsar el mando giratorio para aceptar la selección.
  - b. Si se selecciona Exit (Salir), la configuración de perfil personalizada no se guardará y la visualización pasará a la pantalla principal Smart Tow.

### 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 incorpore un GPS de Mercury Marine en la red de área de control.
- Si la embarcación tiene un GPS de Mercury Marine, la velocidad de la embarcación estará predeterminada.
- El usuario puede seleccionar puntos de ajuste de las RPM o puntos de ajuste basados en la velocidad. El tipo de opción de crucero puede cambiarse 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).

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

#### Área de datos del control de crucero

#### Cambio del área de datos constantes

Cruise (Crucero) modificará el área 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 de los datos constantes se modificarán para comunicar:
  - Punto de ajuste de las RPM.

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

• 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 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 Cruise (Crucero), habilitar o inhabilitar.



#### 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 salir. La navegación de pie de página seguirá la misma estrategia básica de selección de la navegación que las otras funciones.

- 1. Utilizar el mando giratorio o efectuar un movimiento para recorrer las selecciones del pie de página.
- 2. Pulsar el mando giratorio para activar la selección.
  - a. Enable (Habilitar) o Disable (Inhabilitar) activa o desactiva la función del elemento.
  - Minimize (Minimizar) oculta los datos de crucero y muestra CRUISE (Crucero) en el pie de página de la pantalla System (Sistema). De este modo, el usuario puede visualizar información procedente de otros iconos seleccionados.
- 3. El campo Set-Point Adjustment Selection (Selección del ajuste del punto de ajuste) será la ubicación predeterminada al inicio del modo Cruise (Crucero). Una vez ajustados los parámetros deseados, utilizar el mando giratorio para desplazar el cursor a la selección Enable/Disable (Habilitar/Inhabilitar), en el pie de página del área de datos seleccionados por el usuario.
  - a. Utilizar el mando giratorio para desplazarse entre la selección de puntos de ajuste y el pie de página.
  - b. Cuando la pestaña de selección queda fuera del área de navegación del pie de página (campo del punto de ajuste), el usuario solo necesita utilizar el mando giratorio para efectuar los ajustes de velocidad o de RPM. No es necesario pulsar el mando 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 pie de página de la pantalla System (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 tapete 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. Una vez activado Minimize (Minimizar), el pie de página de la pantalla System (Sistema) mostrará CRUISE (Crucero).

 Cuando se seleccione Exit (Salir) mientras aparece Cruise (Crucero), la función de 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 de piloto automático

### Descripción general de la pantalla Autopilot (Piloto automático)



VesselView es una extensión de pantalla para funciones de piloto automático y operaciones con joystick. Toda la funcionalidad de estas características 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 una 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 data (Datos del sistema). Esto permite visualizar otra información en el área de datos seleccionados por el usuario.



- a Indicadores de página
- b Ocultar los datos del piloto automático

52461

#### 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.

 La selección de la barra de desplazamiento se limita a: Expand (Ampliar), ECO, Fuel Management (Administración del combustible), Trip Log (Bitácora de viaje), Voltage (Voltaje), Navigation (Navegación), Pressure (Presión), Temperature (Temperatura), Tanks (Depósitos), Cruise (Crucero), Genset (Grupo generador) y Generator (Generador).

**NOTA:** Los elementos disponibles en la barra de desplazamiento se basan en la personalidad de la embarcación y los indicadores.

- 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.

# Modo de control para 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 RPM o puntos de ajuste basados en la velocidad. El tipo de opción de pesca por curricán puede cambiarse 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.

а

- 1. Utilizar los botones de flechas para recorrer las selecciones del pie de página.
- 2. Pulsar Enter (Entrar) para activar la selección.
  - a. Habilitar o inhabilitar la función del elemento.
  - b. Minimize (Minimizar) oculta los datos de pesca por curricán y muestra TROLL (Pesca por curricán) en el campo System Status (Estado del sistema). De este modo, el usuario puede visualizar información procedente de otros iconos seleccionados.
- 3. 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 función 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. Los elementos inaccesibles tendrán color gris cuando la función Troll (Pesca por curricán) esté activa.
  - Si el piloto automático está activo y Troll (Pesca por curricán) se ha minimizado, en el campo System Status (Estado del sistema) aparecerá TROLL (Pesca por curricán).
    - Los datos de Troll (Pesca por curricán) 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 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.

### Notas:

# Sección 4 - Configuración y calibraciones

# Índice

Navegación por el menú Settings (Configuración) 4	16
Navegación hasta el menú Settings (Configuración)	
4	16
Sistema4	16
Preferences (preferencias)4	16
Vessel (Embarcación) 4	17
Sistema4 Preferences (preferencias)4 Vessel (Embarcación)4	16 16 16 16 17

SmartCraft	47
Enlaces fáciles	49
Alarmas	49
Units (unidades)	50
Red	50
Archivo de personalidad	5

### Navegación por el menú Settings (Configuración)

### Navegación hasta el menú Settings (Configuración)

1. Pulsar el botón de páginas mientras la pantalla SmartCraft está visible.



- a Botón Standby-Auto (Espera-Automático)
- b Botón Exit (Salir)
- c Mando giratorio (presionar para introducir función)
- Botón Goto-Pages (Ir a-Páginas) d -
- In/Out Zoom (Aproximación/Alejamiento), Man overboard (MOB) (Hombre al agua)
- f -Power-Brightens (Alimentación-Brillo)
- g Botón Mark-Menu (Marca-Menú)

52837

- Accionar el mando giratorio para que se resalte el último icono. El último icono es el menú Settings (Configuración). 2.
- Presionar el mando giratorio. 3.

#### Sistema

El menú System (Sistema) permite formatear hora y fecha, desactivar o activar zumbadores y bocinas, cambiar diversos parámetros de alumbrado, importar un gráfico para una pantalla de inicio personalizada, activar el programa de simulación (que suele utilizarse en los concesionarios) e identificar la versión del software.

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

Sistemas				
Idioma	Seleccionar un idioma	_		
Hora >	Cambiar el formato de hora y fecha La actualización automática de la hora solo es posible si hay un GPS conectado.	_		
	Pitidos de la llave del encendido >	Desactivados, Bajos, Normales, Fuertes		
Zumbador >	Pitidos de la alarma	Activados (marca de verificación), desactivados (sin marca de verificación)		
	Nivel >	0–100%		
Luz do fondo N	Modo nocturno	Activado (marca de verificación), desactivado (sin marca de verificación)		
Luz de fondo >	Actualización de red	Activado (marca de verificación), desactivado (sin marca de verificación)		
	Ganancia local >	0–100%		
Visualizador de imágenes >	Selección de tarjeta SD	—		
Simular	Activado (marca de verificación), desactivado (sin marca de verificación)	_		
Restaurar valores predeterminados	Todos los parámetros, Límites del motor, Historial de alarmas			
Acerca de	Mostrar la versión del software			

#### Preferences (preferencias)

El menú Preferences (Preferencias) permite:

- Seleccionar los motores que se van a visualizar, el número del timón y el número del dispositivo 1.
- Seleccionar si la imagen presentada es visible en el timón 2.
- 3. Habilitar una lectura del sensor de la temperatura ambiente
- 4. Establecer el intervalo del ciclo automático
- Desactivar o activar las pantallas emergentes del piloto automático o Skyhook 5.
- Activar o desactivar los recuadros de datos 6.
- 7. Activar o desactivar las advertencias emergentes
- 8. Ajustar la demora para la ocultación automática de la barra de desplazamiento y seleccionar los iconos de la barra de desplazamiento que van a visualizarse
- Activar o desactivar las lista de comprobaciones del arrangue 9.
- 10. Activar o desactivar la pantalla de aletas de compensación

### 11. Seleccionar el tipo de control de crucero o SmartTow.

El signo "mayor que" ( > ) indica que hay más opciones de menú

	Preferences (Preferencias)	
Engines (Motores) >	Activar (marca de verificación) o desactivar (sin marca de verificación), según el motor que se visualice	
Helm Number (Número de timón), Device Number (Número de dispositivo) >	Seleccionar la ubicación del timón del VesselView (necesario si hay más de un timón). Seleccionar un número único de dispositivo (necesario si se ha instalado más de un VesselView).	
Visible from Helm (Visible desde el timón) >	Activado (marca de verificación) o desactivado (sin marca de verificación)	
Ambient Temperature Sensor (Sensor de temperatura ambiente) >	Activado (marca de verificación) o desactivado (sin marca de verificación)	
Auto-cycle Interval (Intervalo del ciclo automático) >	1, 5 o 10 segundos	
Pop-ups (Emergentes) >	Trim (compensación)	Activado (marca de verificación) o desactivado (sin marca de verificación)
	Trim popup time (Tiempo del emergente de la compensación)	Seleccionar 2, 5, 10 segundos
Data Boxes (Recuadros de datos) >	Choose type of data for data box 1 (Escoger el tipo de datos para el recuadro de datos 1) >	Navigation (Navegación) >, Vessel (Embarcación) >, Engine (Motor) >, Environment (Entorno) >
	Optional data boxes (Recuadros de datos opcionales) >	None (Ninguno), One (Uno), Both (Ambos)
	Choose type of data for data box 2 (Escoger el tipo de datos para el recuadro de datos 2) >	Navigation (Navegación) >, Vessel (Embarcación) >, Engine (Motor) >, Environment (Entorno) >
Scroller Bar (Barra de desplazamiento) >	Auto-hide delay (Demora de la ocultación automática) >	Seleccionar 5, 10, 15 o 30 segundos
	Item Visibility (Visibilidad del elemento) >	Activado (marca de verificación) o desactivado (sin marca de verificación): X-PAND, temperaturas, presión, depósitos, voltajes, combustible, economía (ECO), crucero, navegación, bitácora de viaje, SmartTow, control de pesca por curricán, motor, generador, rendimiento, y compensación y aletas, piloto automático
Startup checklist (Lista de comprobaciones del arranque)	Activado (marca de verificación) o desactivado (sin marca de verificación)	
Show tabs (Mostrar aletas)	Activado (marca de verificación) o desactivado (sin marca de verificación)	
Show trim (Mostrar compensación)	Activado (marca de verificación) o desactivado (sin marca de verificación)	
Show steering (Mostrar dirección)	Activado (marca de verificación) o desactivado (sin marca de verificación)	
Camera installed (Cámara instalada)	Activado (marca de verificación) o desactivado (sin marca de verificación)	

#### Vessel (Embarcación)

La embarcación permite asignar el número de motores, el número de depósitos de combustible y la capacidad total de combustible. La capacidad de combustible también puede restaurarse después del repostaje.

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

Embarcación			
Configuración >	Configuración de la embarcación >	Número de motores, número de depósitos de combustible	
Configuración >		Capacidad total de combustible de la embarcación	
Repostaje >	Repostaje de la embarcación >	Introducir la cantidad de combustible añadida y restaurar a completo	

#### SmartCraft

El menú de configuración del SmartCraft permite:

- 1. Seleccionar el número de motores en la embarcación
- 2. Compensar los datos del sensor: profundidad, temperatura del mar, velocidad, dirección, compensación, aletas
- 3. Establecer la capacidad de los depósitos
- 4. Establecer diversos límites contextuales inteligentes
- 5. Desactivar o activar los datos compatibles para cada motor
- 6. Seleccionar el número de redes SmartCraft y el número de la red

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

SmartCraft				
Número de motores >		Seleccionar 1–4	_	_
Compensación de la profundidad >		Calibración: compensar, poner a cero, restaurar	_	_
Temperatura del mar >		Fuente de la temperatu- ra del mar >	Ninguna, PCM0, PCM1, PCM2, PCM3, AirMar0, AirMar1, AirMar2, Air- Mar3	_
		Compensación >	Calibración: compensar, poner a cero, restaurar, guardar	_
		Fuente de GPS >	CAN-P o H	_
		Fuente de la velocidad del Pitot >	Ninguna, PCM0, PCM1, PCM2, PCM3,	_
		Tipo del sensor de Pitot >	100 o 200 PSI	_
Velocidad >		Multiplicador del Pitot >	Calibración: multiplica- dor y restaurar, guardar	_
		Fuente de la velocidad de las paletas >	Ninguna, PCM0, PCM1, PCM2, PCM3	_
		Sensor de la velocidad de las paletas >	Heredado o Airmar	_
		Frecuencia de las pale- tas >	Calibración: multiplica- dor y restaurar, guardar	_
		Fuente del ángulo de la dirección >	Ninguna, PCM0, PCM1, PCM2, PCM3, TVM	_
Dirección >		Invertir dirección	Activar (marca de verifi- cación) para invertir di- rección, o desactivar (sin marca de verifica- ción), qué motor debe mostrar dirección	_
		Compensación >	Calibración: compensar, poner a cero, restaurar, guardar	_
		Depósito 1 o 2 >	Calibración >	Vacío, 1/4, 1/2, 3/4, lleno
Depósitos >	Ubicación: babor, central de babor, central de estribor, estribor >	Uso del depósito >	Ninguno, combustible, aceite, agua, desechos	_
		Capacidad >	0 hasta seis cifras	_
	Ubicación: babor, central de babor, central de estribor, estribor >	Tiene compensación	Activar (marca de verifi- cación) o desactivar (sin marca de verificación)	_
Compensación >		Calibración >	Establecer compensa- ción hacia dentro, inter- valo máximo de la com- pensación, compensa- ción total hacia fuera, poner a cero, restaurar, guardar	_
	Fuente de aletas >	Ninguna, PCM0, PCM1, PCM2, PCM3, TVM	_	_
Aletas >	Calibración de estribor y babor	Número de puntos de calibración (2 o 3),	Establecer aleta en par- te baja, media o alta del intervalo, poner a cero, restaurar, guardar	_
	Habilitar	Activar (marca de verifi- cación) o desactivar (sin marca de verificación)	_	_
Contextual inteligente >	Umbral de funcionamiento del motor >	Establecer límite	_	_
	Umbral de demanda lenta >	Establecer límite 0–99 %	_	_
	Umbral de demanda rápida >	Establecer límite 0–99 %	_	_
	Umbral de cambio de palanca >	Establecer límite 0–99 %	_	_
	Umbral de temporizador de modo >	Establecer límite 0–10,0 segundos	_	_
	Umbral estable de modo >	Establecer límite 0–10,0	_	_

SmartCraft				
	Umbral de estado constante >	Establecer RPM por se- gundo	_	_
Límites >	RPM, tasa de combustible, tempera- tura del refrigerante, temperatura del aceite, presión del aceite, presión del agua, voltaje de la batería, tempera- tura de admisión, presión de refuer- zo, presión y temperatura del aceite de la transmisión >	Establecer los límites: mínimo, máximo, adver- tencia por nivel bajo, advertencia por nivel al- to, poner a cero, guar- dar para cada motor.	-	_
Datos compatibles >	Ubicación: babor, central de babor, central de estribor, estribor >	Engranaje real, presión de refuerzo, presión del combustible, presión de engranajes, temperatu- ra de engranajes, por- centaje de carga, tem- peratura del carga, tem- peratura del múltiple, lámpara indicadora de fallo (MIL), presión del aceite, temperatura del aceite, aceleración pre- sente, presión del agua	Activar (marca de verifi- cación) o desactivar (sin marca de verificación)	_
Avanzado >	Número de la red SmartCraft >	1 o 2 Se utiliza con embarca- ciones que tengan más de una red SmartCraft	_	_
	Número de la red >	A o B Se utiliza para identifi- car la red	_	_

#### **Enlaces fáciles**

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

Enlace fácil			
Port, Port Center, Starboard Center, Starboard (Babor, central de babor, central de estribor, estribor) >	Engine and Transmission (Motor y transmisión) >	Port or Starboard (Babor o estribor)–Activado (marca de verificación), desactivado (sin marca de verificación)	
	RPM sync (Sincr RPM)	Activado (marca de verificación), desactivado (sin marca de verificación)	
	Fuel tank 1 (Depósito de combustible 1)	Activado (marca de verificación), desactivado (sin marca de verificación)	
	Fuel tank 2 (Depósito de combustible 2)	Activado (marca de verificación), desactivado (sin marca de verificación)	
	Oil tank (Depósito de aceite)	Activado (marca de verificación), desactivado (sin marca de verificación)	
	Fresh Water (Agua dulce)	Activado (marca de verificación), desactivado (sin marca de verificación)	
	Waste water tank (Depósito de aguas residuales) >	Gray tank 1 (Depósito de aguas grises 1), Black tank 1 (Depósito de aguas negras 1), Activado (marca de verificación), desactivado (sin marca de verificación)	

#### Alarmas

Alarms (Alarmas) permite comprobar el historial de cualquier alarma, activar o desactivar una alarma concreta, o mostrar todas las alarmas.

	Alarm History (Historial de alarmas)	Muestra alarmas heredadas
Alarms (Alarmas) >	Alarms Settings (Parámetros de alarmas) >	No GPS fix (Sin conexión de GSP), Shallow water (Agua somera), Deep water (Agua profunda), Water temp rate (Índice de temperatura del agua), Anchor (Ancla), Anchor depth (Profundidad del ancla), Low boat speed (Baja velocidad de la embarcación), Speed through water rationality fault (Fallo de racionalidad en velocidad a través del agua), XTE (Error transversal a la trayectoria), Waypoint radius (Radio de parada), Arrival (Llegada), True wind shift (Giro del viento verdadero), True wind high (Viento verdadero fuerte), True wind low (Viento verdadero flojo), Fuel remaining low (Bajo nivel del combustible restante), Fuel remaining high (Alto nivel del combustible restante), Voltage (Voltaje) >, Missing data (Datos faltantes) >, Vessels (Embarcaciones) >, Autopilot (Piloto automático) >, Engines (Motores) > <b>NOTA:</b> Estos parámetros deben activarse para recibir alarmas.

Show all helm alarms (Mostrar todas las alarmas de timón) Activado (marca de verificación), desactivado (sin verificación)
--

#### Units (unidades)

Units (Unidades) permite seleccionar el tipo de medida para los diversos sensores de la red SmartCraft: unidades inglesas, métricas, náuticas, magnéticas o rumbo verdadero, millas por galón, litros por kilómetro y más. El signo "mayor que" ( > ) indica que hay más opciones de menú.

	Distancia >	Náuticas, kilómetros, millas
Unidades >	Distancias pequeñas >	Pies, metros, yardas
	Velocidad >	Nudos, kilómetros por hora, millas por hora
	Velocidad del viento >	Nudos, kilómetros por hora, millas por hora, metros por segundo
	Profundidad >	Metros, pies, brazas
	Altitud >	Metros, pies
	Rumbo >	Magnético, verdadero
	Temperatura >	Centígrados, Fahrenheit
	Volumen >	Litros, galones
	Economía >	Distancia / volumen, distancia por volumen, millas por galón, galones por milla, kilómetros por litro, litros por kilómetro
	Presión >	Hg, mbar, psi, kPa
	Presión barométrica >	Hg, mbar, kPa

#### Red

- 1. Auto Select (Selección automática), Sources (Fuentes) y Magnetic Variation (Variación magnética):
  - La Selección automática explora el bus de la red de área de control (CAN) y la estructura NMEA en busca de componentes de información (entrada y salida) de datos instalados. Para que la Selección automática asimile la información de datos, estos elementos deben recibir alimentación.
  - Sources (Fuentes) abre Data Sources Selection (Selección de fuentes de datos), entre las cuales figuran: GPS, Log/Timer (Registro/Temporizador) y Environment (Entorno). Cada una de estas fuentes de datos será global cuando se habilite.
  - La variación magnética (Magnetic Variation) puede cambiarse manualmente o actualizarse de manera automática. La variación manual puede cambiarse en + o en – hasta un máximo de cinco cifras, incluidos dos decimales.
- 2. Device List (Lista de dispositivos) y Diagnostics (Diagnósticos):
  - La lista de dispositivos muestra todos los componentes de información de datos del bus CAN y de la estructura NMEA que estén reconocidos. Esto puede ser útil para diagnosticar errores de comunicación de CAN y NMEA.
  - Diagnostics (Diagnósticos) muestra información sobre datos de errores y desbordamientos en las comunicaciones de CAN y NMEA. Un técnico capacitado puede aprovechar esta particularidad para diagnosticar errores de comunicación de CAN o NMEA.
- 3. Grupos:
  - Los grupos de red son productos que utilizan fuentes de datos en la red NMEA 2000. Estos productos utilizan fuentes de datos que todos los demás productos de la red también usan, o bien podrían utilizar una fuente de datos independientemente de otras unidades. También se pueden cambiar globalmente todas las pantallas a una fuente diferente desde cualquier pantalla.
  - Hay diez categorías de fuentes: Compass (Brújula), Navigation (Navegación) y Position (Posición) son algunas de las fuentes de los grupos de categorías. En cada una de estas categorías, una pantalla puede establecerse para que reciba datos de fuentes como parte del grupo, o para que reciba los datos independientemente del grupo.
- 4. Damping (Amortiguación)
  - La amortiguación permite escoger una demora de 1 a 9 segundos para actualizar diversos sensores conectados a la estructura NMEA y CAN.
- 5. Speed (Velocidad):
  - La fuente Speed (Velocidad) permite seleccionar una estrategia o GPS. Estrategia es la selección predeterminada.
  - El umbral de velocidad a través del agua (STW) es la transición entre un tipo de sensor de velocidad y otro. La transición de umbral más frecuente es una rueda de paletas a sensor de Pitot. No hay transición disponible a GPS.
  - Calibrate Paddle Speed (Calibrar velocidad de paletas) permite ajustar la calibración en hercios del sensor de la rueda de paletas.
- 6. Modo ECO (Economía):
  - El modo Eco permite modificar las ventanas de destino que se hallen dentro del programa ECO.

- 7. Reverse Fill Calibration (Calibración de llenado inversa):
  - Permite actualizar rápidamente la calibración de plena capacidad del depósito basándose en la cantidad de combustible añadida.
- 8. Tipo crucero / SmartTow:
  - Se puede seleccionar manualmente Automático, RPM o base de velocidad para control de crucero y SmartTow.

#### Archivo de personalidad

La opción del menú de personalidad solo debe utilizarla un concesionario o un OEM autorizado.

### Notas:

# Sección 5 - Alarmas de advertencia

# Índice

Advertencias - Fallos y alarmas	54	Alarma de profundidad	55
Alarma crítica de combustible	54		

### 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 de advertencia. Los fallos (junto con su texto descriptivo breve, texto largo y texto de acción) se mostrarán en toda la pantalla.

- Cuando suceda un fallo:
  - a. El campo System Status (Estado del sistema) se volverá de color rojo y mostrará el texto y el icono de advertencia.



- b. Los fallos de combustible y profundidad tendrán opciones adicionales y se describirán en **Fuel Critical Alarm** (Alarma crítica de combustible) y en **Depth Alarm** (Alarma de profundidad).
- c. El usuario puede desactivar o activar una fallo de nivel 3 (compensación, navegación, ECO, combustible) en el menú Settings (Configuración). Por defecto, está activado. Si el fallo está desactivado en el menú Settings (Configuración), los fallos solo se mostrarán en el campo System Status (Estado del sistema).
- d. Todos los fallos de nivel 4 (Guardian) aparecerán siempre, independientemente de lo que se haya seleccionado en el menú Settings (Configuración).
- e. Si el fallo está relacionado con el control de emisiones, en el campo System Status (Estado del sistema) aparecerá el icono del motor.
- Cuando el usuario seleccione un fallo en el área de datos seleccionados por el usuario:
  - a. En la parte superior aparecerán el título del fallo y el icono de advertencia.
  - b. Por debajo del título se visualizarán un texto breve descriptivo del fallo y la ubicación del fallo (motor).
  - c. Cuando haya más de un fallo, utilizar el mando giratorio para desplazarse a cada fallo y pulsar el mando giratorio para acceder al mismo.



- a Icono de advertencia con título del fallo
- b Texto breve o texto heredado
- c Ubicación del fallo en el motor
- d Texto de acción
- e Número de fallos

#### Alarma crítica de combustible

La alarma de combustible se gestiona por medio de VesselView, no a través del módulo de control del motor (ECM) ni del módulo de control de la propulsión (PCM).

- Las alarmas del nivel del combustible y las propiedades de notificación pueden establecerse en el menú Settings (Configuración).
- Si el usuario tiene el combustible seleccionado como campo de datos constantes en la ubicación Nº 2 (consultar Screen Display Locations and Descriptions [Ubicaciones y descripciones de la pantalla]), la advertencia aparecerá en el campo de datos del combustible.

• El icono de advertencia sustituirá al icono del combustible y el campo de datos cambiará entre el campo negro y un campo rojo.



- Si el usuario no tiene el combustible visualizado como campo de datos constantes (ubicación Nº 2), pero lo tiene
  activo como fallo de advertencia, el campo System Status (Estado del sistema) mostrará un campo rojo y la indicación
  FUEL (Combustible).
- El usuario también puede seleccionar en el menú Settings (Configuración) la advertencia del combustible como emergente del área de datos seleccionados por el usuario. Pulsando el mando giratorio se minimiza la alarma del nivel del 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 se gestiona por medio de VesselView, no a través del módulo de control del motor (ECM) ni del módulo de control de la propulsión (PCM).

- Los niveles de las advertencias de profundidad y las propiedades de notificación de la pantalla pueden establecerse en el menú Settings (Configuración).
- Si el usuario tiene la profundidad seleccionada como campo de datos constantes en la ubicación Nº 1 (consultar Screen Display Locations and Descriptions [Ubicaciones y descripciones de la pantalla]), la advertencia aparecerá en el campo de datos de la profundidad.
- El icono de advertencia sustituirá al icono de la profundidad y el recuadro de datos cambiará entre el campo negro y un campo rojo.



- Si el usuario no tiene la profundidad seleccionada como campo de datos constantes (ubicación Nº 1), pero la tiene
  activa como fallo de advertencia, el campo System Status (Estado del sistema) mostrará un campo rojo y la indicación
  DEPTH (Profundidad).
- El usuario también puede seleccionar en el menú Settings (Configuración) la advertencia de profundidad como emergente del área de datos seleccionados por el usuario. Pulsando el mando giratorio se minimiza el panel datos. El fallo seguirá apareciendo en una de las dos ubicaciones, en función de la configuración de la pantalla.