

**SIMRAD**

# GO XSE

## Manual de Usuario

ESPAÑOL





# Prólogo

---

## Exención de responsabilidad

Dado que Navico mejora continuamente este producto, nos reservamos el derecho de realizar cambios al producto en cualquier momento. Dichos cambios pueden no aparecer recogidos en esta versión del manual. Póngase en contacto con su distribuidor más cercano si necesita más ayuda.

Es responsabilidad exclusiva del propietario instalar y usar el equipo de manera que no cause accidentes ni daños personales o a la propiedad. El usuario de este producto es el único responsable de seguir las medidas de seguridad para la navegación.

NAVICO HOLDING AS Y SUS FILIALES, SUCURSALES Y AFILIADOS RECHAZAN TODA RESPONSABILIDAD DERIVADA DEL USO DE CUALQUIER TIPO DE ESTE PRODUCTO QUE PUEDA CAUSAR ACCIDENTES, DAÑOS O QUE PUEDA QUEBRANTAR LA LEY.

Idioma principal: este informe, cualquier manual de instrucciones, guía de usuario y otra información relacionada con el producto (Documentación) puede ser traducida a o ha sido traducida de otro idioma (Traducción). En caso de discrepancia con cualquier versión traducida de la Documentación, la versión en lengua inglesa constituirá la versión oficial de la misma.

Este manual representa el producto tal y como era en el momento de la impresión. Navico Holding AS y sus filiales, sucursales y afiliados se reservan el derecho de introducir cambios en las especificaciones sin previo aviso.

## Marcas registradas

Simrad® se utiliza bajo licencia de Kongsberg.

Navionics® es una marca comercial registrada de Navionics, Inc.

NMEA® y NMEA 2000® son marcas comerciales registradas de National Marine Electronics Association.

SiriusXM® es una marca comercial registrada de Sirius XM Radio Inc.

Fishing Hot Spots® es una marca comercial registrada de Fishing Hot Spots Inc. Copyright© 2012 Fishing Hot Spots.

FUSION-Link™ Marine Entertainment Standard™ es una marca comercial registrada de FUSION Electronics Ltd.

C-MAP® es una marca comercial registrada de C-MAP.

SD™ y microSD™ son marcas comerciales registradas de SD-3C, LLC en Estados Unidos y en otros países, o ambos.

Datos cartográficos adicionales: Copyright© 2012 NSI, Inc.:  
Copyright© 2012 por Richardson's Maptech.

Bluetooth® es una marca comercial registrada de Bluetooth SIG, Inc.

## Referencias de productos Navico

Este manual puede hacer referencia a los siguientes productos Navico:

- Broadband Sounder™ (Broadband Sounder)
- DownScan Imaging™ (DownScan)
- DownScan Overlay™ (Overlay)
- ForwardScan™ (ForwardScan)
- GoFree™ (GoFree)
- INSIGHT GENESIS® (Insight Genesis)
- StructureMap™ (StructureMap)
- StructureScan® (StructureScan)
- StructureScan® HD (StructureScan HD)

## Copyright

Copyright © 2017 Navico Holding AS.

## Garantía

La tarjeta de garantía se suministra como un documento aparte.

En caso de cualquier duda, consulte el sitio web de la marca de la pantalla o del sistema: [www.simrad-yachting.com](http://www.simrad-yachting.com).

## Declaraciones de conformidad

Este equipo cumple con:

- La directiva 2014/53/EU de la CE
- Los requisitos de los dispositivos de nivel 2 del estándar de 2008 sobre radiocomunicaciones (compatibilidad electromagnética).
- Parte 15 de las reglas de la FCC. Su funcionamiento está sujeto a las dos condiciones siguientes: (1) este dispositivo no puede producir interferencias perjudiciales y (2) este dispositivo debe aceptar cualquier interferencia recibida, aunque pueda producir un funcionamiento no deseado.

La declaración de conformidad correspondiente está disponible en la sección del producto del siguiente sitio web: [www.simrad-yachting.com](http://www.simrad-yachting.com).

## Uso de Internet

Algunas funciones de este producto utilizan una conexión a Internet para carga y descarga de datos. El uso de Internet mediante una conexión móvil o celular, o de tipo "pago por MB", puede comportar un consumo alto de datos. Su proveedor de servicios podría cobrarle en función de los datos que transfiera. Si no está seguro, póngase en contacto con su proveedor de servicios para confirmar los precios y restricciones.

## Sobre este manual

Este manual es una guía de referencia para el uso de las unidades GO XSE. Asume que todo el equipo está instalado y configurado, y que el sistema está listo para ser usado.

El manual asume que el usuario tiene un conocimiento básico de navegación, terminología y prácticas náuticas.

El texto importante que requiere una atención especial del lector está resaltado del siguiente modo:

→ **Nota:** Usada para atraer la atención del lector a un comentario o información importante.

▲ **Advertencia:** Usada cuando es necesario advertir al personal de que debe actuar con cuidado para evitar lesiones y/o daños a equipos o al personal.

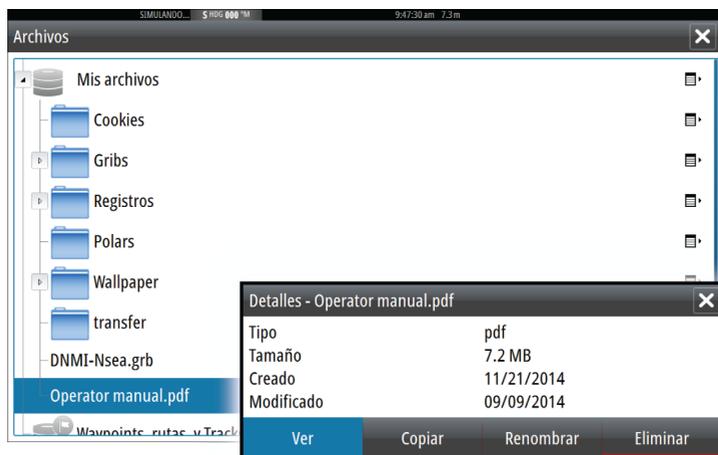
## Versión del manual

Este manual se redactó para la versión de software 3.0. El manual se actualiza continuamente para adaptarse a nuevas versiones de software. La última versión disponible del manual puede descargarse en [www.simrad-yachting.com](http://www.simrad-yachting.com).

## Visualización del manual en la pantalla

El visor de PDF incluido en la unidad permite manuales y otros archivos PDF en la pantalla. Los manuales se pueden descargar desde [www.simrad-yachting.com](http://www.simrad-yachting.com).

Puede leer los manuales desde una tarjeta introducida en el lector de tarjetas o copiarlos a la memoria interna de la unidad.



Utilice las opciones de menú y los botones en pantalla para desplazarse por el PDF como se describe a continuación:

- Buscar, Ir a página, Ir a página anterior o posterior  
Seleccione el botón del panel correspondiente.
- Desplazarse por las páginas  
Arrastre el dedo por la pantalla en cualquier dirección.
- Desplazarse por la página  
Arrastre el dedo por la pantalla en cualquier dirección.
- Acercar o alejar  
Seleccione el botón del panel correspondiente.  
Funcionamiento táctil: utilice los gestos para reducir o expandir.
- Salir del visor de PDF  
Seleccione **X** en la esquina superior derecha del panel.

## Versión de software

Puede consultar la versión de software instalada actualmente en la unidad en el cuadro de diálogo About (Acerca de). Este cuadro de diálogo está disponible en System Settings (Ajustes del sistema).

Para obtener más información sobre cómo actualizar el software, consulte "*Actualizaciones de software*" en la página 203.

# Contenido

---

## **13 Introducción**

- 13 Página de inicio
- 14 Páginas de aplicación
- 16 Integración de dispositivos de otros fabricantes
- 18 Desbloquear Funciones
- 19 Controles remotos

## **20 Funcionamiento básico**

- 20 Cuadro de diálogo Controles del sistema
- 20 Encendido y apagado del sistema
- 21 Iluminación de la pantalla
- 21 Inalámbrico
- 22 Bloqueo de la pantalla táctil
- 22 Barra de instrumentos
- 22 Utilización de menús y cuadros de diálogo
- 23 Selección de páginas y paneles
- 23 Visualización del panel Favoritos como un cuadro emergente en una página
- 23 Creación de un waypoint de hombre al agua
- 24 Captura de pantalla

## **25 Personalización del sistema**

- 25 Personalización del fondo de pantalla de la página de inicio
- 25 Ajustar el tamaño del panel
- 26 Personalización de la función de presión larga
- 26 Protección por contraseña
- 27 Adición de nuevas páginas favoritas
- 28 Edición de páginas favoritas
- 28 Ajuste de la apariencia de la barra de instrumentos

## **32 Cartas**

- 32 Panel de cartas
- 33 Datos de carta
- 33 Visualización de tipos de cartas duales
- 34 Símbolo de embarcación
- 34 Escala de la carta
- 34 Desplazamiento por la carta
- 34 Colocación de la embarcación en el panel de carta

- 35 Visualización de información sobre los elementos de la carta
- 36 Utilización del cursor en el panel Carta
- 37 Medición de distancias
- 37 Almacenamiento de waypoints
- 38 Creación de rutas
- 38 Búsqueda de objetos en los paneles de carta
- 39 Cartas en 3D
- 40 Superposición de cartas
- 40 Cartas de Insight y C-MAP
- 45 Cartas Navionics
- 52 Ajustes de carta

## **55 Waypoints, rutas y tracks**

- 55 Waypoints
- 57 Rutas
- 61 Tracks
- 63 Cuadros de diálogo Waypoints, Rutas, y Tracks

## **64 Navegación**

- 64 Paneles de navegación
- 66 Navegación a la posición del cursor
- 66 Navegación por una ruta
- 66 Navegación con el piloto automático
- 67 Ajustes de navegación

## **70 TripIntel**

- 70 Estadísticas del viaje actual
- 71 Grabación automática de viajes
- 71 Inicio y parada de las grabaciones de viajes
- 72 Estadísticas a largo plazo
- 72 Indicador de autonomía de combustible estimada
- 73 Indicador de combustible
- 73 Indicador Marea
- 74 Ver grabaciones de viajes

## **76 Piloto automático**

- 76 Navegación segura con piloto automático
- 76 Activación del piloto automático
- 77 Paso del modo automático al gobierno manual
- 77 Indicación del piloto automático en las páginas

- 79 Panel del piloto automático
- 80 Modos de piloto automático
- 80 Modo Standby (en espera)
- 80 Gobierno asistido Non-Follow Up (NFU)
- 81 Gobierno FU
- 81 Modo Automático (mantener rumbo)
- 82 Modo Sin deriva
- 83 Modo NAV
- 85 Modo VIENTO
- 87 Gobierno por patrón de giro
- 90 Uso del piloto automático en un sistema EVC
- 90 Ajustes del piloto automático

## **96 Radar**

- 96 Panel Radar
- 97 Radar dual
- 98 Superposición de radar
- 98 Modos operativos del radar
- 99 Escala del radar
- 100 Uso del cursor en un panel de radar
- 100 Almacenamiento de waypoints
- 101 Borrado de sectores de radar
- 101 Ajuste de la imagen de radar
- 105 Opciones avanzadas de radar
- 107 Opciones de vista de radar
- 113 Marcadores EBL/VRM
- 114 Definición de una zona de guarda alrededor de la embarcación
- 115 Blancos MARPA
- 117 Grabación de datos de radar
- 118 Ajustes del radar

## **120 Sonda**

- 120 La Echosounder imagen
- 121 Aplicar el zoom en la imagen
- 121 Uso del cursor en la imagen
- 122 Almacenamiento de waypoints
- 123 Visualización del historial
- 123 Configuración de la imagen
- 125 Opciones avanzadas
- 126 Iniciar la grabación de datos del registro

- 128 Parar la grabación de los datos del registro
- 128 Visualización de los datos de la sonda grabados
- 129 Opciones de vista de la sonda
- 131 Ajustes de la Echosounder

### **133 StructureScan**

- 133 Imagen de StructureScan
- 134 Zoom de la imagen de StructureScan
- 134 Uso del cursor en el panel de StructureScan
- 136 Almacenamiento de waypoints
- 136 Visualización del historial de StructureScan
- 137 Configuración de la imagen de StructureScan
- 138 Configuración avanzada de StructureScan

### **140 StructureMap**

- 140 Imagen de StructureMap
- 140 Activación de la superposición de Structure
- 141 Fuentes de StructureMap
- 142 Consejos sobre StructureMap
- 142 Grabación de datos de Structure
- 143 Uso de StructureMaps con tarjetas cartográficas
- 143 Opciones Structure

### **145 ForwardScan**

- 145 Imagen de ForwardScan
- 146 Configuración de la imagen de ForwardScan
- 146 Opciones de vista de ForwardScan
- 147 Extensión de rumbo
- 149 Configuración de ForwardScan

### **153 Conexión inalámbrica**

- 153 Conexión y desconexión desde un punto de acceso inalámbrico
- 154 GoFree Shop
- 154 GoFree Link
- 156 Carga de archivos de registro en Insight Genesis
- 157 Ajustes de Wireless

### **160 AIS**

- 160 Símbolos de blancos AIS

- 161 Visualización de la información sobre blancos AIS
- 162 Llamada a una embarcación AIS
- 163 AIS SART
- 164 Alarmas de embarcación
- 165 Ajustes de embarcación

## **169 Paneles de instrumentos**

- 169 Tableros de control
- 169 Personalización del Instruments panel

## **171 Audio**

- 171 Activación del audio
- 172 Funcionamiento de la fuente de audio
- 173 Controlador de audio
- 176 Configuración del sistema de audio
- 177 SonicHub 2
- 180 Radio Sirius (solo Norteamérica)

## **182 Meteorología**

- 182 Flechas de viento
- 183 Visualización de información meteorológica detallada
- 183 Meteo GRIB
- 186 Servicio de meteorología SiriusXM

## **192 Gráficos de tiempo**

- 192 Panel de gráfico de tiempo
- 192 Selección de datos

## **194 Alarmas**

- 194 Sistema de alarma
- 194 Tipos de mensajes
- 194 Alarmas individuales
- 194 Alarmas múltiples
- 195 Confirmación de un mensaje
- 195 Cuadro de diálogo Alarmas

## **197 Herramientas**

- 197 Waypoints/rutas/tracks
- 197 Mareas

- 197 Alarmas
- 197 Ajustes
- 198 Embarcaciones
- 198 Sol/Luna
- 198 TriplIntel
- 198 Archivos
- 198 Buscar
- 199 GoFree Shop

## **200 Simulador**

- 200 Modo de demostración
- 200 Archivos fuente de simulador
- 201 Ajustes avanzados del simulador

## **202 Mantenimiento**

- 202 Mantenimiento preventivo
- 202 Limpieza de la pantalla de la unidad
- 202 Limpieza de la cubierta del lector de tarjetas
- 202 Verificación de los conectores
- 203 Actualizaciones de software
- 204 Copia de seguridad de los datos del sistema

## **207 Funcionamiento de la pantalla táctil**

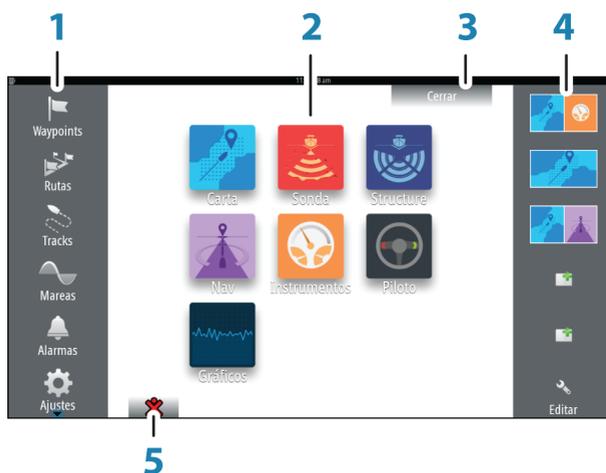
# 1

## Introducción

### Página de inicio

Para acceder a la **página de inicio** desde cualquier operación, pulse la tecla **Home** (Inicio) en la esquina superior izquierda de un panel.

☰ HOME



#### 1 Herramientas

Seleccione un botón para acceder a los cuadros de diálogo utilizados para realizar una tarea o para explorar la información almacenada.

#### 2 Aplicaciones

Seleccione un botón para mostrar la aplicación como un panel de página completa. Mantenga pulsado un botón para mostrar las opciones de página dividida preconfigurada de la aplicación.

#### 3 Botón Cerrar

Selecciónelo para salir de la página de inicio y volver a la página activa anterior.

#### 4 Favoritos

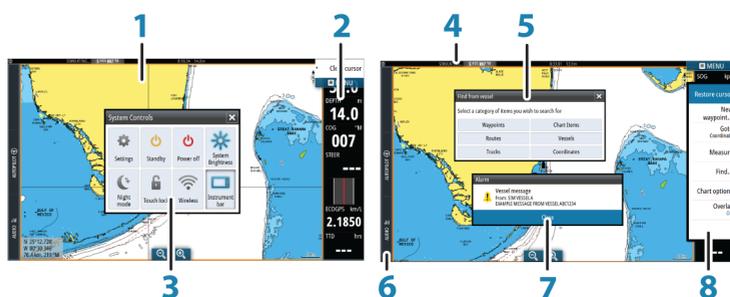
Seleccione un botón para mostrar la combinación de paneles.

Mantenga pulsado un botón de favorito para acceder al modo de edición del panel de favoritos.

#### 5 Botón de hombre al agua (MOB)

Selecciónelo para guardar el waypoint de hombre al agua (MOB) en la posición actual de la embarcación.

## Páginas de aplicación



Todas las aplicaciones conectadas al sistema se presentan en paneles. La aplicación puede presentarse como página única o en combinación con otros paneles en una página con varios paneles. Se puede acceder a todas las páginas de aplicaciones desde la página de **inicio**.

#### 1 Panel de aplicación

#### 2 Barra de instrumentos

Información de navegación y de los sensores. El usuario puede desactivar y configurar la barra.

#### 3 Cuadro de diálogo Controles del sistema

Acceso rápido a los ajustes básicos del sistema.

Muestre el cuadro de diálogo pulsando brevemente la tecla de **encendido** o deslizando el dedo desde la parte superior de la pantalla hacia abajo.

#### 4 Barra de estado

## 5 Cuadro de diálogo

Información para el usuario o introducción de datos del usuario.

## 6 Barra de control

Seleccione un botón de función para mostrar sus controles.

## 7 Mensaje de alarma

Se muestra si se producen situaciones peligrosas o fallos en el sistema.

## 8 Menú

Menú específico del panel.

Mostrar el menú seleccionando el botón del panel **MENU**.

## Barra de control

Muestra los botones de las funciones que están disponibles en la unidad. Seleccione un botón de la barra de control para abrir el controlador de la función. Al seleccionar el mismo botón se cierra el controlador abierto. Al seleccionar un botón distinto de la barra de control se cierra el controlador abierto y se abre el controlador seleccionado.

## Páginas divididas

En cada página, puede tener un máximo de 2 paneles en las unidades de 5 pulgadas, y hasta 4 paneles en las unidades más grandes.



*Página con 2 paneles*



*Página con 3 paneles*



*Página con 4 paneles*

El tamaño de los paneles de una página dividida se puede ajustar en el cuadro de diálogo **Controles del sistema**.

### Uso del cursor en una pantalla dividida

Cuando se utiliza el cursor sobre la imagen de la sonda o estructura en una pantalla dividida de sonda/estructura o sonda/carta, el cursor se oculta en la otra pantalla dividida.



Este manual no incluye instrucciones de funcionamiento específicas para dispositivos de otros fabricantes. Para conocer las características y funciones, consulte la documentación que se suministra con los dispositivos de otros fabricantes.



### **Integración con SmartCraft VesselView**

Con la unidad se pueden mostrar datos de SmartCraft e interactuar con ellos si hay un VesselView® 4, 7, 403, 502, 702, 703 de Mercury o Link en la red.

Cuando el dispositivo está disponible, aparece el icono de Mercury en la página de **inicio**. Los botones de Mercury y Control Barco también están disponibles en la barra de control. Al seleccionar el botón de la barra de control Mercury, se muestran datos del motor y la embarcación; al seleccionar el botón Control Barco, se muestran controles del motor asociados con VesselView.

Cuando las funciones están activadas, la pantalla puede solicitar al usuario alguna información básica de configuración.

Para obtener más información sobre la configuración, la página de la aplicación Mercury, los datos mostrados del motor Mercury y la embarcación y el controlador de Control Barco, consulte el manual de VesselView® o póngase en contacto con el proveedor del motor.



### **Panel motor Suzuki**

Si hay disponible un indicador Suzuki C10 en la red, se añadirá un icono de motor Suzuki a la página de **inicio**. También se añadirá un icono al Editor de páginas. Puede elegir entre mostrar el panel motor Suzuki como panel de página completa o como parte de un página con varios paneles.

El diseño y contenido del panel del motor dependen del tamaño del panel. Los indicadores digitales pueden personalizarse (consulte "*Personalización del panel*" en la página 169).

### **Integración con FUSION-Link**

Los dispositivos FUSION-Link conectados a la red NMEA 2000 pueden controlarse desde el sistema GO XSE.

Los dispositivos FUSION-Link aparecen como fuentes adicionales al utilizar la función de audio. No hay iconos adicionales disponibles.

Consulte "*Audio*" en la página 171 para obtener más información.



## Integración con CZone de BEP

El GO XSE se integra con el sistema CZone de BEP que se utiliza para controlar y vigilar el sistema de distribución de la alimentación eléctrica de la embarcación.

El icono CZone está disponible en el panel Herramientas de la página de **inicio** cuando el sistema CZone está disponible en la red. Se suministra un manual adicional con su sistema CZONE. Consulte este manual y el de instalación de la unidad GO XSE para obtener información sobre cómo instalar y configurar el sistema CZone.

### Tablero de control CZone

Cuando se instala y configura CZone, se añade un tablero de control CZone adicional al panel Instruments.

Puede cambiar entre los distintos paneles de instrumentos de un panel seleccionando los símbolos de flecha izquierda y derecha o seleccionando el panel de instrumentos en el menú.

### Edición de un tablero de control CZone

Puede personalizar un panel de instrumentos de CZone cambiando los datos de cada indicador. Las opciones de edición disponibles dependerán del tipo de indicador y las fuentes de datos que estén conectadas al sistema.

Para obtener más información, consulte "*Paneles de instrumentos*" en la página 169.

## Desbloquear Funciones

Las funciones se pueden desbloquear introduciendo el código de desbloqueo de la función.



→ **Nota:** La opción Desbloquear Funciones solo estará disponible si la unidad es compatible con una función bloqueada.

Seleccione la opción Desbloquear Funciones en el cuadro de diálogo Ajustes y, a continuación, la función que desee desbloquear. Siga las instrucciones de adquisición e introduzca el código de desbloqueo de la función.

Después de introducir el código de desbloqueo de la función en la unidad, la función estará disponible para utilizarse.

## Controles remotos

Puede conectar un control remoto a la red y controlar de forma remota la unidad. Para obtener más información sobre qué controles remotos se pueden usar, consulte la página web del producto en:

[www.simrad-yachting.com](http://www.simrad-yachting.com).

El controlador remoto se suministra con un manual diferente.

# 2

## Funcionamiento básico

### Cuadro de diálogo Controles del sistema

El cuadro de diálogo Controles del sistema proporciona un acceso rápido a los ajustes básicos del sistema. Abra el cuadro de diálogo pulsando brevemente la tecla de **encendido** o deslizando el dedo desde la parte superior de la pantalla hacia abajo.

Los iconos que aparecen en el cuadro de diálogo pueden variar. Por ejemplo, la opción ajustar división solo está disponible si está visualizando una página dividida al abrir el cuadro de diálogo

#### Controles del sistema.



#### Activación de funciones

Seleccione el icono de la función que desee establecer, activar o desactivar. En el caso de las funciones que se pueden activar y desactivar, un icono resaltado indica que la función está activada, tal y como se muestra en el icono de la barra de instrumentos anterior.

### Encendido y apagado del sistema

Para encender o apagar el sistema, mantenga pulsada la tecla de **encendido**. También puede apagar la unidad desde el cuadro de diálogo **Controles del sistema**.

Si se suelta la tecla de **encendido** antes de que finalice la operación de apagado, el proceso de apagado se cancela.



#### Primer encendido

Al encender la unidad por primera vez, o después de restablecer los valores por defecto de fábrica, la unidad muestra un asistente de configuración. Responda a las pantallas del asistente de

configuración para elegir algunas de las opciones básicas de configuración.

Puede realizar configuraciones adicionales mediante las opciones de ajustes de sistema y más tarde modificar los ajustes realizados con el asistente de configuración.



### **Modo Standby (en espera)**

En el modo Standby (en espera), se desactiva la sonda, la iluminación de fondo de la pantalla y de las teclas botones para ahorrar energía. El sistema continuará ejecutándose en segundo plano.

Puede seleccionar el modo Standby (en espera) desde el cuadro de diálogo **Controles del sistema**.

Para cambiar del modo Standby (en espera) al funcionamiento normal, pulse brevemente la tecla de **encendido**.

## **Iluminación de la pantalla**



### **Brillo**

La iluminación de fondo de la pantalla puede ajustarse desde el cuadro de diálogo **Controles del sistema**.

También puede probar entre los niveles de iluminación predefinidos pulsando brevemente la tecla **Encendido**.

### **Modo Nocturno**

La opción de modo nocturno optimiza la paleta de colores y la iluminación de fondo para condiciones de poca luz.

→ **Nota:** Los detalles de la carta pueden ser menos visibles si se ha seleccionado el modo nocturno.

## **Inalámbrico**



Ofrece opciones de conexión inalámbrica que dependen del estado del inalámbrico. Por ejemplo, conectarse a un punto de acceso o cambiar a un punto de acceso. Para obtener explicaciones de la opción consulte "*Conexión inalámbrica*" en la página 153.



## Bloqueo de la pantalla táctil

Puede bloquear temporalmente la pantalla táctil para evitar el funcionamiento accidental del sistema. Bloquee la pantalla táctil cuando hay grandes cantidades de agua en la pantalla, por ejemplo, con mar grueso y mal tiempo. Esta función también es útil al limpiar la pantalla mientras que la unidad está encendida.

Puede bloquear la pantalla táctil en el cuadro de diálogo **Controles del sistema**.

Para desactivar la función de bloqueo, pulse brevemente la tecla de **encendido**.



## Barra de instrumentos

Activa y desactiva la barra de instrumentos solo para la página actual.

## Utilización de menús y cuadros de diálogo

### Menús

Puede mostrar un menú de página seleccionando el botón **MENU** que se encuentra en la esquina superior derecha de la página.

- Para activar un elemento de menú y activar o desactivar una opción, selecciónelos.
- Para ajustar un valor de la barra móvil:
  - arrastre la barra móvil, o
  - Seleccione los iconos **+** o **-**

Seleccione la opción de menú **Atrás** para volver al nivel de menú anterior y, a continuación, salir.

Puede deslizar el menú tocando fuera de la pantalla del área del menú o pulsando el botón **MENU** (Menú). Si vuelve a pulsar el botón **MENU** (Menú), el menú se abre con el mismo estado que tenía antes de cerrarse.

El estado del cursor (activo e Inactivo) cambia las opciones de menú.

### Cuadros de diálogo

Los teclados numéricos y alfanuméricos se mostrarán de forma automática para que el usuario pueda introducir la información necesaria en los cuadros de diálogo.

Para cerrar un cuadro de diálogo, guarde o cancele su entrada. Los cuadros de diálogo pueden cerrarse seleccionando la **X** de la esquina superior derecha del cuadro de diálogo.

## Selección de páginas y paneles

### Selección de una página

- Seleccione un panel de página completa seleccionando el botón de la aplicación correspondiente en la página de **inicio**
- Seleccione una página favorita seleccionando el botón del elemento favorito correspondiente.
- Seleccione un panel dividido predefinido manteniendo pulsado el icono de la aplicación correspondiente.

### Selección del panel activo

En una página con varios paneles, solamente uno de ellos puede estar activo. El panel activo se indica por medio de un contorno.

Solo puede acceder al menú de página de un panel activo.

Para activar un panel, tóquelo.

## Visualización del panel Favoritos como un cuadro emergente en una página

Puede mostrar el panel Favoritos como un cuadro emergente en cualquier página manteniendo pulsada la **tecla de inicio**.

Seleccione una página de Favoritos en el cuadro emergente para mostrarla. El panel cambiará al elemento favorito seleccionado después de 3 segundos.

## Creación de un waypoint de hombre al agua

Si ocurre una situación de emergencia, puede crear un waypoint de hombre al agua (MOB) en la posición actual de la embarcación. Para ello, seleccione el botón **MOB** en la página de **inicio**.

Al activar la función MOB, las siguientes acciones se llevan a cabo de forma automática:

- Se crea un waypoint de MOB en la posición actual de la embarcación.

- La pantalla cambia a un panel de carta ampliada, centrado en la posición de la embarcación.
- El sistema muestra información de navegación en el waypoint de MOB.

Para guardar varios waypoints de MOB, solo hay que pulsar los botones **MOB** varias veces. La embarcación sigue mostrando información de navegación en el waypoint MOB inicial. La navegación a los siguientes waypoints de MOB deberá realizarse de forma manual.

### **Eliminación de un waypoint de MOB**

1. Seleccione el waypoint de MOB para activarlo.
2. Seleccione el cuadro emergente del waypoint de MOB para mostrar el cuadro de diálogo de waypoint de MOB.
3. Seleccione la opción de eliminación en el cuadro de diálogo.

Los waypoint de MOB también se pueden eliminar del menú cuando están activados.

## **Captura de pantalla**

Es necesario activar la opción Capturas de pantalla en el cuadro de diálogo Ajustes Sistema para poder hacer una captura de pantalla en la pantalla táctil. Cuando la función está activada, haga una capturas de pantalla en la pantalla táctil haciendo doble clic en la barra de título de un cuadro de diálogo abierto, o haciendo doble clic en la barra de estado si no hay abierto ningún cuadro de diálogo.

Para ver archivos, consulte "*Archivos*" en la página 198.

# 3

## Personalización del sistema

### Personalización del fondo de pantalla de la página de inicio

El fondo de pantalla de la página de inicio se puede personalizar. Puede seleccionar una de las imágenes que se incluyen con el sistema o puede utilizar su propia imagen en formato .jpg o .png.

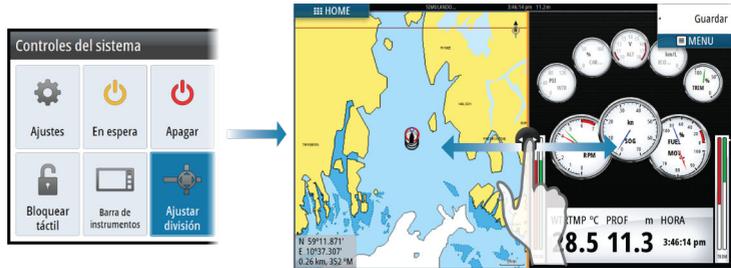
Las imágenes pueden estar disponibles en cualquier lugar accesible desde el explorador de archivos. Cuando la imagen se selecciona fondo de pantalla, se copia automáticamente a la carpeta Wallpaper (Fondo de pantalla).



### Ajustar el tamaño del panel

Puede cambiar el tamaño del panel de una página dividida activa. El tamaño del panel puede ajustarse para ambas páginas favoritas y para las páginas divididas predefinidas.

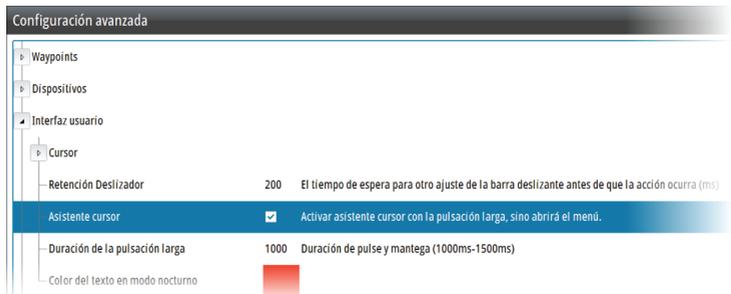
1. Active el cuadro de diálogo **Controles del sistema**
2. Seleccione la opción Ajustar división en el cuadro de diálogo.
3. Ajuste el tamaño del panel arrastrando el icono de ajuste.
4. Para confirmar los cambios, toque uno de los paneles o seleccione la opción de guardar del menú.



Los cambios se guardan en la página favorita activa o la página dividida.

## Personalización de la función de presión larga

Utilice el cuadro de diálogo **Configuración avanzada** para especificar si la presión larga sobre el panel abre el menú o muestra la función de asistencia del cursor en el panel.



## Protección por contraseña

Puede establecer un código PIN para evitar el acceso no autorizado a los ajustes del sistema.

**Nota:** Le recomendamos que registre el código PIN (contraseña) y lo guarde en un lugar seguro si utiliza esta función.

Si configura la protección por contraseña, el código PIN debe introducirse cuando se selecciona alguna de estas funciones. Cuando se ha introducido un código PIN correcto, se puede acceder a todas sin tener que volver a introducir el código.

- Ajustes, función activada desde el panel de herramientas o desde el cuadro de diálogo Controles del sistema
- Alarmas, función activada desde el panel de herramientas
- Archivos, función activada desde el panel de herramientas
- GoFree Shop, función activada desde el panel de herramientas
- Ajustes, función activada desde el menú Carta de Opciones de Carta

Configure y elimine la protección por contraseña desde el cuadro de diálogo Ajustes Sistema.

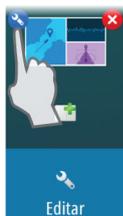


## Adición de nuevas páginas favoritas

1. Seleccione el icono **Nueva** en el panel de favoritos de la página de **inicio** para abrir el cuadro de diálogo del editor de páginas.
  2. Arrastre y suelte los iconos de página para configurar una nueva página.
- **Nota:** Las páginas favoritas en unidades de 5 pulgadas pueden tener un máximo de 2 aplicaciones.
3. Cambie la organización del panel (solo es posible para 2 o 3 paneles), si fuera necesario.
  4. Guarde el diseño de la página.

El sistema mostrará la nueva página favorita, y la nueva página se incluirá en la lista de páginas favoritas de la página de **inicio**.





## Edición de páginas favoritas

1. Seleccione el icono editar en el panel Favorito:
  - Seleccione el icono X de un favorito para eliminar la página
  - Seleccione el icono de herramientas para mostrar el cuadro de diálogo del editor de páginas.
2. Añada o elimine paneles a través del cuadro de diálogo del editor de páginas.
3. Guarde o descarte sus cambios para salir del modo de edición de favoritos.

## Ajuste de la apariencia de la barra de instrumentos

Las fuentes de datos conectadas al sistema pueden verse en la barra de instrumentos.

Puede configurar la barra de instrumentos para mostrar una o dos barras. Si especifica mostrar dos barras, puede configurar alternar entre una y otra automáticamente. Puede especificar la información mostrada en las barras de instrumentos.

Puede desactivar la barra de instrumentos desde el cuadro de diálogo **Controles del sistema**.

→ **Nota:** Esto solo desactiva la barra de instrumentos para la página actual.

## Activación o desactivación de la barra de instrumentos

1. Active el cuadro de diálogo **Controles del sistema**
2. Desactive o active el icono de la barra de instrumentos para activar o desactivar la barra.

## Seleccione una barra de actividad predefinida

1. Seleccione la barra de instrumentos para activarla.
2. Seleccione el botón **MENU** para abrir el menú.
3. Seleccione **Barra 1** o **Barra 2** y, a continuación, una barra de actividad predefinida.

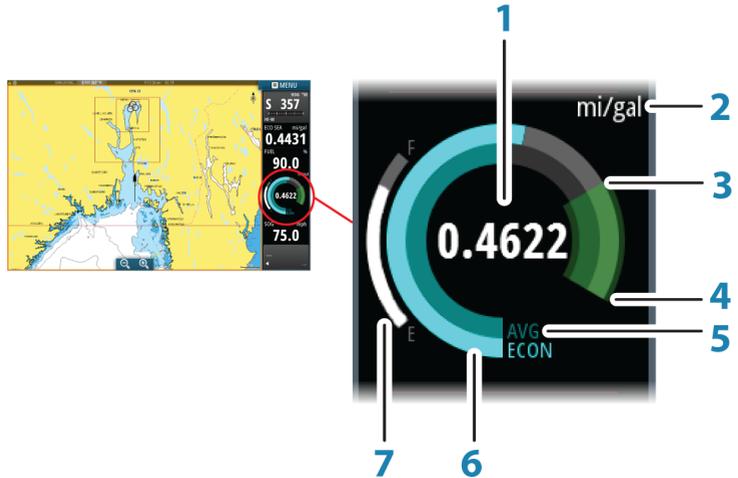
Los indicadores predefinidos se muestran en la barra de instrumentos. Puede cambiar un indicador en la barra de instrumentos de actividad; consulte la edición del contenido de la barra de instrumentos a continuación.

## Edición del contenido de la barra de instrumentos

1. Seleccione la barra de instrumentos para activarla.
2. Seleccione el botón **MENU** para abrir el menú.
3. Seleccione **Edit** para cambiar el indicador de un instrumento y a continuación el indicador que desea cambiar.
4. Seleccione el contenido que desee mostrar en el cuadro de dialogo Elegir datos
5. Seleccione **Menu** (Menú) y, a continuación, **Finalizar edición** para guardar los cambios.

## Indicador de consumo de combustible

Puede ver un indicador de consumo de combustible en la barra de instrumentos de las páginas de aplicación (Carta, Radar, Sonda, Nav, etc.). Seleccione la barra de actividad de combustible predefinida o cambie un indicador a Consumo Combustible. Para cambiar un indicador, consulte "*Ajuste de la apariencia de la barra de instrumentos*" en la página 28.



- 1 Lectura digital de consumo actual
- 2 Unidades de medición del consumo de combustible
- 3 100 % de eficiencia, iguala al consumo nominal
- 4 120 % de eficiencia
- 5 Promedio de consumo de combustible
- 6 Consumo instantáneo
- 7 Nivel de combustible actual

El indicador Consumo Combustible compara el promedio instantáneo y el histórico para la eficiencia de combustible. El inicio de la zona verde representa un consumo nominal, y muestra un área adicional del 20 % para que la eficiencia pueda mostrarse por encima del consumo de combustible nominal.

Cuanto más eficiente es el consumo, más se aproxima la aguja azul a la zona verde de la escala. Si logra una eficiencia nominal con la embarcación, estará en la zona verde. Si logra una eficiencia mejor a la nominal, llegará a algún punto superior de la zona verde.

El consumo nominal de combustible puede introducirse en el cuadro de diálogo Configuración de la embarcación, al que se accede desde el cuadro de diálogo de ajustes de combustible.

Puede poner a cero el consumo con el botón Reiniciar consumo combustible del cuadro de diálogo de ajustes de combustible. Al reiniciarlo, el sistema empieza a calcular el nuevo promedio.

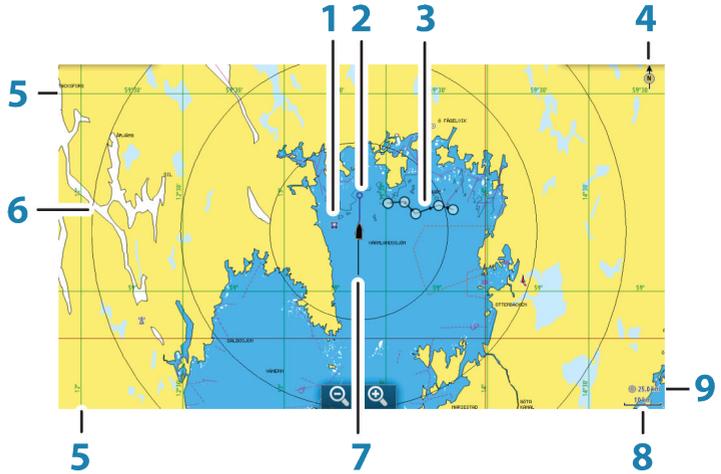
Defina las unidades de medición para el indicador de consumo de combustible en el campo Consumo del cuadro de diálogo de ajustes Unidades.

# 4

## Cartas

La función de carta muestra la posición de la embarcación con respecto a tierra y otros objetos de la carta. En el panel de carta puede planificar y navegar por rutas, colocar waypoints y mostrar blancos AIS.

### Panel de cartas



- 1 Waypoint\*
- 2 Embarcación con línea de extensión (la línea de extensión es opcional)
- 3 Ruta\*
- 4 Indicador de norte
- 5 Líneas de cuadrícula\*
- 6 Anillos de escala\*
- 7 Track\*
- 8 Escala de carta
- 9 Intervalo de anillos de escala (solo se muestra cuando los anillos de escala están activados)

\* Elementos de carta opcionales. Los elementos opcionales se desactivan y activan de forma individual desde el cuadro de diálogo de configuración de cartas.

## Datos de carta

El sistema se proporciona con distintas cartografías, dependiendo de la región.

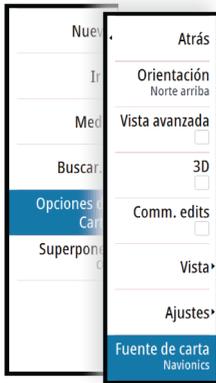
Todas las unidades son compatibles con las cartas Insight de Navico, incluida Insight Genesis . El sistema también admite las cartas de Navionics y C-MAP, además del contenido creado por diversos proveedores de cartografía externos en formato AT5. Para ver toda la selección de cartas disponibles, visite [www.gofreeshop.com](http://www.gofreeshop.com), [www.c-map.com](http://www.c-map.com) o [www.navionics.com](http://www.navionics.com).

- **Nota:** En este manual, se describen todas las opciones de menú de carta posibles. Estas opciones varían según la carta que esté usando.
- **Nota:** El sistema no cambiará a las cartas integradas de forma automática si se retira la tarjeta de la carta. Se mostrará una carta de baja resolución hasta que vuelva a insertar la tarjeta o cambie a las cartas integradas de forma manual.

## Visualización de tipos de cartas duales

Si dispone de distintos tipos de cartas, integradas o en la ranura de tarjeta, podrá visualizar dos tipos de carta distintos de forma simultánea en una pantalla con dos paneles de carta.

Para seleccionar un panel de carta dual, mantenga pulsado el botón de la aplicación Carta, que se encuentra en la **página de inicio**, o cree una página favorita con dos paneles de carta.



## Selección del tipo de carta

Debe especificar el tipo de carta en el panel Carta seleccionando uno de los tipos disponibles en la opción del menú Fuente de carta.

Si tiene varios paneles de carta, el tipo de carta se configura individualmente para cada panel. Active uno de los paneles de carta y, a continuación, seleccione uno de los tipos de carta en la opción del menú Fuente de carta. Repita el proceso para el segundo panel de carta y, a continuación, selecciona otro tipo de carta para este panel.

Si dispone de cartas idénticas, integradas o en la ranura de la tarjeta, el sistema selecciona automáticamente la carta con más información de su región.



## Símbolo de embarcación

Cuando el sistema tiene un bloqueo de posición GPS válida, el símbolo de la embarcación indica su posición. Si no hay ninguna posición GPS disponible, el símbolo de la embarcación incluye un signo de interrogación.

## Escala de la carta

Utilice los iconos del panel de zoom para acercar o alejar la carta, o bien utilice los dedos para reducir (alejar) y expandir (acercar) el zoom.



La escala de la carta y el intervalo de los anillos de escala (si están activados) se muestran en la esquina inferior derecha del panel de carta.

## Desplazamiento por la carta

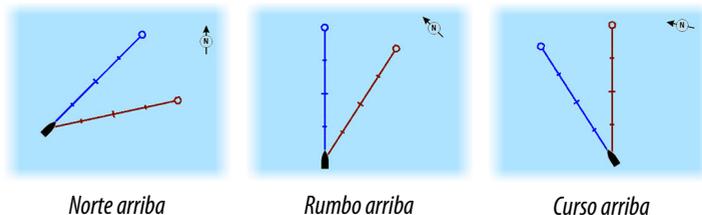
Puede mover la carta en cualquier dirección arrastrando el dedo por la pantalla.

Seleccione la opción de menú **Borrar cursor** para retirar el cursor y la ventana del cursor del panel. Así también se centra la carta respecto a la posición de la embarcación.

## Colocación de la embarcación en el panel de carta

### Orientación de la carta

Existen varias opciones disponibles para girar la carta en el panel. El símbolo de orientación de la carta, que aparece en la esquina superior derecha del panel, indica la dirección norte.



### Norte arriba

Muestra la carta con la dirección norte hacia arriba.

### Rumbo arriba

Muestra la carta con el rumbo de la embarcación dirigido hacia arriba. La información de rumbo se obtiene de un compás. Si no se dispone de información de rumbo, se utiliza el sistema COG del GPS.

### Curso arriba

Muestra la carta con la dirección a la que REALMENTE viaja la embarcación hacia arriba, que, en algunos casos, no es la misma que el rumbo.

### Vista avanzada

Acerque el icono de la embarcación a la parte inferior de la pantalla para poder ampliar la vista avanzada.

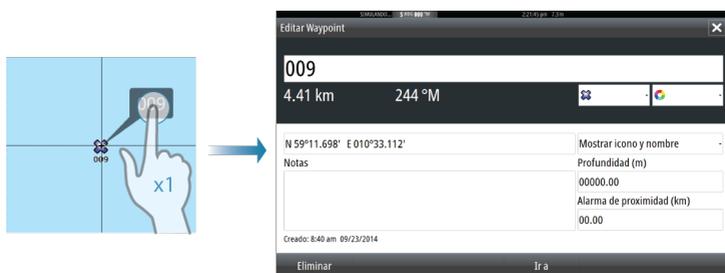
## Visualización de información sobre los elementos de la carta

Al seleccionar un elemento de la carta, un waypoint, una ruta o un blanco, se muestra información básica del elemento seleccionado. Seleccione el cuadro emergente del elemento de la carta para mostrar toda la información disponible para dicho elemento. También puede activar el cuadro de diálogo de información detallada en el menú.

→ **Nota:** Si está visualizando las cartas C-MAP aplicables en el sistema, puede seleccionar los objetos náuticos que desea que

muestren la información sobre los servicios y los contenidos multimedia disponibles (fotos) asociados a la ubicación o el objeto.

→ **Nota:** Para ver la información básica de los elementos, debe activarse la opción de información emergente en los ajustes de carta.



## Utilización del cursor en el panel Carta

Por defecto, el cursor no se muestra en el panel de carta.

Si el cursor está activo, se mostrará la ventana de posición del cursor. Si el cursor está activo, la carta no se desplaza ni gira para seguir a la embarcación.

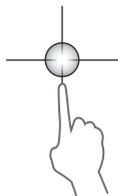
Seleccione la opción de menú **Borrar cursor** para quitar el cursor y la ventana de cursor del panel. Así también se centra la carta respecto a la posición de la embarcación.

Seleccione la opción de menú **Reiniciar cursor** para ver el cursor en su localización anterior. Las opciones **Borrar cursor** y **Reiniciar cursor** son útiles para alternar entre la localización actual de la embarcación y la localización del cursor.

### Ir a Cursor

Para iniciar la navegación hasta una posición seleccionada en la imagen, coloque el cursor sobre el panel y utilice la opción **Ir a Cursor** del menú.

N 59°01.280'  
E 13°37.148'  
110.5 mi, 104 °M



## Función de asistencia del cursor

La función de asistencia del cursor permite un ajuste y una colocación precisos del cursor sin cubrir la información con el dedo.

Active el cursor en el panel y, a continuación, mantenga el dedo sobre la pantalla para cambiar el símbolo del cursor a un círculo de selección, que aparece encima del dedo.

Sin levantar el dedo de la pantalla, arrastre el círculo de selección a la posición deseada.

Si levanta el dedo de la pantalla, el cursor vuelve al funcionamiento normal.

## Medición de distancias

El cursor puede usarse para medir la distancia entre la embarcación y una determinada posición, o entre 2 puntos del panel de carta.

1. Coloque el cursor en el punto desde el que desee medir la distancia. Inicie la función de medición del menú.
    - Los iconos de medición aparecen con una línea dibujada desde el centro de la embarcación hasta la posición del cursor, de manera que la distancia se indica en la ventana de información del cursor.
  2. Puede recolocar los puntos de medición arrastrando el icono siempre que la función de medición esté activa.
- **Nota:** El rumbo se mide siempre desde el icono gris hasta el icono azul.

También puede iniciar la función de medición sin un cursor activo. Ambos iconos de medición se colocan inicialmente en la posición de la embarcación. El icono gris sigue a la embarcación mientras esta se mueve, mientras que el icono azul permanece en la posición dada cuando se activó la función.

Para salir de la función de medición, **seleccione la opción de menú Finalizar medición**.

## Almacenamiento de waypoints

Puede guardar un waypoint en una ubicación seleccionada colocando el cursor en el panel y, a continuación, seleccionando la opción New waypoint (Nuevo waypoint) en el menú.





En los paneles Carta y Nav, puede guardar un waypoint en la posición actual de la embarcación, cuando el cursor no está activo, seleccionando la opción Nuevo waypoint en el menú.

## Creación de rutas

Puede crear rutas de la forma siguiente en el panel de carta.

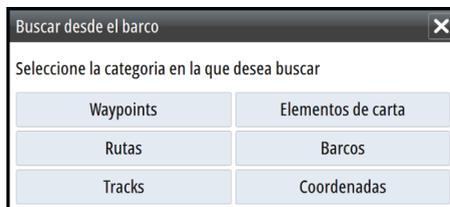
1. Coloque el cursor en el panel de carta.
2. Seleccione **Nueva** y **Nueva ruta** en el menú
3. Toque el panel de carta para ubicar el primer punto de la ruta.
4. Continúe colocando el resto de puntos de ruta.
5. Para guardar la ruta, seleccione la opción de guardar en el menú.

→ **Nota:** Para obtener más información, consulte "*Waypoints, rutas y tracks*" en la página 55.

## Búsqueda de objetos en los paneles de carta

Puede buscar otras embarcaciones o varios elementos de la carta desde un panel de carta.

Active el cursor del panel para buscar desde la posición del cursor. Si el cursor no está activo, el sistema busca los elementos de la posición de la embarcación.



- **Nota:** Debe contar con una suscripción de paquete de datos SIRIUS para buscar los puntos de repostaje y un receptor AIS conectado para buscar embarcaciones. SIRIUS es no está disponible en unidades de 5 y 7 pulgadas.

## Cartas en 3D

La opción 3D muestra una vista tridimensional gráfica de los contornos de la tierra y el mar.

- **Nota:** Todos los tipos de cartas funcionan en modo 3D, pero sin cartografía en 3D de la zona, la carta se muestra plana.

Si se selecciona la opción de carta en 3D, los iconos Recorrer y Rotar aparecen en el panel de carta.

### Desplazamiento por la carta en 3D

Para mover la carta en cualquier dirección, seleccione el icono Recorrer y desplácese en la dirección que desee.

Seleccione la opción de menú **Volver al barco** para detener el desplazamiento y para centrar la carta en la posición de la embarcación.



### Control del ángulo de visión

Para controlar el ángulo de visión, seleccione el icono Rotar y desplace el panel de carta.

- Para cambiar la dirección que está viendo, desplácelo en horizontal.
- Para cambiar el ángulo de inclinación de la vista, desplácelo en vertical.

- **Nota:** Cuando se centra en la posición de la embarcación, solo se puede ajustar el ángulo de inclinación. La dirección de visualización se controla con la orientación de la carta. Consulte "*Situación de la embarcación en el panel de carta*" en la página 34.

### Zoom en un carta en 3D

Acerque y aleje una carta en 3D con los botones de zoom (+ o -), o utilice los dedos para ampliar y reducir la imagen.



## Superposición de cartas

Los datos de Structure, de SonarChart Live (solo cartas Navionics) y los datos meteorológicos pueden superponerse en el panel de cartas.

→ **Nota:** El radar también puede superponerse en paneles cartográficos en unidades con radar. Las funciones del radar se describen en el capítulo "Radar" en este manual.

Cuando se selecciona una superposición, el menú de carta se amplía para incluir las funciones básicas para la superposición seleccionada.

Encontrará información sobre los datos superpuestos descrita detalladamente en secciones independientes de este manual.

## Cartas de Insight y C-MAP

Todas las posibles opciones de menú para las cartas de Insight y C-MAP se describen a continuación. Las funciones y opciones de menú disponibles pueden variar según las cartas que use. En esta sección, se muestran los menús de una carta de Insight.

→ **Nota:** Si una opción de menú no está disponible en el gráfico, aparece atenuada. Por ejemplo, las cartas ráster no están disponibles con Insight, por lo que la opción de menú correspondiente aparece atenuada cuando se muestran cartas de Insight.

## Mareas y corrientes en Insight y C-MAP

El sistema puede mostrar mareas y corrientes de Insight y C-MAP. Con esta información, es posible predecir la hora, nivel, dirección y fuerza de las corrientes y mareas. Esta es una herramienta importante para la planificación de viajes y navegación.

En escalas de zoom de gran alcance, las mareas y las corrientes se muestran como un cuadrado que contiene la letra **T** (mareas) o **C** (corrientes). Al seleccionar uno de los iconos, se muestra información sobre mareas o corrientes relativa a esa ubicación.

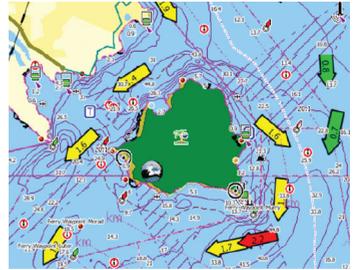
Los datos de las corrientes dinámicas pueden verse ampliando a un nivel de zoom de 1 milla náutica. A ese nivel, el icono de corriente cambia a un icono dinámico animado que muestra la velocidad y dirección de la corriente. Los iconos dinámicos son de color negro

(superior a 6 nudos), rojo (superior a 2 nudos e inferior o igual a 6 nudos), amarillo (superior a 1 nudo e inferior o igual a 2 nudos) o verde (igual o inferior a 1 nudo), en función de la corriente en dicha ubicación.

Si no hay ninguna corriente (0 nudos), se indicará mediante un cuadrado blanco.



*Iconos estáticos de corrientes y mareas*



*Iconos dinámicos de corrientes*

## Opciones de cartas específicas de Insight y C-MAP

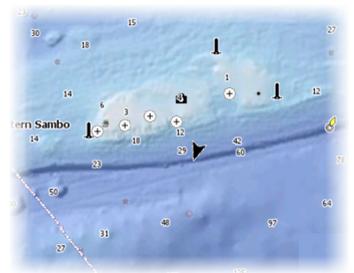
Las opciones Orientación, Vista avanzada, 3D y Fuente de carta (descritas anteriormente en esta sección) son comunes a todos los tipos de cartas.

### Presentación

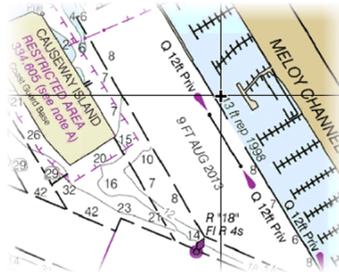
Las cartas se pueden mostrar en distintos estilos de imagen.



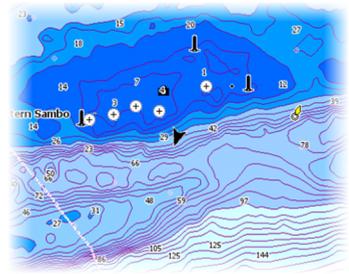
*Relieve sombreado*



*Sin contornos*



*Imágenes ráster*



*Batimetría de alta resolución*



### Relieve

Sombrea el terreno del fondo marino.

### Sin contornos

Elimina las líneas de contorno de la carta.

### Cartas raster

Cambia la presentación para que parezca una carta en papel tradicional.

### Transparencia raster

Controla la transparencia de las imágenes raster.

### Batimetría alta resolución

Activa y desactiva una concentración mayor de líneas de contorno.

### Capa de Genesis

La capa de Genesis muestra contornos de alta resolución proporcionados por usuarios de Genesis que han superado un control de calidad.

Esta opción activa o desactiva la capa de Genesis en la imagen de la carta. Cuando la capa de Genesis está activada, la batimetría de alta resolución está desactivada.

Disponible solo si la carta C-MAP contiene datos de la capa de Genesis.

## Opciones de visualización de Insight y C-MAP



### Detalles de carta

- **Todo**  
Toda la información disponible de la carta en uso.
- **Intermedio**  
Nivel mínimo de información suficiente para la navegación.
- **Bajo**  
Nivel básico de información que no puede eliminarse. Incluye la información requerida en todas las áreas geográficas. No es suficiente para una navegación segura.

### Categorías de carta Insight y C-MAP

Las cartas de Insight y C-MAP comprenden varias categorías y subcategorías que pueden activarse y desactivarse individualmente en función de la información que desee ver.

### Superponer fotos

Esta opción le permite ver imágenes fotográficas por satélite de un área como capas superpuestas sobre la carta. La disponibilidad de dichas fotos está limitada a ciertas regiones y versiones de cartografía.

Puede ver las fotografías superpuestas tanto en el modo de 2D como en el de 3D.



*Sin fotografía superpuesta*

*Con fotografía superpuesta,  
solo tierra*

*Fotografía superpuesta  
completa*

### Transparencia de las fotos

La opción de transparencia permite seleccionar la opacidad de las fotografías superpuestas. Con el ajuste de transparencia mínima, los detalles de la carta quedan prácticamente ocultos por la fotografía.



Transparencia mínima



Transparencia a 80

### Paleta profundidad

Controla la paleta profundidad usada en el mapa.

### Carta de papel

Cambia el aspecto del mapa a un estilo de carta impresa.

### Prof. Seguridad

Las cartas Insight y C-MAP usan distintas sombras en azul para distinguir entre aguas someras (sombras claras) y aguas profundas (sombras oscuras). Después de activar la profundidad de seguridad, especifique el límite de profundidad de seguridad. La profundidad de seguridad establece el límite para el que no se marcará la profundidad con tonos azules.

### Filtro de profundidad

Filtra los valores de profundidad más superficiales que el límite de profundidad seleccionado.

### Relieve

Sombrea distintas zonas del fondo marino, según la categoría de relieve seleccionada.

→ **Nota:** El relieve de la vegetación y composición no se aplica a las cartas C-MAP.





## Profundidad 1 y Profundidad 2

Opciones de profundidad que somborean distintas profundidades con distintos colores.

### Personalizar

Puede ajustar el umbral de profundidad, el color y la opacidad (transparencia) del relieve de color para las opciones Profundidad 1 y Profundidad 2.

Profundidad (m)	Color	Opacidad (%)
0		100
12		100
24		100
37		100
49		100
Añadir punto...		

## Exageración 3D

Los ajustes gráficos solo están disponibles en el modo 3D. La exageración es un multiplicador aplicado a la altura mostrada de colinas en tierra y depresiones en agua para hacer que parezcan más altas o más profundas.

→ **Nota:** Esta opción está desactivada si los datos no están disponibles en la tarjeta de mapas insertada.

## Cartas Navionics

Algunas funciones de Navionics requieren los datos más recientes de Navionics. Para dichas funciones, se muestra un mensaje que indica que la función no está disponible si no han insertado las cartas o la tarjeta de cartas adecuadas de Navionics. Para obtener más información sobre lo que se necesita para estas funciones, consulte [www.navionics.com](http://www.navionics.com).

También puede recibir un mensaje si intenta utilizar una función restringida cuando la carta Navionics no está activada. Para activarla, póngase en contacto con Navionics.

## Opciones de las cartas específicas de Navionics

Las opciones Orientación, Vista avanzada, 3D y Fuente de carta (descritas anteriormente en esta sección) son comunes a todos los tipos de cartas.

### Community edits (Revisiones de Community)

Activa la capa de la carta e incluye las revisiones de Navionics. Se trata de información y revisiones proporcionadas por los usuarios y cargadas por ellos mismos a Navionics Community, que ahora están disponibles en las cartas de Navionics.

Para obtener más información, consulte la información sobre Navionics proporcionada con su carta o el sitio web de Navionics: [www.navionics.com](http://www.navionics.com).

### SonarChart Live

SonarChart Live es una función en tiempo real en la que el dispositivo crea una superposición de contornos de profundidad basados en los sondeos de la sonda en directo.

En el menú Carta de Navionics, seleccione **Superponer** y, a continuación, **SonarChart Live** para que se muestre como una superposición en la carta.

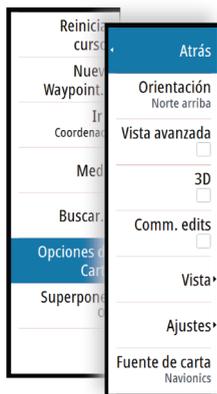
Al seleccionar la superposición de SonarChart Live, el menú se amplía para mostrar las opciones de SonarChart Live. Utilice las opciones para configurar la transparencia y la profundidad mínima.

### Transparencia

La superposición de SonarChart Live se muestra en la parte superior de otros datos de la carta. Los datos de la carta aparecen con una transparencia mínima. Ajuste la transparencia para permitir que se vean los detalles de la carta.

### Profundidad mínima

Ajusta qué representación SonarChart Live se trata como la profundidad de seguridad. Este cambio afecta al color del área SonarChart Live. A medida que la embarcación se acerque a la



profundidad de seguridad, el área SonarChart Live cambiará gradualmente de un simple tono gris/blanco a rojo.

### SCL History

→ **Nota:** Si no se encuentra una suscripción de carta Navionics activa, la opción de menú SonarChart Live pasa a SCL History.

Selecciónelo para mostrar datos previamente grabados en la superposición de la carta.

## Opciones de vista de Navionics



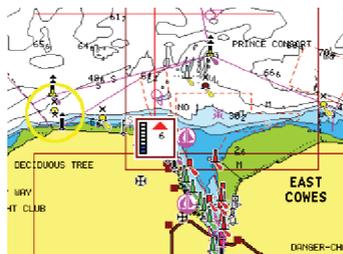
### Sombreado de la carta

Con la función de sombreado se añade información del terreno a la carta.

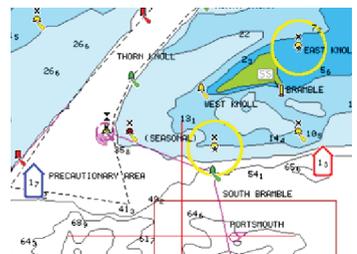
### Iconos de mareas y corrientes dinámicas de Navionics

Muestra mareas y corrientes con una escala y una flecha, en lugar de los iconos de rombo empleados con la información de mareas y corrientes estáticas.

Los datos de mareas y corrientes disponibles en las cartas de Navionics están relacionados con una fecha y una hora específicas. El sistema anima las flechas y escalas para mostrar la evolución en el tiempo del movimiento de mareas y corrientes.



*Información de mareas dinámica*



*Información de corrientes dinámica*

Se usan los siguientes iconos y símbolos:



### Velocidad actual

La longitud de la flecha depende de la velocidad, y el símbolo gira en función de la dirección del flujo. La velocidad del flujo se muestra en el interior del símbolo de la flecha. El símbolo rojo se utiliza cuando la velocidad actual está aumentando, y el símbolo azul cuando está disminuyendo.



### Nivel de la marea

La escala tiene 8 niveles y se establecen en función del valor máximo o mínimo absoluto del día en cuestión. La flecha roja se utiliza cuando sube la marea y la flecha azul cuando baja.

- **Nota:** Todos los valores numéricos se muestran en las unidades del sistema correspondientes (unidades de medida) establecidas por el usuario.

### Vista sencilla

Función de ampliación que aumenta el tamaño de los elementos y del texto de la carta.

- **Nota:** En la carta no existe ningún elemento que indique que esta función está activa.

### Superponer fotos

Esta opción le permite ver imágenes fotográficas por satélite de un área como capas superpuestas sobre la carta. La disponibilidad de dichas fotos está limitada a ciertas regiones y versiones de cartografía.

Puede ver las fotografías superpuestas tanto en el modo de 2D como en el de 3D.



*Sin fotografía superpuesta*



*Con fotografía superpuesta,  
solo tierra*



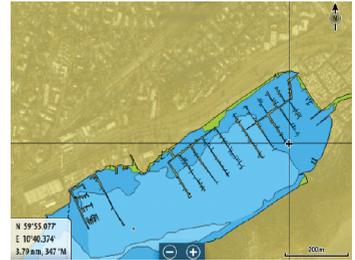
*Fotografía superpuesta  
completa*

### Transparencia de las fotos

La opción de transparencia permite seleccionar la opacidad de las fotografías superpuestas. Con el ajuste de transparencia mínima, los detalles de la carta quedan prácticamente ocultos por la fotografía.



*Transparencia mínima*



*Transparencia máxima*

### SonarChart

El sistema admite la función SonarChart de Navion.

SonarChart muestra un mapa batimétrico con detalles del contorno en alta resolución y datos de navegación estándar. Para obtener más información, consulte [www.navionics.com](http://www.navionics.com).

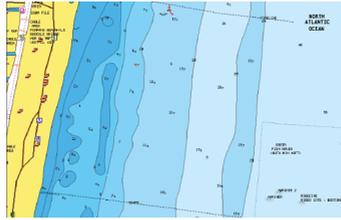
### Densidad de SC

Controla la densidad de los contornos SonarChart y SonarChart Live.

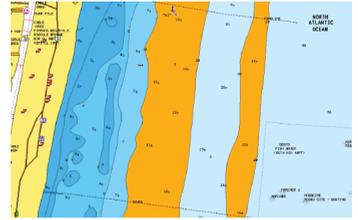
### Escala de pesca

Seleccione una escala de profundidades a las que Navionics proporciona un color distinto.

Esto le permite destacar una escala específica de profundidades para la pesca. La escala es tan precisa como lo sean los datos de la carta. Por lo tanto, si la carta solo contiene intervalos de 5 metros para las líneas de contorno, se sombrea la línea de contorno más próxima que esté disponible.



*Sin Destacar escala de profundidad*

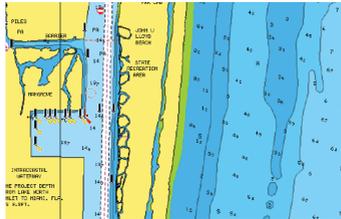


*Con Destacar escala de profundidad (de 6 a 12 m)*

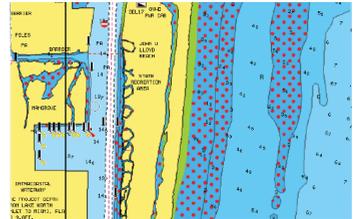
### Destacar aguas someras

Destaca las zonas de aguas someras.

Esta función le permite destacar zonas de agua entre 0 m y el nivel de profundidad seleccionado (hasta 10 metros/30 pies).



*Sin aguas someras destacadas*



*Con aguas someras destacadas: de 0 a 3 m*

## Ajustes de las cartas de Navionics



### Áreas de fondo coloreadas

Opción utilizada para mostrar las distintas profundidades en tonos de color azul.

### Anotación

Determina qué información de área (por ejemplo, nombres de lugares o notas de área) está disponible en la pantalla.

### Tipo de presentación

Proporciona información de carta marítima (por ejemplo, símbolos, colores y nomenclatura) para el tipo de presentación internacional de EE.UU. el norteamericano.

### Detalles de carta

Proporciona distintos niveles de información sobre la capa geográfica.

### Prof. Seguridad

Las cartas de Navionics usan diferentes tonos de azul para distinguir las aguas superficiales de las profundas.

La profundidad de seguridad se basa en un límite seleccionado, en el que no se marca la profundidad con tonos azules.

→ **Nota:** La base de datos integrada de Navionics contiene datos hasta una profundidad de 20 metros a partir de la cual todas las zonas son blancas.

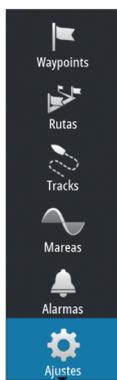
### Contornos de profundidad

Determina qué contornos pueden verse en la carta hasta llegar al valor de la profundidad de seguridad seleccionado.

### Filtro Rocas

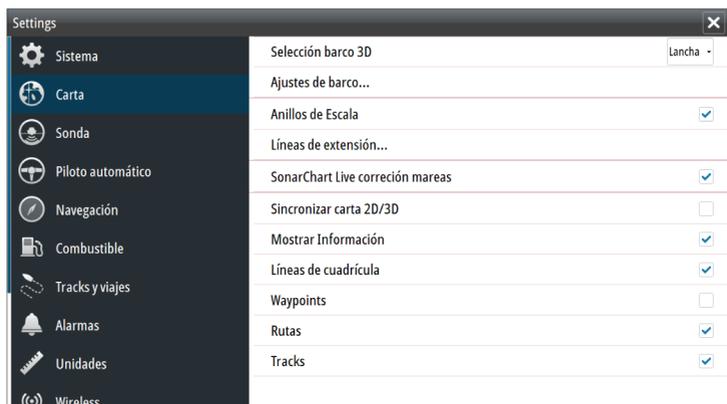
Oculto la identificación de las rocas en la carta por debajo de una profundidad determinada.

Esta función le ayuda a reducir la información innecesaria que se muestra en la carta en zonas donde haya una gran cantidad de rocas en profundidades muy por debajo del calado de su embarcación.



## Ajustes de carta

Las opciones de ajustes y visualización especificadas en la página de ajustes de carta son comunes a todos los paneles de carta.



### Selección barco 3D

Determina qué icono se utilizará en las cartas en 3D.

### Ajustes de barco

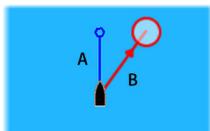
Los ajustes de barco se usan al calcular una ruta automática. Deben introducirse también los valores de calado, manga y altura de la embarcación para utilizar las funciones Dock-to-dock Autorouting y Easy Routing de Navionics.

→ **Nota:** Dock-to-doc Autorouting no está disponible en las unidades utilizadas en aguas territoriales estadounidenses.

### Anillos de Escala

Estos anillos pueden ser útiles para presentar la distancia desde la embarcación a otros objetos de la carta.

El sistema establece la escala automáticamente en función de la escala de la carta.



## Líneas de extensión

**A:** Rumbo

**B:** Rumbo sobre fondo (COG)

La longitud de las líneas de extensión se establece como una distancia fija o para indicar la distancia recorrida por la embarcación en el período de tiempo seleccionado. Si no hay opciones activadas para la embarcación, no se mostrarán líneas de extensión para su embarcación.

El rumbo de su embarcación se obtiene de la información del sensor de rumbo activo y el COG se basa en la información del sensor GPS activo.

Líneas de extensión	
ESTE BARCO	
Rumbo COG	<input type="checkbox"/>
Rumbo	<input type="checkbox"/>
Longitud	
1 km	
OTROS BARCOS	
Rumbo COG	<input type="checkbox"/>
Longitud	
2 min	
Guardar	Cancelar

## ForwardScan

Si tiene ForwardScan y esta opción está seleccionada, la línea de rumbo de ForwardScan se muestra en la carta. Consulte "*Línea de rumbo*" en la página 147.

## Corrección de mareas de SonarChart Live

Quando se selecciona, la función de corrección de mareas utiliza información procedente de estaciones de mareas cercanas (si hay disponibles) para ajustar los valores de profundidad que utiliza SonarChart Live a medida que se graba la sonda.

## Sincronizar carta 2D/3D

Enlaza la posición mostrada en una carta con la posición mostrada en otra carta cuando la carta 2D y 3D son mostradas a la vez.

### **Información emergente**

Permite seleccionar si se mostrará información básica relativa a los elementos de la carta al seleccionar un elemento.

### **Líneas de cuadrícula**

Permite activar y desactivar la rejilla de fondo de longitud y latitud de la carta.

### **Waypoints, rutas, Tracks**

Permite activar o desactivar la visualización de estos elementos en paneles de carta. También permite abrir los cuadros de diálogos Waypoints, Rutas y Tracks que se pueden utilizar para gestionar dichos elementos.

# 5

## Waypoints, rutas y tracks

### Waypoints

Un waypoint es una marca generada por el usuario y colocada en una carta o en la imagen de una ecosonda. Cada waypoint tiene una posición exacta con coordenadas de latitud y longitud. Un waypoint posicionado en la imagen de la ecosonda incluye un valor de profundidad, además de la información de posición. Los waypoints se utilizan para marcar una posición a la que luego puede querer regresar. Dos o más waypoints pueden además combinarse para crear una ruta.

### Almacenamiento de waypoints

Puede guardar un waypoint en una ubicación seleccionada colocando el cursor en el panel y, a continuación, seleccionando la opción New waypoint (Nuevo waypoint) en el menú.



En los paneles Carta y Nav, puede guardar un waypoint en la posición actual de la embarcación, cuando el cursor no está activo, seleccionando la opción Nuevo waypoint en el menú.



### Desplazamiento de un waypoint

1. Seleccione el waypoint que desea mover. El icono de waypoint se expande para indicar que está activo.
2. Active el menú y seleccione el waypoint en el menú.
3. Seleccione la opción de mover.
4. Seleccione la nueva posición del waypoint.
5. Seleccione Finalizado en el menú.

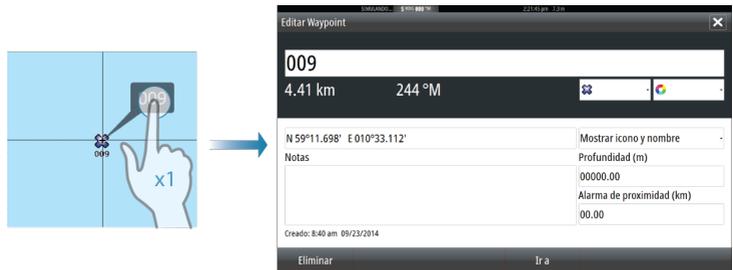
El waypoint se guarda de forma automática en la nueva posición.

## Edición de un waypoint

Puede editar toda la información sobre un waypoint desde el cuadro de diálogo **Editar Waypoint**.

El cuadro de diálogo se activa seleccionando el cuadro emergente del waypoint o desde el menú una vez que el waypoint se ha activado.

También se puede acceder al cuadro de diálogo desde la herramienta Waypoints, que se encuentra en la página de **inicio**.



## Eliminación de un waypoint

Puede eliminar un waypoint desde el cuadro de diálogo **Edit Waypoint** (Editar waypoint) o seleccionando la opción de menú **Delete** (Eliminar) cuando el waypoint esté activado.

También puede eliminar waypoints desde la herramienta Waypoints en la **página de inicio**.

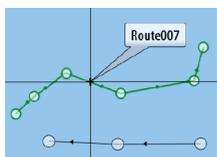
Puede eliminar waypoints de MOB de la misma forma.

## Ajustes de la alarma de waypoints

Puede establecer un radio de alarma para cada waypoint individual que cree. La alarma se establece en el cuadro de diálogo **Editar Waypoint**.

→ **Nota:** Para que suene una alarma cuando la embarcación alcance el radio establecido, la alarma del radio de waypoint debe activarse en el cuadro de diálogo Alarm (Alarma). Para más información, consulte "*Cuadro de diálogo Alarms (Alarmas)*" en la página 195.

## Rutas



Una ruta se compone de una serie de waypoints introducidos en el orden en que se desea navegar hacia ellos.

Al seleccionar una ruta en el panel Carta, se vuelve de color verde, y se muestra el nombre de la ruta.

El sistema es compatible con Autorouting de Navionics e Easy Routing de C-MAP. Esta función sugiere de forma automática puntos de ruta entre el primer punto de ruta y el último de una ruta, o entre los puntos de ruta seleccionados en una ruta compleja. Puede utilizar la función cuando cree una nueva ruta o para editar rutas que ya están guardadas.

### Creación de una nueva ruta en el panel de carta

1. Active el cursor en el panel de carta.
2. Seleccione la opción de ruta nueva en el menú.
3. Coloque el primer waypoint en el panel de carta.
4. Continúe colocando nuevos puntos de ruta en el panel de carta que la ruta esté completa.
5. Para guardar la ruta, seleccione la opción de guardar en el menú.

### Edición de una ruta desde el panel de carta

1. Seleccione la ruta para activarla.
  2. Seleccione la opción de edición de ruta en el menú.
  3. Coloque el nuevo punto de ruta en el panel de carta:
    - Si establece un nuevo punto de ruta en una etapa, se añade un nuevo punto entre los puntos de ruta existentes.
    - Si establece el nuevo punto de ruta fuera de la ruta, el nuevo punto de ruta se añade después del último punto de la ruta.
  4. Arrastre el punto de ruta para moverlo a la nueva posición.
  5. Para guardar la ruta, seleccione la opción de guardar en el menú.
- **Nota:** El menú cambia en función de la opción de edición seleccionada. Todas las ediciones se confirman o se cancelan desde el menú.

## Borrado de una ruta

Puede eliminar una ruta seleccionando la opción de menú **Delete** (Eliminar) cuando la ruta está activada. También puede eliminar rutas con la herramienta de rutas en la **página de inicio**.

## Dock-to-dock Autorouting y Easy Routing

Las funciones Dock-to-dock Autorouting e Easy Routing sugieren nuevas posiciones de puntos de ruta a partir de la información del mapa y del tamaño de la embarcación. Antes de poder usar esta función, deberá introducir en el sistema información de altura, manga y calado del barco. El cuadro de diálogo de ajustes de la embarcación se abre automáticamente si falta información cuando inicie la función.

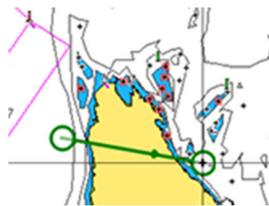
- **Nota:** Las unidades diseñadas para su venta en los EE. UU. no disponen de las funciones Autorouting. Las funciones Autorouting se desactivan en todas las unidades que no son para EE. UU. cuando se usan en aguas territoriales estadounidenses.
  - **Nota:** No es posible iniciar la función Dock-to-dock Autorouting ni Easy Routing si uno de los puntos de ruta seleccionados se encuentra en un área no segura. Se muestra un cuadro de diálogo de advertencia y tiene que cambiar los puntos de ruta correspondientes a un área segura para poder continuar.
  - **Nota:** Si no hay ninguna cartografía compatible, la opción de menú Dock-to-dock Autorouting o Easy Routing no está disponible. Entre la cartografía compatible, se incluye CMAP MAX-N+, Navionics+ y Navionics Platinum. Si desea consultar la selección completa de cartas disponibles, visite [www.gofreemarine.com](http://www.gofreemarine.com), [www.c-map.com](http://www.c-map.com) o [www.navionics.com](http://www.navionics.com).
1. Coloque al menos dos puntos de ruta en una nueva ruta, o bien abra una ruta existente para editarla.
  2. Seleccione **Dock-to-dock Autorouting**, seguido de:
    - **Ruta entera**, si desea que el sistema añada puntos de ruta nuevos entre el primer punto de ruta y el último de la ruta abierta.
    - **Selección** si desea seleccionar manualmente los puntos de ruta para definir los límites para Autorouting, y seleccione los

puntos de ruta correspondientes. Los puntos de ruta seleccionados aparecen en rojo. Solo se pueden seleccionar dos puntos de ruta, y el sistema descarta cualquier punto de ruta entre los puntos de inicio y fin seleccionados.

3. Seleccione **Aceptar** para iniciar la ruta automática.
  - Cuando el cálculo automático de la ruta se completa, la ruta aparece en modo de previsualización, y las etapas se codifican por color para indicar áreas no seguras o seguras. Navionics usa el rojo (no seguro) y verde (seguro), mientras que C-MAP usa rojo (no seguro), amarillo (peligroso) y verde (seguro).
4. Cuando la ruta esté en modo de previsualización, mueva cualquier punto de ruta, si es necesario.
5. Seleccione **Mantener** para aceptar las posiciones de los puntos de ruta.
6. Finalmente, repita los pasos 2 (**Selección**) y 3 si desea que el sistema coloque automáticamente los puntos de ruta de otras partes de la ruta.
7. Seleccione **Guardar** para completar la ruta automática y guardar la ruta.

#### Ejemplos de Dock-to-dock Autorouting e Easy Routing

- La opción **Ruta entera** se utiliza cuando se seleccionan los puntos de ruta primero y último.



*Puntos de ruta primero y último*



*Resultado tras la ruta automática*

- La opción **Selección** se utiliza para la parte de ruta automática de una ruta.



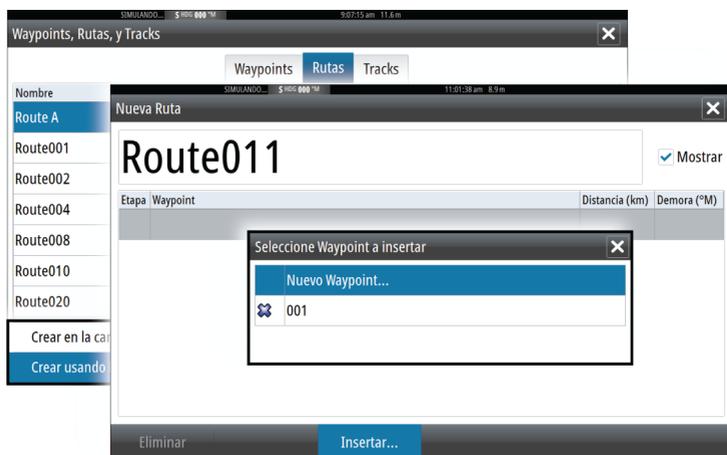
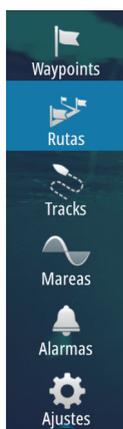
*Dos puntos de ruta seleccionados*



*Resultado tras la ruta automática*

## Creación de rutas mediante waypoints existentes

Puede crear una ruta nueva combinando waypoints existentes desde el cuadro de diálogo **Rutas**. El cuadro de diálogo se activa con la herramienta **Rutas** de la **página de inicio**.



## Conversión de Tracks en rutas

Puede convertir un track en una ruta desde el cuadro de diálogo Editar Track. El cuadro de diálogo se activa activando el track y, a continuación, seleccionando el cuadro emergente del track o seleccionando la opción de menú **Track**.

Al cuadro de diálogo Editar tracks también se puede acceder a través de la herramienta Tracks de la **página de inicio**.



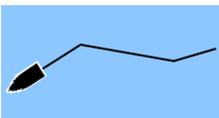
## El cuadro de diálogo Editar Ruta

Puede añadir y eliminar puntos de ruta desde el cuadro de diálogo **Editar Ruta**. El cuadro de diálogo se activa seleccionando el cuadro emergente de una ruta activa o desde el menú.

Al cuadro de diálogo también se puede acceder mediante la herramienta **Rutas** de la **página de inicio**.



## Tracks



Los tracks son una presentación gráfica del recorrido histórico de la embarcación, que permite revisar los puntos a los que se ha navegado. Los tracks se pueden convertir en rutas en el cuadro de diálogo **Editar**.

El sistema está preconfigurado de fábrica para seguir y trazar automáticamente el movimiento de la embarcación en el panel de

carta. El sistema continuará registrando el track hasta que la longitud alcance los puntos máximos. A partir de entonces, comenzará a sobrescribir los puntos del track más antiguos.

La función de seguimiento automático puede desactivarse desde el cuadro de diálogo de tracks .

## Creación de nuevos Tracks

Puede iniciar un nuevo track desde el cuadro de diálogo **Tracks**, activado mediante la herramienta **Tracks** de la página de **inicio**.

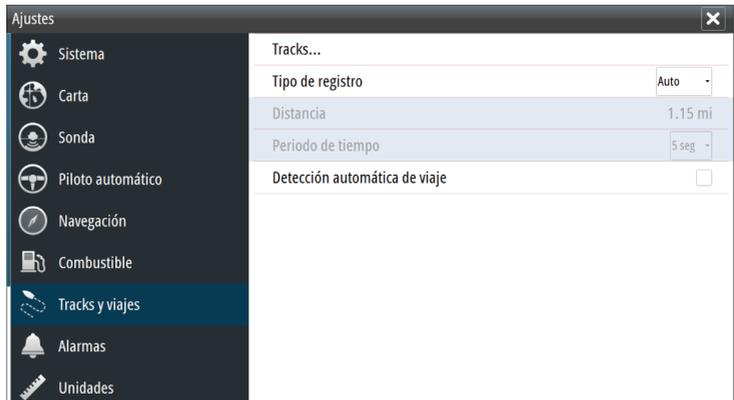
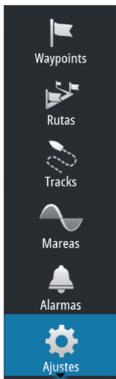
## Ajustes de tracks

Los Tracks se componen de una serie de puntos conectados por segmentos de línea cuya longitud depende de la frecuencia de registro.

Puede seleccionar entre ubicar los puntos de track en función de ajustes de tiempo o distancia, o permitir que el sistema coloque un waypoint automáticamente cuando se registre un cambio de rumbo.

→ **Nota:** La opción de Tracks solo estará visible si se ha activado en los ajustes de carta.

Puede colorear tracks seleccionando el track en el cuadro de diálogo Tracks y establecer el color en el cuadro de diálogo Editar Track.





# 6

## Navegación

La función de navegación incluida en el sistema permite navegar hasta la posición del cursor, a un waypoint o a lo largo de una ruta predefinida.

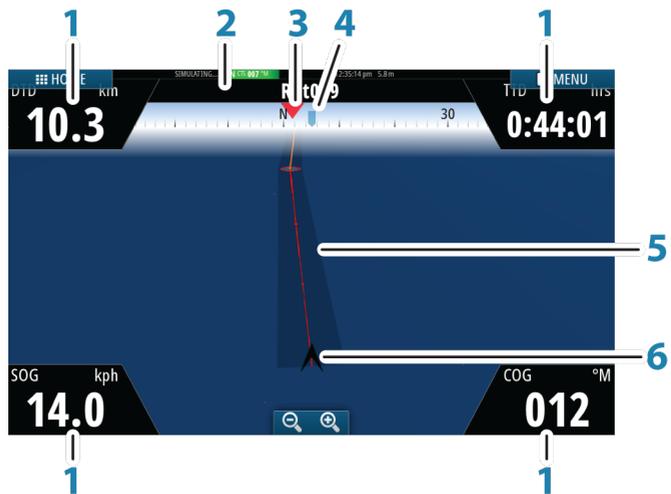
Si la función del piloto automático se incluye en el sistema, el piloto automático se puede establecer para dirigir de forma automática la embarcación.

Para obtener información sobre cómo colocar waypoints y crear rutas, consulte *"Waypoints, rutas y tracks"* en la página 55.

### Paneles de navegación

Los paneles Nav (Navegación) se pueden usar para mostrar información cuando esté navegando.

#### Panel de navegación



El panel Nav (Navegación) se activa desde la página de inicio, como un panel de página completa o como parte de una página con varios paneles.

- 1 Campos de datos
- 2 Información de la ruta

### 3 Rumbo de la embarcación

### 4 Rumbo al próximo punto de ruta

### 5 Línea de rumbo con límite de fuera de rumbo permitido

Al navegar por una ruta, la línea de demora muestra el rumbo planeado de un waypoint al siguiente. Al navegar hacia un waypoint (posición del cursor, MOB o posición de latitud/longitud específica), la línea de demora muestra el rumbo planeado desde el punto donde se inició la navegación hasta el siguiente waypoint.

### 6 Símbolo de embarcación

Indica la distancia y orientación relativas al rumbo deseado. Si el XTE (error de derrota) excede el límite XTE definido, se indica con una flecha roja que incluye la distancia desde la línea de track. Consulte "Límite XTE" en la página 68.

## Paneles de posición

Puede cambiar entre el panel Nav o el panel Posición. El panel Posición se activa desde el menú.

Por defecto existe un panel de posición disponible que muestra la posición GPS.

Si se ha activado el sistema Loran, habrá dos paneles de posición. lo que se indica por medio de los símbolos de flecha que aparecen en el lado izquierdo y derecho del panel.

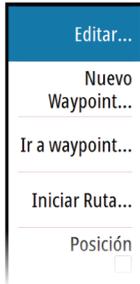
Puede alternar entre los paneles seleccionando los símbolos de flecha izquierda o derecha, o mediante las teclas de flecha.



Información de posición GPS



Información de posición Loran



## Edición de campos de datos

Para cambiar los campos de datos de los paneles Navegación:

1. Active el menú.
2. Seleccione la opción de edición en el menú.
3. Seleccione el campo que desee editar.
4. Seleccione el tipo de información.
5. Guarde los cambios.

## Navegación a la posición del cursor

Puede iniciar la navegación hasta la posición del cursor en cualquier carta o panel de Echosounder.

Coloque el cursor en el destino seleccionado del panel y, a continuación, seleccione la opción **Ir a cursor** en el menú.

→ **Nota:** La opción de menú **Ir a cursor** no está disponible si ya está navegando.

## Navegación por una ruta

Puede iniciar la navegación por una ruta desde el panel de carta o desde el cuadro de diálogo **Ruta**.

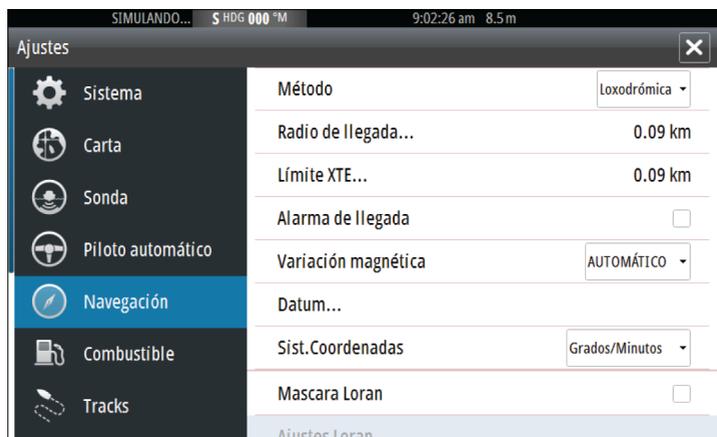
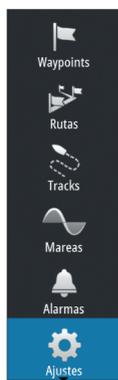
Cuando se inicia la navegación por la ruta, el menú se amplía y muestra opciones para cancelar la navegación, para omitir un waypoint y para reiniciar la ruta desde la posición actual de la embarcación.

## Navegación con el piloto automático

Al iniciar la navegación en un sistema con piloto automático, se le pide que establezca el modo de navegación del piloto automático.

Si decide no activar el piloto automático o si su embarcación se establece como Velero, este se puede establecer en modo de navegación más adelante desde el controlador del piloto automático. Para obtener más información sobre las funciones del piloto automático, consulte "*Piloto automático*" en la página 76.

## Ajustes de navegación



### Método de navegación

Hay distintos métodos disponibles para calcular la distancia y la orientación entre dos puntos cualquiera en una carta.

La ruta ortodrómica es el camino más corto entre dos puntos. Sin embargo, si quiere recorrer dicha ruta, sería difícil realizar un gobierno manual, pues la orientación estaría cambiando constantemente (excepto en caso de norte franco o sur franco, o a lo largo del ecuador).

Las loxodromias son tracks de rumbo constante. Es posible desplazarse entre dos ubicaciones usando el cálculo de loxodromias pero, por lo general, la distancia recorrida será mayor que si se usa la ruta ortodrómica.

### Radio de Llegada

Establece un círculo invisible alrededor del waypoint de destino.

Se considera que la embarcación ha llegado al waypoint cuando se encuentra dentro del círculo.

## **Límite XTE**

Este ajuste define hasta qué punto se puede desviar la embarcación de la ruta seleccionada. Si la embarcación traspasa este límite, se activará una alarma.

## **Alarma de llegada**

Si se activa la alarma de llegada, se emite una alarma cuando la embarcación alcanza el waypoint o se encuentra dentro del radio de llegada.

## **Variación Magnética**

La variación magnética es la diferencia entre el rumbo verdadero y el magnético, y tiene su origen en la distinta ubicación del polo norte geográfico y el magnético. Los accidentes del terreno, por ejemplo, depósitos de hierro, también pueden alterar el rumbo magnético.

En el modo automático, el sistema convierte el norte magnético en el norte verdadero. Seleccione el modo manual si desea introducir un valor específico de variación magnética local.

## **Datum**

La mayoría de las cartas impresas tienen el formato WGS84, que también se utiliza en el sistema GO XSE.

Si las cartas impresas de las que dispone están en otro formato, puede cambiar los ajustes del formato de referencia según sea necesario para que coincidan con las cartas impresas.

## **Sistema de coordenadas**

Es posible utilizar varios sistemas de coordenadas para controlar el formato de las coordenadas de longitud y latitud que se muestran en el panel de carta.

## **Máscara Loran**

Permite el uso del sistema de posicionamiento Máscara Loran.

A screenshot of a software interface showing Loran data fields. The fields are arranged vertically and contain the following text: 'N 25°44.044'', 'W 80°08.285'', '43132.70 7980', '62156.66', and '0.30 nm, 254 °M'. The text is white on a dark blue background.

N 25°44.044'  
W 80°08.285'  
43132.70 7980  
62156.66  
0.30 nm, 254 °M

## Ajustes Loran

Definen las cadenas Loran (GRI) y la estación preferida para la introducción de waypoints, posición del cursor y panel de posición.

El gráfico de ejemplo muestra una ventana de posición del cursor con información de posición Loran.

Para obtener más información, consulte la documentación del sistema Loran.

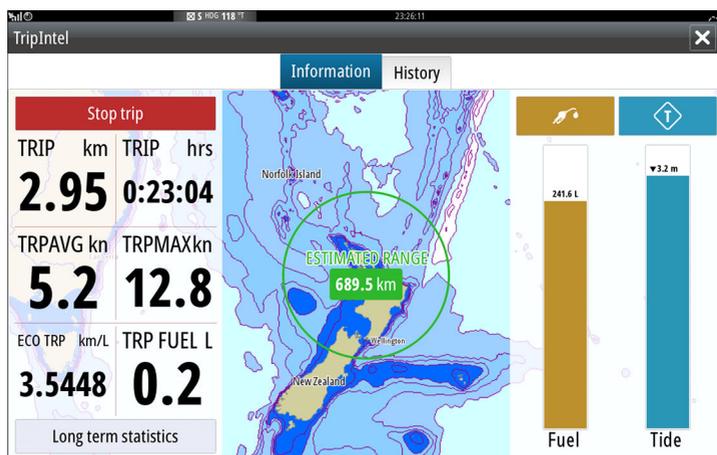
# 7

## TripIntel

La función Viajes le permite almacenar y recuperar información de los viajes. Puede tomar decisiones con esta información antes de iniciar un viaje, o bien cuando ya está en rumbo.

- **Nota:** Se requiere el ajuste de combustible de la embarcación para esta función. Consulte el manual de instalación de la unidad, que está disponible por separado.
- **Nota:** Para obtener los mejores resultados, se recomienda la versión de software 2.4.0 o superior en el dispositivo de almacenamiento EP-85R o el software más reciente en el gestor de datos de combustible.

Seleccione el botón Viajes del panel de herramientas para ver la página Viajes.



## Estadísticas del viaje actual

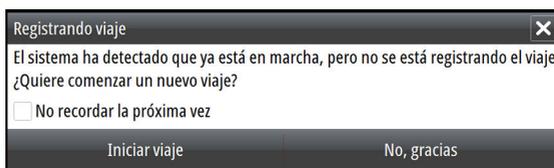
La pestaña Información de la página Viajes muestra las estadísticas del viaje actual:

- Distancia recorrida
- Tiempo de viaje
- Velocidad media
- Velocidad máxima
- Economía de combustible.

- Combustible usado

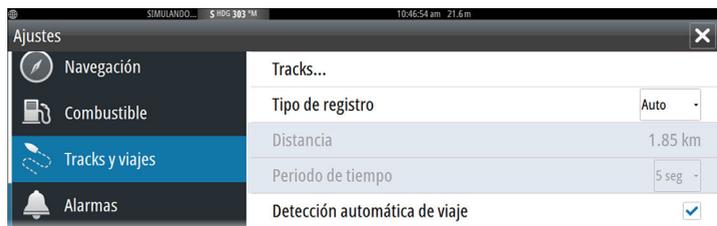
## Grabación automática de viajes

Hay una función de detección automática de viajes. Cuando se inicia la navegación, se le solicita que inicie la grabación del viaje si no hay ninguno en curso en ese momento, y la velocidad tiene que ser superior a 2 nudos durante 20 segundos. Si el viaje no se guardó antes de apagar la unidad, se le indicará que continúe un viaje o inicie otro nuevo.



Puede iniciar manualmente la grabación en otro momento desde la página Viajes.

Puede desactivar la función de detección automática de viaje desde el cuadro de diálogo de ajustes de Tracks y viajes.



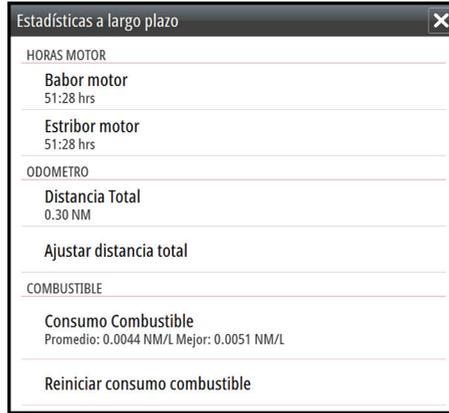
## Inicio y parada de las grabaciones de viajes

Si ha seleccionado no iniciar la grabación de un viaje en el mensaje emergente de detección automática de viaje, puede iniciarla manualmente desde la página Viajes.

Las opciones **Iniciar** y **Parar** viaje le permiten especificar la grabación de un viaje. Puede usarlas para segmentar una etapa de varios viajes y lograr un nivel de control más preciso de la información que se registra durante un viaje.

## Estadísticas a largo plazo

Seleccione Estadísticas a largo plazo para ver información de viajes de temporada, como horas de funcionamiento del motor, distancia viajada total y consumo de combustible.



### Ajustar distancia total

Seleccione el botón **Ajustar distancia total** para cambiar el valor de distancia total. Use esta opción si no ha grabado ningún viaje ni parte de un viaje iniciado, y desea incluir la distancia en las estadísticas de Distancia Total.

### Reiniciar consumo combustible

Seleccione **Reiniciar consumo combustible** para poner a cero el indicador Consumo Combustible en la barra de instrumentos.

## Indicador de autonomía de combustible estimada

El indicador de autonomía de combustible de la página Viajes representa la distancia total estimada que el barco puede recorrer a partir del consumo histórico, y la cantidad de combustible que queda en los depósitos.

→ **Nota:** La autonomía representa el consumo de combustible en un viaje de ida, no incluye el cálculo estimado de combustible

para el viaje de vuelta a su ubicación actual. Además, representa la distancia que cubrirá el barco antes de que se agote el combustible.

- **Nota:** La autonomía estimada de combustible se calcula solo a partir del ajuste Combustible restante, no se usa la información de los sensores de nivel. Al registrar el repostaje, debe seleccionar Fijar lleno o Añadir combustible... Para que el indicador de autonomía realice estimaciones precisas.

## Indicador de combustible

El indicador de combustible de la página Viajes y el indicador de consumo se muestran según los ajustes de la página Configuración de la embarcación. Debe seleccionar el tipo Sensor de consumo de combustible restante.

- Combustible consumido por el motor(s)
- Sensor de nivel del depósito de combustible(s)

- **Nota:** Estas opciones solo se aplican a la página Viajes y el gráfico de consumo.



### Grabación del repostaje

Seleccione el botón Combustible para grabar la cantidad que reposta. La información del repostaje se usa para calcular la cantidad de combustible restante.

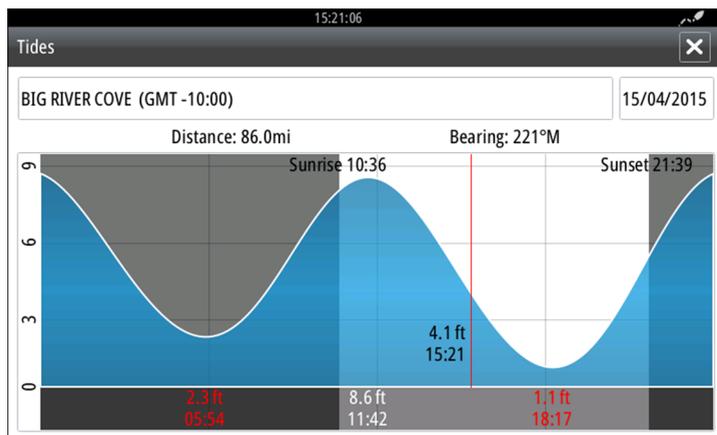
## Indicador Marea

El indicador Marea de la página Viajes muestra la altura de las mareas en la estación de mareas seleccionada.



### Estaciones y gráficos de mareas

Las estaciones de mareas en las tarjetas de cartas ofrecen información de las mareas. Seleccione el botón Marea para ver gráficos de mareas y especificar la estación de mareas desde la que desea consultar la información. Si no selecciona ninguna estación, se usará la información de la estación de mareas más cercana.



## Ver grabaciones de viajes

Los viajes grabados se incluyen en la pestaña Histórico del panel Viajes. Para ver información detallada del viaje, seleccione un viaje en la lista.

**TripIntel** SIMULATING... \$ 1000 006™ 11:51:41 am 21.4m

Information **History**

Today's activity

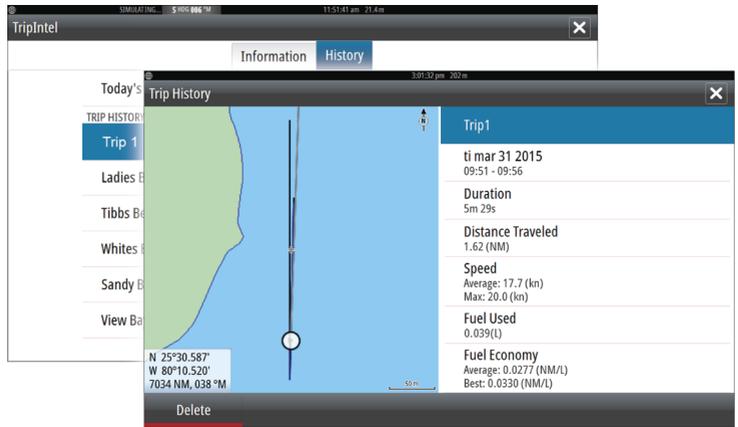
TRIP HISTORY

<b>Trip 1</b>	14m 37s	4.39 NM
Ladies Bay-Karaka B	11m 10s	3.62 NM
Tibbs Beach-Coxs Bay	45m 10s	14.10 NM
Whites Bay-Sandy Bay	37m 45s	11.37 NM
Sandy Bay-Little Bay	17m 13s	5.03 NM
View Bay- Shelly Bay	1h 14m	20.00 NM

## Cambio del nombre de las grabaciones de viajes

A los viajes se les asignan nombres genéricos cuando se crean. Puede cambiar el nombre del viaje por otro más significativo seleccionándolo en la lista Histórico y seleccionando el nombre en el cuadro de diálogo de detalles Histórico de viajes. De esta forma se

abre el cuadro de diálogo Nombre del viaje, donde puede cambiar el nombre.



# 8

## Piloto automático

Si se ha conectado un procesador de piloto automático compatible al sistema, se incluyen las funciones de piloto automático en el sistema.

El sistema no permite más de un procesador de piloto automático en la red.

La unidad de visualización detecta automáticamente el procesador de piloto automático disponible en la red y presenta los ajustes, la configuración y las opciones de usuario del procesador conectado.

Para obtener más información sobre cómo instalar y configurar un procesador de piloto automático, consulte los manuales independientes que se incluyen con el procesador de piloto automático.

### Navegación segura con piloto automático

**⚠ Advertencia:** El piloto automático es una ayuda de navegación de gran utilidad, pero NO debe considerarse un sustituto de un navegante humano.

**⚠ Advertencia:** Debe haber disponible una tecla física del modo En espera para el sistema de piloto automático.

### Activación del piloto automático

Active el piloto automático desde cualquier panel seleccionando la opción del piloto automático en la barra de control y, a continuación, seleccionando un modo en el controlador del piloto automático.

El piloto automático también se puede activar en el modo de navegación desde las aplicaciones al seleccionar navegar hacia el cursor, un waypoint o una ruta.



## Paso del modo automático al gobierno manual

Puede cambiar el piloto automático al modo En espera desde cualquier modo de funcionamiento automático del controlador del piloto automático o pulsando una tecla de modo En espera.

- **Nota:** Si la unidad se ha conectado a un sistema EVC a través de un ordenador SG05, puede tomar control manual del gobierno independientemente del modo del piloto automático. Consulte "*Uso del piloto automático en un sistema EVC*" en la página 90.

## Indicación del piloto automático en las páginas



- 1 Barra de control
- 2 Controlador del piloto automático
- 3 Indicación del piloto automático en la barra de estado

## Indicación del modo de piloto automático en la barra de estado

La barra de estado muestra información del piloto automático siempre que haya un procesador de piloto automático conectado a la red.

Se incluyen iconos si el piloto automático está pasivo o bloqueado por otra unidad de control del piloto automático.

## Controlador de piloto automático

Seleccione Piloto automático en la barra de control para activar el controlador del piloto automático.

El controlador del piloto automático tiene una posición fija en la parte izquierda de la página.

Cierre el controlador del piloto automático seleccionando Cerrar/ Atrás en el controlador del piloto automático.

También puede cerrar el controlador del piloto automático seleccionando Piloto automático u otro botón de la barra de control.

Vuelva a abrirlo seleccionando Piloto automático en la barra de control.

Están disponibles las siguientes páginas del controlador del piloto automático:

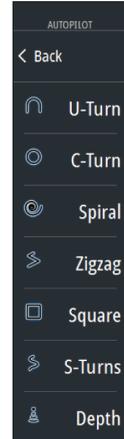
- El controlador del piloto automático, que indica información sobre el modo activo, el rumbo, el timón y otros datos de gobierno en función del modo de piloto automático activo. Solo pueden hacerse ajustes manuales al rumbo establecido cuando los indicadores de flecha de babor y estribor están iluminados en rojo y verde.
- La selección del modo incluye acceso a la selección de patrón de giro.
- Selección de giros prefijados, disponible en el modo Mantener rumbo.



Controlador de piloto automático



Selección del modo



Selección de patrón de giro

## Panel del piloto automático

El panel de piloto automático se utiliza para mostrar datos de navegación. Se puede mostrar como un panel de pantalla completa o en una página con varios paneles.

→ **Nota:** Para que el panel del piloto automático esté disponible, active la opción para mostrar las funciones del piloto automático en Avanzado, en la sección Características del cuadro de diálogo Ajustes Sistema.

El número de campos de datos incluido en el panel del piloto automático depende del tamaño del panel disponible.



## Campos de datos

En el panel de piloto automático se utilizan las siguientes abreviaturas:

CTS	Rumbo a gobernar
DTD	Distancia al destino
DTW	Distancia al siguiente waypoint
SOG	Velocidad sobre el fondo
COG	Rumbo sobre el fondo
XTE	Error de derrota (L: izquierda o R: derecha)

## Modos de piloto automático

El piloto automático ofrece distintos modos de gobierno. El número de modos y las funciones disponibles dentro de cada modo dependen del procesador de piloto automático, el tipo de embarcación y los dispositivos de entrada disponibles, tal como se explica en la descripción de los siguientes modos de gobierno.

### Modo Standby (en espera)

El modo Standby (en espera) se utiliza cuando el usuario gobierna la embarcación con el timón. Para poner el piloto automático en el modo En espera desde cualquier modo de funcionamiento, seleccione el botón del modo En espera en el controlador del piloto automático o pulse una tecla de modo En espera.

### Gobierno asistido Non-Follow Up (NFU)

En modo NFU, se utilizan los botones de flecha de babor y estribor en el controlador del piloto automático para controlar el timón. El timón se moverá mientras presione el botón.

- Para activar el modo NFU, seleccione el botón de flecha de babor o estribor en el controlador del piloto automático cuando el piloto automático esté en modo En espera o FU.

Para volver al modo En espera, seleccione la opción En espera en el controlador del piloto automático o pulse una tecla del modo En espera.

## Gobierno FU

→ **Nota:** El modo FU solo está disponible si dispone de un control remoto en el sistema. La unidad multifunción no tiene un botón giratorio.

En el modo FU, se usa el botón giratorio para establecer el ángulo del timón. Pulse el botón giratorio y, a continuación, gírelo para establecer el ángulo del timón. El timón se mueve hasta alcanzar el ángulo establecido y se detiene.

- Puede seleccionar el modo FU desde el controlador del piloto automático
- **Nota:** Si el controlador del piloto automático está cerrado o si hay un cuadro de diálogo de alarma activado en la unidad que controla el piloto automático en el modo FU, el piloto automático cambia de forma automática al modo En espera.

**⚠ Advertencia:** En el modo FU, no es posible hacerse con el control manual del timón.

## Modo Automático (mantener rumbo)

En el modo AUTO (Mantener rumbo), el piloto automático emite los comandos de timón necesarios para gobernar automáticamente la embarcación en un rumbo establecido.

Cambie al modo AUTO seleccionando la opción del modo Mantener rumbo del controlador del piloto automático. Cuando este modo está seleccionado, el piloto automático selecciona el rumbo del barco actual como el rumbo fijado.

### **Cambio del rumbo establecido en el modo AUTO (Mantener rumbo)**

El rumbo se ajusta mediante los botones de flecha de babor y estribor del controlador del piloto automático.

El cambio de rumbo se ejecuta de forma inmediata. El nuevo rumbo se mantiene hasta que se establezca un nuevo curso.

### **Captura de rumbo**

Cuando la embarcación gira en el modo AUTO, al restablecer de forma instantánea el modo, se activa la función de captura de

rumbo. Esta acción cancela automáticamente el giro y la embarcación continúa según el rumbo establecido por el compás en el momento justo en que reactivó el modo.

## Virada en modo AUTO

→ **Nota:** La función de virada solo está disponible cuando el tipo de embarcación se fija en Velero.

→ **Nota:** Solo deberá probarse la virada en condiciones de mar en calma y poco viento para descubrir cómo se comporta la embarcación. Debido a la gran variedad de embarcaciones (desde barcos de crucero hasta embarcaciones de regata), el comportamiento de cada una es distinto a la hora de realizar viradas.

La virada en modo AUTO (Mantener rumbo) es diferente a la virada en modo VIENTO. En el modo AUTO, el ángulo de virada es fijo y está definido por el usuario. Para obtener más información, consulte "*Virada en modo VIENTO*" en la página 86.

Puede iniciar la función de virada desde el modo AUTO.

Al seleccionar la dirección de virada, el piloto automático cambia el rumbo actual de acuerdo al ángulo de virada establecido.

## Modo Sin deriva

El modo Sin Deriva combina el piloto automático y la información de posición del GPS.

En modo Sin Deriva el barco se gobierna a lo largo de una línea de rumbo calculada en una dirección establecida por el usuario. Si el rumbo de la embarcación se desvía del original debido a las corrientes o al viento, seguirá la línea con un ángulo de deriva.

1. Dirija la embarcación hacia el rumbo deseado.
2. Active el modo Sin Deriva. El piloto automático trazará una línea de demora invisible a partir del rumbo actual desde la posición del barco.

A diferencia de lo que ocurre en el modo AUTO (Mantener rumbo), ahora, el piloto automático utiliza la información de posición para calcular el error de derrota y mantiene el track recto de forma automática.



Puede utilizar los botones de flecha de babor/estribor del panel en el controlador del piloto automático para restablecer la línea de rumbo mientras esté en modo Sin deriva.

## Evitar obstáculos

Si debe evitar un obstáculo en el modo Sin deriva, puede establecer el piloto automático en modo En espera y utilizar la opción de gobierno asistido o el timón hasta que deje atrás el obstáculo.

Si regresa al modo Sin Deriva antes de que transcurran 60 segundos, puede continuar en la línea de rumbo anterior.

Si no responde, el cuadro de diálogo desaparece y el piloto automático pasa al modo Sin deriva con el rumbo actual como línea de rumbo.

## Modo NAV

**⚠ Advertencia:** El modo **NAV** solo debe usarse en mar abierto.

Puede usar el piloto automático para dirigir de forma automática la embarcación hasta la posición de un waypoint específico o a lo largo de una ruta predefinida. La información de posición del GPS se utiliza para cambiar el rumbo a gobernar, mantener la embarcación dentro de la línea de la ruta y avanzar al waypoint de destino.

→ **Nota:** Para lograr un gobierno de navegación satisfactorio, GO XSE debe contar con información de posición válida. La función de gobierno automático debe probarse y validarse antes de entrar en el modo NAV.

### Inicio de la navegación automática

Al iniciar la navegación por una ruta o hasta un waypoint desde el panel de cartas, se le pedirá que establezca el piloto automático en el modo NAV. Si rechaza esta solicitud, puede iniciar el modo NAV desde el controlador del piloto automático.

→ **Nota:** La solicitud para establecer el piloto automático en el modo de navegación se desactiva si el tipo de embarcación se ha establecido como Velero en el cuadro de diálogo Calibración Piloto Automático. Para iniciar la navegación, debe seleccionar el modo NAV en el controlador del piloto automático.

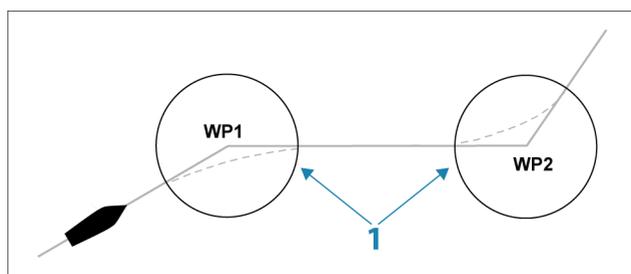
Cuando se inicie el modo NAV, el piloto automático mantendrá la embarcación en la etapa de forma automática.

Cuando la embarcación alcance el círculo de llegada de un punto de ruta, el piloto automático emite una advertencia sonora y muestra un cuadro de diálogo con la nueva información de curso. Si el cambio de rumbo requerido para llegar al siguiente waypoint es menor que el límite de cambio de navegación, el piloto automático cambia el rumbo automáticamente. Si el cambio de rumbo requerido para llegar al siguiente waypoint de una ruta es mayor que el límite establecido, se le pedirá que verifique si el cambio de rumbo es aceptable.

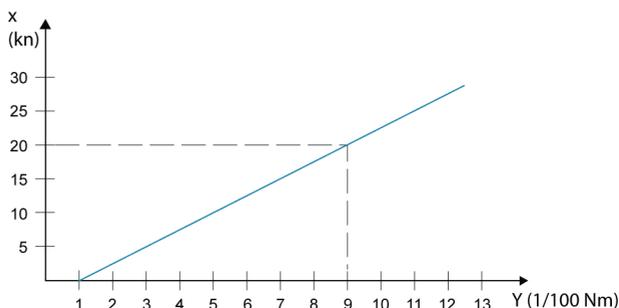
→ **Nota:** Para obtener información acerca de los ajustes de navegación, consulte "*Ajustes de navegación*" en la página 67.

### Círculo de llegada del waypoint

El radio de llegada define el punto en el que se inicia un giro cuando se navega según una ruta establecida.



El círculo de llegada (1) debe ajustarse de acuerdo a la velocidad de la embarcación. Cuanto mayor sea la velocidad, mayor deberá ser el círculo. El objetivo es que el piloto automático comience el cambio de rumbo a tiempo para girar con suavidad hacia la etapa siguiente. La figura que aparece a continuación puede usarse para seleccionar el círculo de waypoint apropiado al crear una ruta.



**Eje X** = Velocidad de la embarcación en nudos

**Eje Y** = Círculo de llegada, radio en 1/100 Nm

Ejemplo: a una velocidad de 20 nudos debe usarse un radio de llegada de 0,09 Nm.

→ **Nota:** La distancia entre dos waypoints cualquiera de una ruta no debe ser menor que el radio del círculo de llegada de un waypoint.

## Modo VIENTO

→ **Nota:** El modo VIENTO solo estará disponible si el sistema se ha configurado para el tipo de embarcación Velero en el cuadro de diálogo Calibración Piloto Automático. Este modo no está disponible para los procesadores de piloto automático NAC-1 ni AC70. No es posible activar el modo VIENTO si falta información del viento.

Cuando se activa el modo VIENTO, el piloto automático captura el ángulo de viento actual como referencia de gobierno y ajusta el rumbo de la embarcación para mantener dicho ángulo.

Cambie al modo VIENTO seleccionándolo en el controlador del piloto automático.

⚠ **Advertencia:** En modo VIENTO el piloto automático gobierna la embarcación hacia el ángulo de viento real o aparente y no hacia el rumbo del compás. Cualquier cambio del viento podría provocar que el gobierno de la embarcación tomase una ruta no deseada.



## Virada en modo VIENTO

→ **Nota:** La función de virada del modo VIENTO solo estará disponible si el tipo de embarcación se ha establecido como Veleros en el cuadro de diálogo Calibración Piloto Automático y no está disponible para procesadores de piloto automático NAC-1 ni AC70.

Puede realizarse la virada en el modo VIENTO cuando se navega con viento aparente o real como referencia. En cualquier caso, el ángulo de viento real debe ser menor de 90 grados.

La operación de virada/trasluchada refleja el ángulo de viento fijado en el rumbo opuesto.

→ **Nota:** Solo deberá probarse la virada en condiciones de mar en calma y poco viento para descubrir cómo se comporta la embarcación. Debido a la gran variedad de embarcaciones (desde barcos de crucero hasta embarcaciones de regata), el comportamiento de cada una es distinto a la hora de realizar viradas.

La ratio de giro durante la virada viene determinada por el tiempo de virada definido en la configuración de parámetros de navegación a vela. El tiempo de virada también está controlado por la velocidad de la embarcación para evitar la pérdida de velocidad durante la maniobra.

Puede iniciar la función de virada desde el modo Viento.

Al iniciar una virada, el piloto automático iguala inmediatamente el ángulo de viento definido en el lado opuesto de la proa.

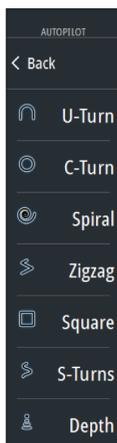
Puede interrumpir la operación de virada seleccionando el modo En espera, volviendo a conectar el modo VIENTO o empleando la opción Mantener el rumbo o Sin deriva.

## Trasluchada

Se puede trasluchar cuando el ángulo de viento real es mayor de 120°.



El mejor momento para trasluchar está determinado por la velocidad de la embarcación; debe hacerse tan rápido como sea posible sin perder el control.



## Gobierno por patrón de giro

En el modo AUTOMÁTICO, el piloto automático incluye una serie de funciones de gobierno por giro automático.

→ **Nota:** La opción de gobierno por giro no está disponible si el tipo de embarcación se ha establecido como Velero en el cuadro de diálogo Calibración Piloto Automático, en cuyo caso aparecerá la función de virada/trasluchada.

### Comienzo de un giro

Puede iniciar el giro seleccionando el icono de giro correspondiente y, a continuación, las opciones de babor o de estribor en el cuadro de diálogo de giro para seleccionar la dirección.

### Cancelación del giro

Puede cancelar el giro en la página de giros del controlador del piloto automático.

En cualquier momento durante el giro puede seleccionar En espera en el controlador del piloto automático o Piloto automático en espera en el cuadro de diálogo Controles del sistema para volver al modo En espera y al gobierno manual.

### Variables de giro

Las opciones de gobierno por giro, excepto el giro en U, ofrecen ajustes que pueden definirse antes de comenzar el giro y algunos que pueden ajustarse durante la maniobra.

### Giro en U

Con el giro en U se gira 180°, de modo que la dirección del rumbo nuevo es opuesta a la del fijado.

El ratio de giro es idéntico al ajuste Límite de giro. No puede cambiarse durante el giro.

→ **Nota:** Consulte el manual de instalación de GO XSE, que está disponible por separado, para obtener información sobre el ajuste Límite de giro.

### C-turn (Giro en C)

Gobierna la embarcación en círculo.

La ratio de giro puede ajustarse antes y durante el giro en el cuadro de diálogo correspondiente. Si se aumenta, la embarcación trazará un círculo más pequeño.

### **Spiral turn (Giro en espiral)**

Al realizar un giro en espiral, la embarcación gira en espiral con un radio creciente o decreciente. Debe establecer el radio inicial antes de iniciar el giro y el cambio por giro durante el giro. Si el cambio por giro se establece en cero, la embarcación girará en círculo. Los valores negativos indican un radio decreciente, mientras que los valores positivos indican un radio creciente.

### **Zigzag turns (Giros en zigzag)**

Gobierna la embarcación según un patrón de zigzag.

Al navegar en zigzag, debe fijarse el cambio de rumbo inicial antes de comenzar el giro.

Durante el giro, puede modificar el rumbo principal, el cambio de rumbo y la distancia de las etapas.

### **Square turn (Giro cuadrado)**

Hace que la embarcación gire 90° de forma automática después de recorrer una distancia de etapa definida.

En cualquier momento durante el giro puede cambiar el rumbo principal y la distancia de la etapa hasta que la embarcación realice un nuevo giro de 90°.

### **S Lenta**

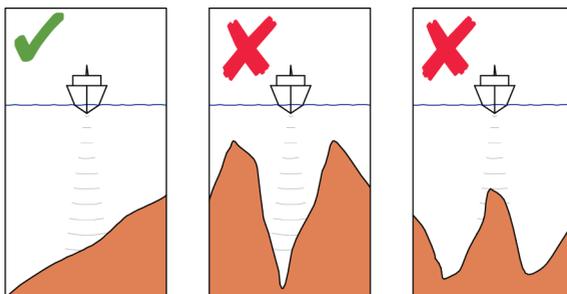
Hace que la embarcación realice virajes por el rumbo establecido.

Durante el giro, puede modificar el cambio de rumbo y el radio de giro.

### **Seguimiento de contorno de profundidad, DCT™**

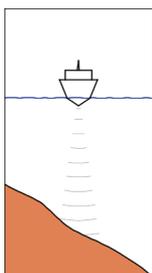
Si el sistema recibe datos de una sonda, el piloto automático puede configurarse para seguir un contorno de profundidad.

⚠ **Advertencia:** No utilice esta función a menos que el fondo del mar sea adecuado. No la utilice en aguas con rocas y grandes variaciones de profundidad en poca distancia.

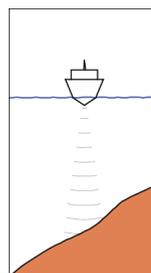


Utilice el siguiente procedimiento para activar el gobierno por DCT:

1. Asegúrese de que dispone de información de profundidad en el panel o en un instrumento de profundidad independiente.
2. Dirija la embarcación hacia la profundidad que desea seguir y en la dirección del contorno de profundidad.
3. Active el modo **AUTO** (Automático), seleccione la opción de gobierno de contorno de profundidad y observe la lectura de profundidad.
4. Seleccione la opción de babor o estribor en el cuadro emergente del giro para iniciar el gobierno de contorno de profundidad para seguir la inclinación del fondo a estribor o a babor:



*Opción de babor  
(la profundidad aumenta a babor)*



*Opción de estribor  
(la profundidad aumenta a estribor)*

Los siguientes parámetros están disponibles para el seguimiento de contorno de profundidad:

### **Ganancia de profundidad**

Este parámetro determina la relación entre el timón comandado y el desvío con respecto al contorno de profundidad seleccionado. Cuanto mayor sea el valor de ganancia de profundidad, mayor es el uso del timón.

Si el valor es demasiado bajo, lleva bastante tiempo compensar el desvío con respecto al contorno de profundidad establecido y el piloto automático no puede mantener la embarcación en la profundidad seleccionada.

Si el valor es demasiado alto, el desvío aumenta y el gobierno es inestable.

### **Ángulo transversal de contorno( (CCA)**

El CCA hace referencia a un ángulo que se agrega o se resta del curso fijado.

Permite que la embarcación realice virajes alrededor de la profundidad de referencia con movimientos en S lenta.

Cuanto mayor sea el valor de CCA, mayores serán los virajes permitidos. Si el valor de CCA se establece en cero, no se realizará ningún viraje en S.

## **Uso del piloto automático en un sistema EVC**

Si la unidad GO XSE se ha conectado a un sistema de control electrónico de la embarcación (EVC) a través de un ordenador SG05, puede tomar control manual del gobierno independientemente del modo del piloto automático.

El indicador de modo del controlador del piloto automático se sustituye por un guion, lo que indica la anulación del EVC.

El sistema vuelve al control de la unidad GO XSE en el modo en espera si el sistema EVC no ejecuta ningún comando de timón durante un tiempo predefinido.

## **Ajustes del piloto automático**

Los ajustes del piloto automático se pueden dividir entre ajustes configurados por el usuario y los ajustes configurados durante la instalación y puesta en marcha del sistema de piloto automático.

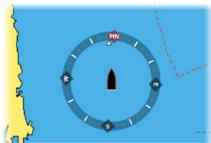
- Los ajustes del usuario pueden cambiarse por diversas condiciones operativas o preferencias del usuario.
- Los ajustes de instalación se definen durante la puesta en marcha del sistema de piloto automático. No se deben realizar modificaciones posteriores a estos ajustes.

Tanto los ajustes de usuario como los ajustes de instalación dependen del procesador de piloto automático que esté conectado al sistema.

Las siguientes secciones describen los ajustes que el usuario puede modificar. Los ajustes de instalación están disponibles en la documentación incluida con el procesador de piloto automático.

## Ajustes del usuario comunes

Los siguientes ajustes del usuario son comunes a todos los pilotos automáticos.



### Compás de carta

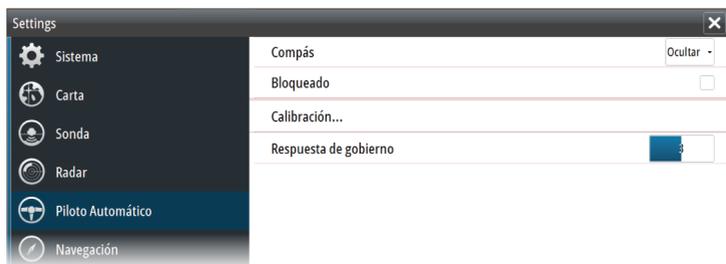
Puede mostrarse un símbolo de compás alrededor de la embarcación en el panel de carta. Este símbolo se desactivará cuando se coloque el cursor en el panel.

### Bloqueo del funcionamiento del piloto automático desde una unidad

Puede bloquear una unidad para impedir el uso no autorizado del piloto automático. Cuando la unidad esté bloqueada, se indicará con un símbolo de candado y texto en el controlador del piloto automático. En una pantalla bloqueada, no se pueden seleccionar modos automáticos.

→ **Nota:** La función de bloqueo no está disponible en una unidad en la que esté activo el control del piloto automático.

## Ajustes del usuario específicos de NAC 1



### Respuesta de gobierno

Se usa para aumentar o reducir la sensibilidad del gobierno. Un nivel de respuesta bajo reduce la actividad del timón y ofrece un gobierno más *suave*. Un nivel de respuesta alto aumenta la actividad del timón y ofrece un gobierno más *brusco*. Un nivel de respuesta demasiado alto provocará que el barco realice movimientos en *S*.

## Ajustes del usuario específicos de NAC2/NAC3



### Gobierno

Estas opciones permiten cambiar de forma manual los parámetros de alta o baja velocidad que se han establecido durante la puesta en marcha del procesador de piloto automático. Para obtener más información, consulte la documentación del procesador de piloto automático que está disponible por separado.



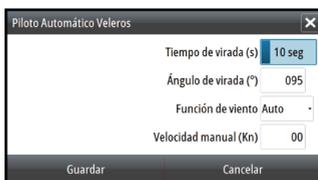
Al seleccionar la opción de baja velocidad o de alta velocidad se abren cuadros de diálogo en los que se pueden cambiar los siguientes parámetros.

- Ratio de giro: ratio de giro deseado que se utiliza al girar en grados por minuto.
  - Ganancia timón: este parámetro determina la relación entre el timón comandado y el error de rumbo. Cuanto mayor sea el valor de ganancia de timón, mayor es el uso del timón. Si el valor es demasiado pequeño, se tardará más tiempo en compensar un error de rumbo y el piloto automático no podrá mantener un curso continuo. Si el valor es demasiado alto, el desvío aumentará y el gobierno será inestable.
  - Contratimón: relación entre el cambio en el error de rumbo y el timón aplicado. Cuanto mayor sea el valor de contratimón más rápido se reducirá el timón aplicado al aproximarse al rumbo establecido.
  - Compensación automática: controla la intensidad con la que el piloto automático aplicará el timón para compensar un offset de rumbo constante, por ejemplo, cuando fuerzas externas como el viento o la corriente afectan al rumbo. La compensación automática inferior le proporcionará una eliminación más rápida de un offset de rumbo constante.
- **Nota:** En el modo VRF este parámetro controla la constante de tiempo de la estimación del timón. Un valor inferior hace que la estimación del timón sea más rápida, es decir, que alcance con mayor rapidez los movimientos del barco.
- Min. timón: define cómo el sistema mueve el timón al cambiar del gobierno manual a un modo automático.
    - Centro: mueve el timón a la posición "cero".
    - Real: mantiene el offset del timón.

- Límite timón: determina el movimiento máximo del timón (en grados) desde la posición de crujía que el piloto automático puede ordenar al timón en los modos automáticos. El ajuste Límite timón solo se activa durante el gobierno automático en cursos en línea recta; NO durante cambios de curso. Este ajuste no afecta al gobierno sin seguimiento.
- Límite fuera rumbo: define el límite para la activación de la alarma de fuera de rumbo. Cuando el desvío del rumbo real con respecto al rumbo establecido supera el límite seleccionado, se activa una alarma.
- Respuesta track: define con qué rapidez debe responder el piloto automático después de registrar una distancia transversal a la derrota.
- Ángulo de acercamiento al track: define el ángulo utilizado cuando el barco se aproxima a una etapa. Este ajuste se utiliza tanto al iniciar la navegación como cuando utiliza offset de track.
- Ángulo de confirmación de cambio de curso: define los límites para el cambio de curso al próximo waypoint de la ruta. Si el cambio de curso es mayor que el límite establecido, se le pedirá que verifique si el cambio es aceptable.

## Navegar a vela

→ **Nota:** Los parámetros de navegación solo están disponibles cuando el tipo de embarcación se fija en Veleros.



Esta opción permite cambiar de forma manual los parámetros que se han establecido durante la puesta en marcha del procesador de piloto automático. Para obtener más información sobre los ajustes, consulte la documentación específica del procesador de piloto automático.

- Tiempo de virada: controla el régimen de viraje (tiempo de virada) al virar en el modo VIENTO.

- Ángulo de virada: controla el ángulo en que virará el barco, entre 50° y 150° en modo Automático.
- Función de viento: seleccione la función de viento que utilizará el piloto automático cuando esté en modo VIENTO.
  - Automático:
    - Si el ángulo de viento real (TWA) es  $<70^\circ$ : el modo VIENTO utilizará el ángulo de viento aparente.
    - Si el ángulo de viento real (TWA) es  $\geq 70^\circ$ : el modo VIENTO utilizará el ángulo de viento real.
  - Aparente
  - Real
- Velocidad manual: si no hay datos de velocidad del barco ni de SOG disponibles o fiables, se puede introducir un valor manual para la fuente de velocidad que el piloto automático utilizará para los cálculos de gobierno.

# 9

## Radar

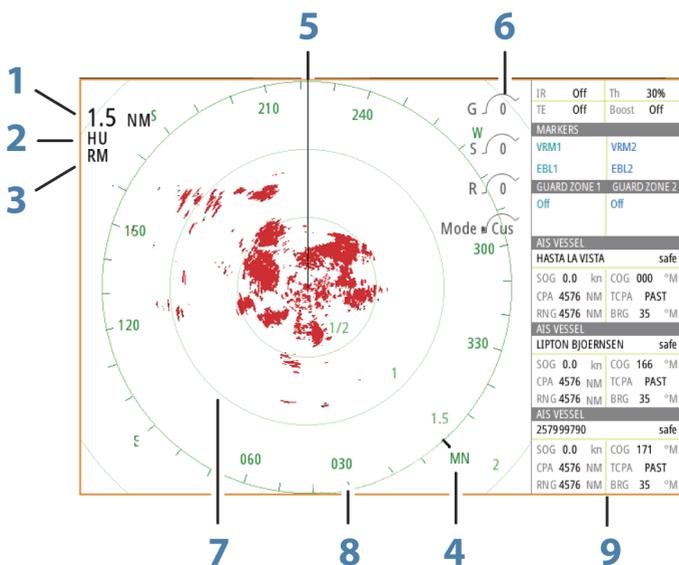
→ **Nota:** El radar está disponible si la unidad tiene una conexión de radar en la parte posterior.

El panel del radar puede configurarse como vista de pantalla completa o combinarse con otros paneles.

La imagen de radar también puede superponerse en un panel de carta. Para obtener más información, consulte "*Superposición de cartas*" en la página 40.

→ **Nota:** Para la superposición de radar, se requieren datos de un sensor de rumbo o compás a fin de garantizar la orientación correcta con la carta.

### Panel Radar



- 1 Escala
- 2 Orientación
- 3 Movimiento
- 4 Compás\*

- 5 Línea de rumbo\*
- 6 Controles giratorios
- 7 Anillos de escala\*
- 8 Marcas de escala\*
- 9 Barra de datos

\* Simbología opcional del radar.

La simbología del radar se puede activar o desactivar de forma colectiva en el menú del radar, o de forma individual como se describe en el "*panel de ajustes del radar*" en la página 118.

## Radar dual

Puede conectarse a cualquier combinación de dos radares compatibles y ver ambas imágenes de radar al mismo tiempo.

→ **Nota:** Si un radar de pulsos o Halo y un radar Broadband transmiten imágenes simultáneamente en el mismo barco, aparecerán interferencias en el radar Broadband en la mayoría de las escalas. Se recomienda transmitir solamente con un radar al mismo tiempo. Por ejemplo, transmitir con un radar Broadband para navegación normal, o con un radar de pulsos o Halo para localizar frentes meteorológicos, definir líneas de costa a distancia y detectar racones.

Para seleccionar un panel de radar dual, mantenga pulsado el botón de la aplicación Radar, que se encuentra en la página de **inicio**, o cree una página favorita con dos paneles de radar.

## Selección de la fuente de radar

Para especificar un radar en el panel Radar, seleccione una de las opciones disponibles en el menú de fuentes de radar. Si tiene varios paneles de radar, puede establecer una fuente distinta para cada panel. Active uno de los paneles y, a continuación, seleccione uno de los radares disponibles en el menú de fuentes de radar. Repita el proceso con el segundo panel, seleccionando una opción de radar alternativa.

→ **Nota:** El número de 3 dígitos coincide con los 3 últimos dígitos del número de serie del radar.

## Superposición de radar

Puede superponer la imagen de radar en la carta. Esto puede ayudarle a interpretar fácilmente la imagen de radar relacionando los blancos del radar con los objetos en la carta.

→ **Nota:** Debe haber un sensor de rumbo en el sistema para la superposición de radares.

Al seleccionar la superposición de radar, las funciones operativas básicas del radar están disponibles en el menú del panel de carta.

### Selección de la fuente de superposición de radar en paneles cartográficos

Para seleccionar la fuente de radar para superposición en paneles cartográficos, utilice la opción **Opciones de Radar > Fuentes** del menú Carta.

Para superposición de radar en páginas con más de un panel cartográfico, es posible configurar diferentes fuentes de radar para cada panel. Active uno de los paneles y, a continuación, seleccione uno de los radares disponibles en el menú de fuentes de radar. Repita el proceso con el segundo panel cartográfico, seleccionando una opción de radar alternativa.

## Modos operativos del radar

Los modos de operación del radar se controlan desde el menú del radar. Los siguientes modos están disponibles:

### Apagado

El escáner de radar está desconectado. **Apagado** solo está disponible cuando el radar se encuentra en modo de espera.

### Standby (en espera)

El escáner del radar está encendido, pero el radar no está transmitiendo.

→ **Nota:** También puede poner el radar en modo "Standby" (en espera) desde el cuadro de diálogo **Controles del sistema**.



## Luz de Halo

Controla los niveles de iluminación azul del pedestal del Radar Halo. Existen cuatro niveles de iluminación. La iluminación solo puede ajustarse cuando el radar está en modo de espera.

→ **Nota:** Puede que el uso de la iluminación azul del pedestal no esté aprobado en la ubicación de su embarcación. Consulte la normativa para embarcaciones aplicable a su región antes de encender la iluminación azul.

## Transmitir

El escáner está encendido y transmitiendo. Los blancos detectados se muestran en la pantalla del radar.

→ **Nota:** También puede poner el radar en modo de transmisión desde el cuadro de diálogo **Controles del sistema**.

## Escala del radar

Puede ajustar la escala del radar seleccionando los iconos de zoom en el panel del radar.

## Doble escala

(Sólo para radar Broadband 4G y Halo)

Cuando esté conectado a un radar Broadband 4G o Halo, podrá activar el radar en modo Doble escala.

El radar se muestra en el menú de fuentes del radar como dos fuentes de radar virtuales: A y B. Los controles de escala y de radar de cada fuente de radar virtual son completamente independientes. Es posible seleccionar una fuente para un panel cartográfico o de radar en particular siguiendo los mismos pasos que los descritos en la sección de "*selección de fuentes de radar*" en la página 97.

→ **Nota:** Algunos controles relacionados con las propiedades físicas del propio radar no son independientes de la fuente. Dichos controles son el escaneo rápido, la altura de la antena y la alineación de demora.

El dispositivo MARPA es completamente independiente y es capaz de rastrear hasta 10 blancos para cada fuente de radar virtual.

Asimismo, es posible definir hasta dos Zonas de Guarda independientes para cada fuente de radar virtual.

## Uso del cursor en un panel de radar

Por defecto, el cursor no se muestra en un panel de radar.

Al colocar el cursor en el panel de radar, se muestra la ventana de posición del cursor y aparecen las opciones de menú del cursor.

Para quitar el cursor y los elementos del cursor del panel, seleccione **Borrar cursor** o pulse la tecla **X**.

### Ir a Cursor

Para iniciar la navegación hasta una posición seleccionada en la imagen, coloque el cursor sobre el panel y utilice la opción **Ir a Cursor** del menú.

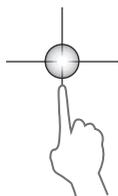
### Función de asistencia del cursor

La función de asistencia del cursor permite un ajuste y una colocación precisos del cursor sin cubrir la información con el dedo.

Active el cursor en el panel y, a continuación, mantenga el dedo sobre la pantalla para cambiar el símbolo del cursor a un círculo de selección, que aparece encima del dedo.

Sin levantar el dedo de la pantalla, arrastre el círculo de selección a la posición deseada.

Si levanta el dedo de la pantalla, el cursor vuelve al funcionamiento normal.



## Almacenamiento de waypoints

Puede guardar un waypoint en una ubicación seleccionada colocando el cursor en el panel y, a continuación, seleccionando la opción New waypoint (Nuevo waypoint) en el menú.



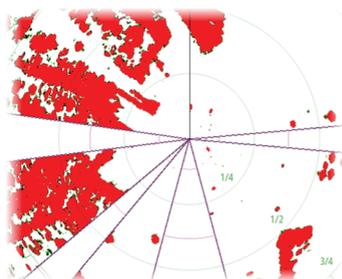
En los paneles Carta y Nav, puede guardar un waypoint en la posición actual de la embarcación, cuando el cursor no está activo, seleccionando la opción Nuevo waypoint en el menú.

## Borrado de sectores de radar

(Radar Halo solo)

Puede definir hasta cuatro sectores en el PPI en los que no se transmiten datos de radar. Esto le permite eliminar las interferencias causadas por los sistemas de la embarcación o por un radar secundario. El borrado ocurre en la imagen de radar principal y en la superposición de radar en la carta. Los sectores habilitados aparecen delineados en color magenta, con 3 arcos que cruzan la zona de borrado. Para especificar el borrado de sectores de radar, consulte el manual de instalación del radar Halo.

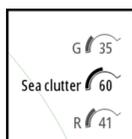
→ **Nota:** La función de borrado de sectores de radar solo está disponible con el radar Halo.



*Radar PPI principal*



*Radar superpuesto en la carta*



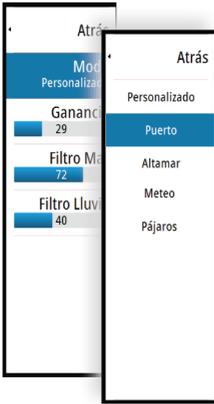
## Ajuste de la imagen de radar

Puede mejorar la imagen del radar ajustando la sensibilidad del radar y filtrando las señales de eco aleatorias provocadas por las condiciones meteorológicas y del mar.

También puede ajustar los ajustes de imagen desde el menú del radar.

## Modos de uso del radar

(Radar Halo solo)



Los modos de uso del radar están disponibles con ajustes de control predeterminados óptimos para diferentes entornos. Los siguientes modos están disponibles:

- **Personalizado:** en este modo, todos los controles de radar pueden ajustarse y mantenerse después de un ciclo de apagado y encendido de radar o de un cambio de modo. Las opciones predeterminadas de radar están configuradas para uso general.
- **Puerto:** en este modo los ajustes de radar se optimizan para áreas como vías navegables concurridas y grandes estructuras construidas por el hombre, donde se necesita una buena discriminación de blancos y rápidas actualizaciones de imagen.
- **Altamar:** en este modo, los ajustes de radar se optimizan para las condiciones de alta mar; hace que los blancos sean más grandes y fáciles de ver.
- **Meteo:** en este modo, los ajustes del radar se optimizan para obtener la mejor detección y presentación con interferencias por lluvia. La velocidad de actualización de la imagen es más lenta y la profundidad de color aumenta.
- **Pájaros:** en este modo, los ajustes del radar se optimizan para obtener la mejor detección de aves. El radar se está configurado para el máximo nivel de sensibilidad. Este modo no está recomendado para su uso en entornos portuarios congestionados.

No todos los controles son ajustables en cada uno de los modos. La siguiente lista muestra los controles preestablecidos y la adaptabilidad de cada control.

### Escala

Personalizado: ajustable  
 Puerto: completa\*  
 Altamar: completa\*  
 Meteo: completa\*  
 Pájaros: hasta 24 nm

### Umbral

Personalizado: ajustable  
 Puerto: 30%  
 Altamar: 30%  
 Meteo: 0%  
 Pájaros: 0%

### Ganancia

Personalizado: ajustable  
 Puerto: ajustable  
 Altamar: ajustable  
 Meteo: ajustable  
 Pájaros: ajustable

### Expansión de Blancos

Personalizado: ajustable  
 Puerto: bajo  
 Altamar: medio  
 Meteo: apagado  
 Pájaros: apagado

### **Mar**

Personalizado: ajustable  
Puerto: ajustable  
Altamar: ajustable  
Meteo: ajustable  
Pájaros: ajustable

### **Lluvia**

Personalizado: ajustable  
Puerto: ajustable  
Altamar: ajustable  
Meteo: ajustable  
Pájaros: ajustable

### **Rechazo de ruido**

Personalizado: ajustable  
Puerto: medio  
Altamar: alto  
Meteo: medio  
Pájaros: alto

### **Rechazo de interferencias**

Personalizado: ajustable  
Puerto: ajustable  
Altamar: ajustable  
Meteo: ajustable  
Pájaros: ajustable

### **Separación de blancos**

Personalizado: ajustable  
Puerto: medio  
Altamar: apagado  
Meteo: apagado  
Pájaros: apagado

### **Escaneo rápido**

Personalizado: ajustable  
Puerto: alto  
Altamar: alto  
Meteo: apagado  
Pájaros: apagado

\* La escala máxima depende de la longitud de la antena:

### **Modos en doble escala**

(Radar Halo solo)

Se pueden configurar modos de forma independiente para cada escala. Por ejemplo, puede tener un modo Altamar para la escala A y un modo Meteo para la escala B. Sin embargo, en algunos casos, hay interacción entre escalas:

- Cuando se utiliza el modo buscador de aves para ambas escalas, la escala máxima está limitada a 24 NM y la resolución de escala disminuye.
- Escaneo rápido: la velocidad de rotación de la antena se establece en la más baja de los dos modos seleccionados. Por ejemplo, Escaneo rápido está desactivado en los modos Puerto y Meteo, ya que está desactivado en el modo Meteo.
- El ajuste de rechazo de interferencias puede afectar a las interferencias observadas o eliminarse en ambas escalas.

### **Rechazo de interferencias direccionales**

(Sólo para radar Broadband 4G)

Este modo funciona automáticamente cuando GANANCIA = AUTO y MAR = PUERTO o MAR ADENTRO. El objetivo es permitir que los pequeños navíos se hagan ver en dirección sotavento del filtro de mar. La GANANCIA del receptor del radar aumenta dinámicamente durante el barrido, en dirección sotavento, para aumentar la visibilidad del blanco cuando el mar está agitado.

Cuando GANANCIA o MAR = MANUAL, el modo Rechazo de interferencias direccionales se apagará (no direccional).

Además, los ajustes de la curva STC (control de tiempo de la sensibilidad) CALMA, MODERADA o MAREJADA están disponibles en el menú de opciones del radar para personalizar mejor la optimización de la imagen del radar.

## **Ganancia**

La ganancia controla la sensibilidad del receptor de radar.

Una mayor ganancia hace al radar más sensible a los retornos de señal de radar, permitiéndole mostrar blancos más débiles. Si la ganancia se ajusta demasiado alta, la imagen queda distorsionada con ruido de fondo.

Ganancia cuenta con un modo manual y otro automático. Puede alternar entre el modo automático y el modo manual en la barra móvil.

## **Filtro de mar**

El filtro de mar se usa para filtrar los retornos de eco aleatorios producidos por las olas próximas a la embarcación.

Al aumentar la sensibilidad del filtro de mar, se reducirá la distorsión en pantalla producida por los ecos de las olas.

El sistema incluye ajustes de filtro de mar predefinidos para condiciones de puerto y alta mar, además del modo manual, donde puede configurar los ajustes. Los modos de filtro de mar se seleccionan en el menú. Solo puede ajustar el valor de filtro de mar en modo manual.

### **Offset Filtro Mar**

(Radar Halo solo)

Para permitir un ajuste preciso del control de mar (Sea) en modo Automático, que utiliza rechazo adaptable de interferencias direccionales, el ajuste Automático podría compensarse.

## Filtro Lluvia

La opción Filtro Lluvia se usa para reducir el efecto de la lluvia, la nieve y otras condiciones meteorológicas en la imagen del radar.

El valor no debería aumentarse demasiado pues podría filtrar blancos reales.

## Opciones avanzadas de radar



### Rechazo de ruido

(Solo para radar Broadband 4G y Halo)

El control Rechazo de ruido establece la cantidad de ruido que filtra el radar. La visibilidad de blancos incrementa en grandes escalas si este control se establece en Alto o Bajo, pero provoca una disminución de la calidad de la diferenciación del blanco.

**Consejo:** para obtener el máximo rendimiento de la escala de su radar Broadband 4G, transmita solo a una escala y establezca el control Rechazo de ruido en Alto y el umbral en lo más bajo posible. La configuración por defecto es 30% para obtener menos interferencias en la pantalla. Si la unidad GO XSE está apagada, el rendimiento de la escala se iguala, aproximadamente, al del radar 3G. En algunas zonas en las que puedan existir interferencias extremadamente elevadas, pruebe a desactivarlo para conseguir una imagen de radar mejor.

### Umbral del radar

El umbral establece la intensidad de señal requerida para las señales de radar más débiles. Las señales de radar por debajo de este límite se filtran y no se muestran.

Valor por defecto: 30 %.

### Opción Expansión de Blancos

La expansión de blancos aumenta la longitud de los blancos detectados, lo que facilita su visión.

### Rechazo de interferencias de radar

Las interferencias podrían deberse a señales de radar provenientes de otras unidades de radar que estén operando en la misma banda de frecuencia.

Un ajuste alto reduce la interferencia de otros radares. Para detectar los blancos débiles, el rechazo de interferencia debe fijarse en un valor bajo cuando no exista interferencia.

### **Separación de blancos**

(Sólo para radar Broadband 4G y Halo)

El control **Separación de blancos** le permite controlar la diferenciación de blancos del radar (la separación entre objetos es más notoria).

### **Escaneo rápido**

(Solo para radar Broadband y Halo).

Establece la velocidad de rotación de la antena de radar. Esta opción ofrece actualizaciones de blancos más rápidas.

→ **Nota:** Es posible que no se alcance la velocidad máxima, en función de la configuración, modo y rango de radar seleccionados. El radar solo gira a la velocidad que permiten los ajustes de control establecidos.

### **Estado Mar**

Establezca el control Estado Mar en función de las condiciones actuales para optimizar el rechazo de interferencias.

### **Opción Resaltar Blancos**

(3G/4G Broadband y radar de pulsos solo)

El control Resaltar blancos aumenta la longitud de pulso o reduce el ancho de banda del radar para que los blancos parezcan más grandes y aumenta la sensibilidad del radar.

## Opciones de vista de radar

Las opciones del menú Vista varían en función de su antena de radar.



### VelocityTrack

Esta opción está disponible para las antenas de radar que cuenten con la funcionalidad de Color Doppler.

Se trata de una función desbloqueada, consulte *"Desbloquear Funciones"* en la página 18.

→ **Nota:** Cuando VelocityTrack está activado, la velocidad de rotación de la antena puede reducirse.

Color Doppler es una ayuda a la navegación que distingue los blancos en movimiento que se acercan o se desvían de su embarcación. El radar indica si un blanco se acerca o se desvía de su embarcación cuando se cumplen estas condiciones:

- La velocidad relativa del blanco es superior al umbral de velocidad de VelocityTrack.
- El blanco no es geoestacionario (p. ej., balizas terrestres o marítimas).

Las siguientes opciones están disponibles:

- Apagado: desactiva Color Doppler.
- Normal: se colorean los blancos que se acercan y los que se desvían.
- Blancos que se acercan: solo se colorean los blancos que se acercan.

El color de los blancos que se acercan y el de los que se desvían depende de la paleta utilizada:

#### Paletas de imagen del radar

- Los blancos que se desvían se colorean de azul en todas las paletas de imagen del radar.
- Colores de los blancos que se acercan en las paletas de imagen del radar:
  - Paleta negra/roja: amarillo
  - Paleta blanca/roja: amarillo
  - Paleta negra/verde: rojo
  - Paleta negra/amarilla: rojo

#### Paletas superpuestas a los radares en gráficos

- Los blancos que se desvían aparecen en gris oscuro.
- Los blancos que se acercan aparecen en amarillo.

### Ajustes de VelocityTrack

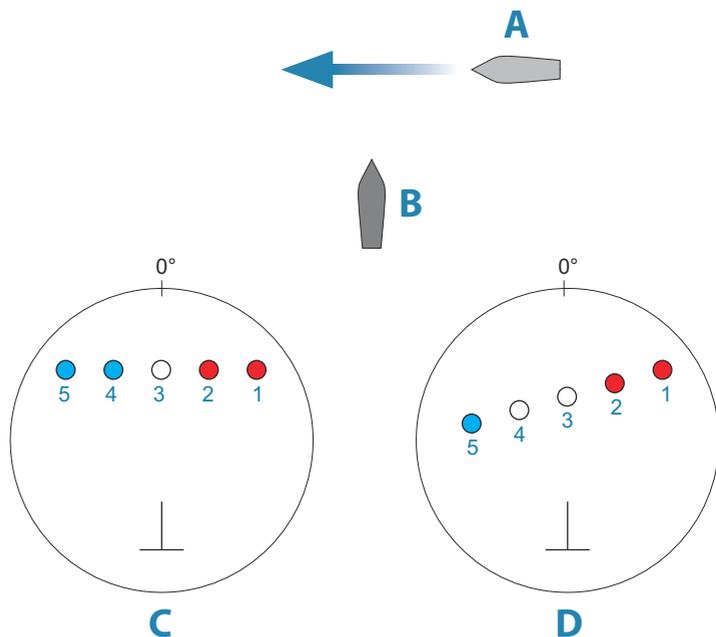
Utilice este cuadro de diálogo para establecer los umbrales de velocidad de los blancos que deben colorearse.

El umbral de velocidad puede definirse para solicitar solo la fuente del radar del panel del radar seleccionado o todas las fuentes del radar conectadas al sistema. Este ajuste solo se aplica a aquellos radares encendidos y conectados en el momento en que se realiza dicho ajuste. Si se seleccionan todas las fuentes de radar, los nuevos radares conectados utilizarán automáticamente los valores especificados.

### Ejemplos de VelocityTrack

En algunas circunstancias, el acercamiento o la desviación de blancos en movimiento puede indicarse como neutral (sin color). El navegador debe tener en cuenta estas situaciones para utilizar la función VelocityTrack de forma segura para evitar colisiones.

A continuación, se detallan ejemplos del comportamiento de VelocityTrack en dos escenarios de navegación. Las ilustraciones muestran un blanco (**A**) que atraviesa la trayectoria de la embarcación propia (**B**).



Los ejemplos muestran el movimiento del blanco (1-5) en más de 5 escáneres de radar con el radar en modo de movimiento relativo (RM).

En el ejemplo **C**, el COG de la embarcación propia es de  $0^\circ$  y la velocidad es de 0 nudos.

En el ejemplo **D**, el COG de la embarcación propia es de  $0^\circ$  y la velocidad es de 10 nudos.

En ambos ejemplos, el COG del blanco es de  $270^\circ$  y la velocidad es de 20 nudos.

Los colores utilizados en el ejemplo se corresponden con los colores de las paletas de radar negra/verde y negra/amarilla:

- El rojo indica que el blanco se encuentra en una trayectoria de acercamiento a la embarcación propia. Su velocidad relativa en ese punto es superior al umbral de velocidad de VelocityTrack.
- La ausencia de color indica que es neutral de forma temporal ya que su velocidad relativa en ese punto es inferior al umbral de velocidad de VelocityTrack.
- El azul indica que el blanco se desvía de la embarcación propia y que su velocidad relativa en ese punto es superior al umbral de velocidad de VelocityTrack.

## Simbología del radar

La simbología del radar, definida en el panel de ajustes del radar, se puede activar o desactivar de forma colectiva. Consulte la ilustración del panel de radar que muestra los elementos del radar opcionales.

### Estelas de Blancos

Puede establecer cuánto tiempo permanecen las estelas de cada blanco en el panel de radar. También puede desactivar las estelas de blancos.

→ **Nota:** Se recomienda activar la opción de movimiento real al utilizar la opción Estelas de Blancos.

### Eliminación de estelas de blancos de la ventana

Cuando se muestran las estelas de los blancos en el panel, el menú del radar se amplía e incluye una opción para borrar temporalmente las estelas de los blancos del panel del radar. Las estelas de los blancos comienzan a aparecer nuevamente a menos que los desactive tal como se ha descrito antes.

### Paleta del radar

Pueden usarse distintos colores (paletas) para presentar información en el panel del radar.

### Orientación del radar

En la esquina superior izquierda del panel del radar se indica si la orientación del radar es HU (Rumbo arriba), NU (Norte arriba) o CU (Curso arriba).

#### Rumbo arriba

En el modo Head-up (rumbo arriba), la línea de rumbo en el PPI se orienta a 0° de la escala de rumbo y hacia la parte superior de la pantalla. La imagen de radar se muestra en relación con la embarcación y, cuando el barco vira, la imagen de radar gira.

→ **Nota:** Head-up sólo está disponible en el modo de movimiento relativo, y es el único modo de orientación disponible si el radar no está conectado a una fuente de rumbo.

### **Norte arriba**

En el modo Norte arriba, la indicación 0° en el PPI representa el norte. La línea de rumbo en el PPI está orientada según el rumbo de la embarcación, obtenido del compás giroscópico. Cuando el barco vira, la línea de rumbo cambia su dirección de acuerdo con el rumbo del barco, mientras que la imagen de radar permanece estabilizada.

La orientación Norte arriba no está disponible si no hay fuente de rumbo conectada al radar. Si los datos de rumbo se pierden, el sistema cambiará automáticamente a la orientación Rumbo arriba.

### **Curso arriba**

En el modo Curso arriba, la parte superior de la escala de rumbo indica el curso verdadero de la embarcación medido desde el norte en el momento en el que se activó Curso arriba. Cuando el barco gira, la escala de rumbo permanece fija, mientras que la línea de rumbo gira con el viraje de la embarcación y el curso cambia.

La orientación Curso arriba se restablece cuando se vuelve a seleccionar el modo Curso arriba.

## **Modo de movimiento de radar**

En la esquina superior izquierda del panel del radar se indica si el movimiento de radar es real (TM) o relativo (RM).

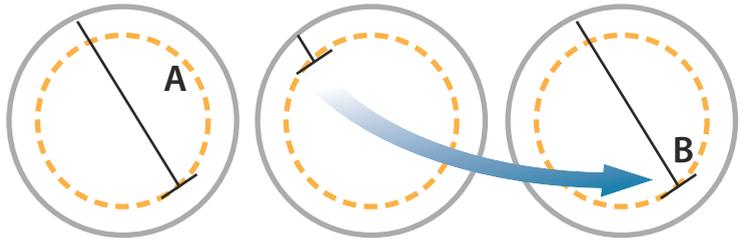
### **Movimiento relativo**

En el movimiento relativo, la embarcación permanece en una ubicación fija en el PPI de radar y todos los demás objetos se desplazan relativos a su posición.

Seleccione la posición de la ubicación fija tal y como se describe en "*Compensación del centro del PPI*" en la página 112.

### **Movimiento real**

Con la opción de movimiento real, la embarcación y todos los blancos móviles se mueven por el PPI de radar mientras navega. Todos los objetos fijos permanecen en una posición fija. Cuando el símbolo de la embarcación alcanza el 75 % del radio del PPI (**A**), la imagen de radar se vuelve a dibujar con el símbolo de la embarcación recolocado (**B**) a 180° frente al rumbo de dirección actual.



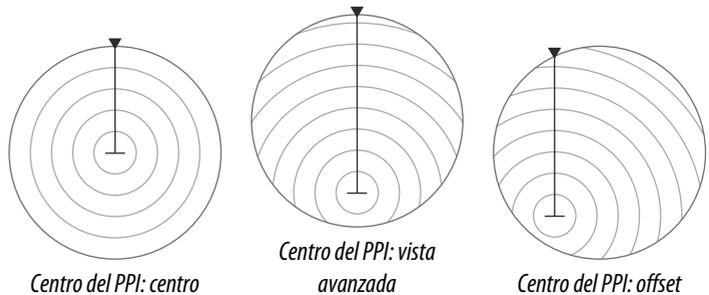
Cuando se selecciona el movimiento Real, la opción de restablecimiento del movimiento Real se encuentra disponible en el menú. Esto permite actualizar la imagen del radar manualmente de modo que el símbolo de la embarcación aparezca en su posición inicial.

→ **Nota:** El movimiento Real sólo se encuentra disponible cuando el PPI se encuentra en modo de orientación Norte arriba o Curso arriba.

### Compensación del centro del PPI

Puede establecer el origen de la posición de la antena a otra ubicación en el PPI del radar. Las opciones que se describen en las siguientes secciones se encuentran disponibles.

→ **Nota:** La compensación del centro del PPI está permitida sólo en movimiento relativo.



El centro de la antena se vuelve al centro del PPI mediante la opción Offset en el menú Vista.

→ **Nota:** La escala del rumbo está conforme al punto de referencia común constante (CCRP), mientras que el offset establece la posición de la antena del radar en el PPI. El porcentaje máximo de fuera de centrado es 75 % del radio en la escala actual. Esto

puede provocar que el CCRP se encuentre fuera de la escala de rumbo. En tales casos, el CCRP sigue tomando las medidas y la escala de rumbo se comprime en consecuencia.

### Centro

La opción Centrar restablece la posición de la antena al centro del PPI.

### Vista avanzada

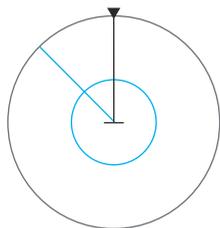
La opción Vista avanzada se utiliza para maximizar la vista por delante de la embarcación. Cuando se selecciona esta opción, el centro del PPI se coloca al 70 % del radio del PPI, 180° en frente de la parte superior de la pantalla.

→ **Nota:** Vista avanzada sólo está disponible para la orientación del radar Rumbo arriba.

### Offset a la posición del cursor

Esta opción le permite utilizar el cursor para seleccionar el centro de la antena. Cuando se ha seleccionado la opción, el centro del PPI se moverá inmediatamente a la posición del cursor.

## Marcadores EBL/VRM



La línea electrónica de rumbo (EBL) y el marcador de distancia variable (VRM) permiten realizar cálculos rápidos de escala y rumbo a otras embarcaciones u objetos dentro de la escala del radar. Pueden colocarse dos EBL/VRM en la imagen de radar.

Por defecto, el marcador EBL/VRM se calcula desde el centro de la embarcación. Sin embargo, es posible desplazar el punto de referencia a cualquier posición de la imagen del radar.

Una vez colocado, puede activar y desactivar con rapidez el marcador EBL/VRM seleccionando los marcadores adecuados de la barra de datos o anulando la selección del marcador en el menú.

### Definición de un marcador EBL/VRM

1. Asegúrese de que el cursor no esté activo.
2. Active el menú, seleccione **EBL/VRM** y, a continuación, seleccione **EBL/VRM 1** o **EBL/VRM 2**
  - El marcador EBL/VRM aparece en la imagen de radar.

3. Seleccione la opción de ajuste de menú si necesita volver a colocar el marcador y ajuste el marcador arrastrándolo a la posición en la imagen de radar
4. Seleccione la opción Guardar para guardar los ajustes

### **Colocación de marcadores EBL/VRM por medio del cursor**

1. Coloque el cursor en la imagen del radar.
2. Active el menú.
3. Seleccione uno de los marcadores EBL/VRM.
  - La línea EBL y el círculo VRM se colocan según la posición del cursor.

### **Compensación del marcador EBL/VRM**

1. Asegúrese de que el cursor no esté activo.
2. Active el menú, seleccione **EBL/VRM** y, a continuación, seleccione el marcador que desea desplazar
3. Seleccione la opción Fijar Offset
4. Coloque el cursor en el panel del radar para establecer la posición del desplazamiento.
5. Seleccione la opción Guardar para guardar los ajustes.

Puede restablecer el centro del EBL/VRM a la posición de la embarcación desde el menú.

## **Definición de una zona de guarda alrededor de la embarcación**

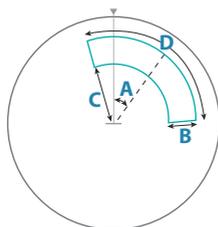
Una zona de guarda es un área circular o un sector que puede definirse en la imagen de radar. Si se activa, se emite una alarma cuando un blanco del radar entra o sale de la zona.

### **Definición de una zona de guarda**

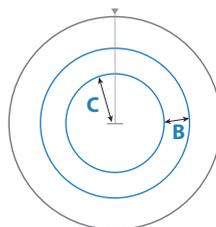
1. Asegúrese de que el cursor no esté activo.
2. Active el menú, seleccione **Zonas de guarda** y, a continuación, seleccione una de las zonas de guarda.
3. Seleccione la forma de la zona
  - Las opciones de ajuste dependen de la forma de la zona de guarda.

4. Seleccione **Ajustar** para definir la configuración de la zona de guarda. Los valores se pueden establecer en el menú o arrastrando en el panel del radar.
  - **A:** Rumbo, con respecto a la demora de la embarcación
  - **B:** Profundidad
  - **C:** Escala, con respecto al centro de la embarcación
  - **D:** Amplitud
5. Seleccione la opción Guardar para guardar los ajustes.

Una vez colocada la zona de guarda, puede activarla y desactivarla seleccionando las secciones adecuadas de la barra de datos.



*Forma: Sector*



*Forma: Círculo*

## Configuración de las alarmas

Se activa una alarma cuando un blanco del radar alcanza los límites de la zona de guarda. Puede seleccionar que la alarma se active cuando el blanco entre en la zona o cuando salga de ella.

## Sensibilidad

La sensibilidad de la zona de guarda puede ajustarse para que la alarma no se active en el caso de blancos de poco tamaño.

## Blancos MARPA

Si el sistema cuenta con un sensor de rumbo, la función MARPA (ayuda para el seguimiento de radar semiautomático) puede utilizarse para seguir hasta diez blancos de radar.

Puede establecer alarmas para que le alerten si un blanco se acerca demasiado. Consulte "*Ajustes del radar*" en la página 118.

La función de seguimiento de blancos MARPA es una herramienta de gran importancia a la hora de evitar colisiones.

→ **Nota:** Para utilizar MARPA es necesario disponer de datos de rumbo tanto del radar como de la unidad GO XSE.

### Símbolos de blancos MARPA

El sistema usa los símbolos de blancos que se muestran a continuación:

	Adquiriendo blanco MARPA. Normalmente, conlleva un máximo de 10 rotaciones completas del escáner.
	Siguiendo blanco MARPA, inmóvil o fondeado.
	Siguiendo blanco MARPA seguro con líneas de extensión.
	Blanco MARPA peligroso. Un blanco se define como peligroso cuando entra en la zona de guarda definida en el panel del radar.
	Cuando no se hayan recibido señales dentro de un límite de tiempo, se definirá un blanco como perdido. El símbolo de blanco representa la última posición válida del blanco antes de que se perdiera la recepción de datos.
	Blanco MARPA seleccionado; se activa colocando el cursor en el icono del blanco. El blanco vuelve a mostrar el símbolo de blanco por defecto cuando se elimina el cursor.

### Seguimiento de blancos MARPA

1. Coloque el cursor en el blanco en la imagen del radar
2. Seleccione **Adquirir blanco** en el menú.
3. Repita el proceso si desea realizar un seguimiento de más blancos

Una vez identificados los blancos, pueden ser necesarias hasta 10 pasadas del radar para adquirirlos y seguirlos.

### Cancelación del seguimiento de blancos MARPA

Cuando se realiza el seguimiento de los blancos, el menú del radar se amplía e incluye opciones para cancelar blancos individuales o para detener la función de seguimiento.

Para cancelar el seguimiento de blancos individuales, seleccione el icono del blanco antes de activar el menú.

### **Visualización de la información del blanco MARPA**

Si el cuadro emergente está activado, puede seleccionar un blanco MARPA para mostrar información básica dicho blanco. En la barra de datos, se muestra también Información de los 3 blancos MARPA más cercanos a la embarcación.

Cuando se selecciona un blanco, se puede mostrar información detallada del blanco desde el menú.

Puede mostrar información sobre todos los blancos MARPA mediante la opción **Barcos** de la página de inicio.

### **Ajustes de alarmas MARPA**

Puede definir las siguientes alarmas MARPA:

- **Blanco MARPA perdido**  
Controla si se activa una alarma cuando se pierde un blanco MARPA.
- **MARPA no disponible**  
Controla si se activa una alarma en caso de que no se disponga de los dispositivos de entrada necesarios para el funcionamiento de MARPA (a saber, sistema de posición GPS válido y sensor de rumbo conectados al servidor del radar).

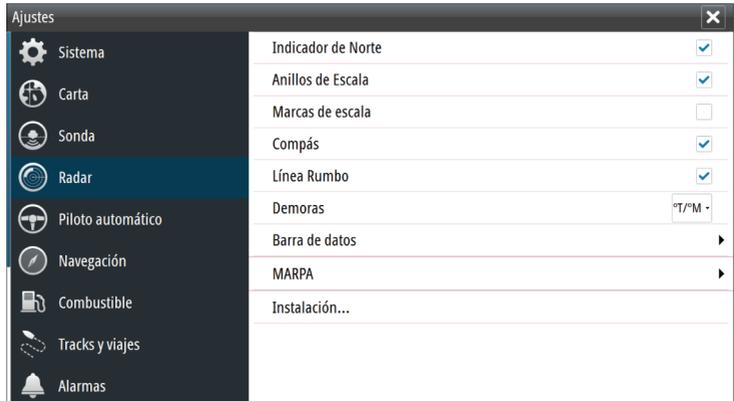
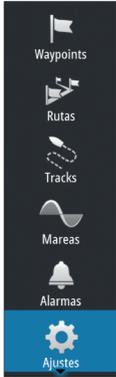
### **Grabación de datos de radar**

Puede grabar los datos del radar y guardar el archivo de forma interna en la unidad GO XSE o en una tarjeta de memoria insertada en el lector de tarjetas de la unidad.

Los archivos de radar grabados pueden utilizarse para documentar un evento o un error de funcionamiento. Los archivos del radar registrados también pueden utilizarse con el simulador.

Si hay más de un radar disponible, puede seleccionar qué fuente desea grabar.

## Ajustes del radar



### Simbología del radar

Puede seleccionar qué elementos del radar opcionales se deberán activar y desactivar de forma colectiva en el menú. Consulte la ilustración del panel Radar.

### Demoras

Se utiliza para seleccionar si el rumbo se debe medir en relación con el norte magnético/real (°T/°M) o su rumbo relativo (°R).

### Barra de datos

Activa y desactiva la barra de datos del radar. Consulte la ilustración del panel Radar.

La barra de datos puede mostrar hasta 3 blancos, con los más peligrosos en la parte superior. Si lo desea, puede mostrar los blancos MARPA por encima de los blancos AIS, incluso si estos últimos están más cercanos a la embarcación.

### Ajustes MARPA

Puede definir la longitud de la estela de los blancos MARPA para que resulte más fácil seguir el movimiento de los blancos.

También puede añadir un círculo alrededor de la embarcación para indicar la zona de peligro. El radio del anillo es el mismo que el

punto de aproximación más cercano, que está establecido en el cuadro de diálogo Barco peligroso. Consulte "*Definición de barcos peligrosos*" en la página 167. Se activa una alarma si una embarcación entra en su zona de seguridad.

## **Instalación**

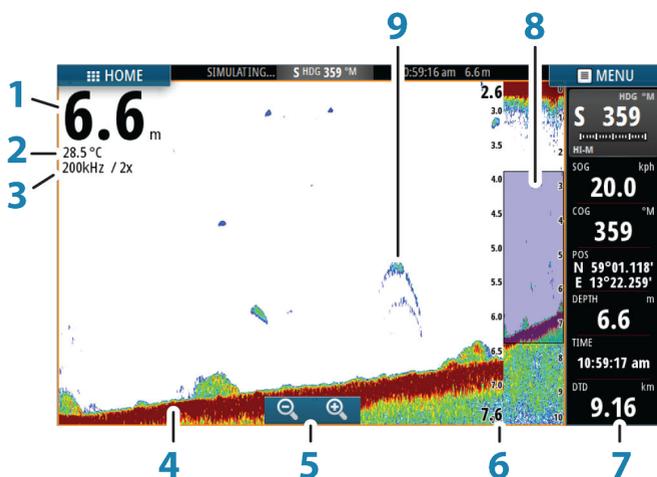
La opción Instalación se utiliza para instalar el radar. El proceso se describe en los manuales de instalación del radar o GO XSE, que están disponibles por separado.

# 10

## Sonda

La función Ecosonda permite ver el agua y el fondo que se encuentra por debajo de la embarcación para detectar peces y examinar la estructura del fondo marino.

### La Echosounder imagen



- 1 Profundidad
- 2 Temperatura
- 3 Frecuencia y escala de zoom
- 4 Fondo
- 5 Botones de zoom
- 6 Escala de profundidad
- 7 Panel de instrumentos
- 8 Columna de zoom
- 9 Arcos de peces

## Aplicar el zoom en la imagen

Puede aplicar el zoom en la imagen realizando lo siguiente:

- usar los botones de zoom (+ o -),

El nivel de zoom se muestra en la parte superior izquierda de la imagen .

Al hacer zoom en la imagen, el fondo marino se mantiene cerca de la parte inferior de la pantalla, independientemente de que se haya seleccionado la opción de escala automática o manual.

Si la escala establecida es considerablemente inferior a la profundidad real, la unidad no es capaz de llegar al fondo al hacer zoom.

Si el cursor está activo, la unidad hace zoom en el lugar donde apunta el cursor.

### Barra de zoom

La barra de zoom se muestra cuando aplica el zoom a la imagen.

Arrastre la barra de zoom en sentido vertical para ver las diferentes partes de la columna de agua.

## Uso del cursor en la imagen

El cursor puede utilizarse para medir la distancia a un blanco, para marcar una posición y para seleccionar blancos.

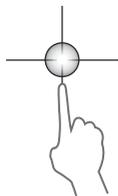
Por defecto, el cursor no se muestra en la imagen.

Al colocar el cursor sobre la imagen, la pantalla se detiene, se muestra la profundidad en la posición del cursor y se activa la ventana de información.

Para eliminar el cursor y los elementos del cursor del panel, seleccione la opción de menú **Borrar cursor**.

### Ir a Cursor

Para iniciar la navegación hasta una posición seleccionada en la imagen, coloque el cursor sobre el panel y utilice la opción **Ir a Cursor** del menú.



## **Función de asistencia del cursor**

La función de asistencia del cursor permite un ajuste y una colocación precisos del cursor sin cubrir la información con el dedo.

Active el cursor en el panel y, a continuación, mantenga el dedo sobre la pantalla para cambiar el símbolo del cursor a un círculo de selección, que aparece encima del dedo.

Sin levantar el dedo de la pantalla, arrastre el círculo de selección a la posición deseada.

Si levanta el dedo de la pantalla, el cursor vuelve al funcionamiento normal.

## **Medición de distancias**

El cursor puede utilizarse para medir la distancia entre las posiciones de dos observaciones en la imagen.

- 1.** Coloque el cursor en el punto desde el que desee medir la distancia.
- 2.** Inicie la función de medición del menú.
- 3.** Coloque el cursor en el segundo punto de medición.
  - Se traza una línea entre los puntos de medición y la distancia queda reflejada en el panel de información del cursor.
- 4.** Continúe seleccionando nuevos puntos de medición, si es necesario.

Puede utilizar el menú para volver a colocar el punto de partida y el punto final siempre que la función de medición esté activa.

Cuando selecciona **Finalizar medición**, la imagen reanuda el desplazamiento normal.

## **Almacenamiento de waypoints**

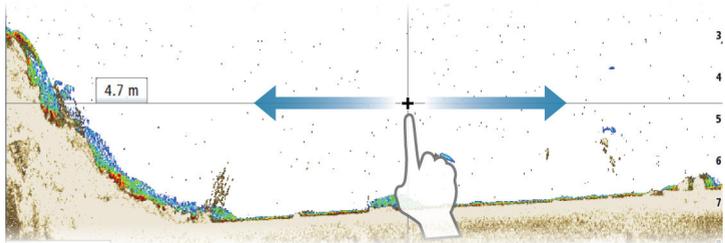
Puede guardar un waypoint en una ubicación seleccionada colocando el cursor en el panel y, a continuación, seleccionando la opción New waypoint (Nuevo waypoint) en el menú.



## Visualización del historial

Puede ver el historial de la sonda acústica desplazándose por la imagen.

Para reanudar el desplazamiento normal, seleccione la opción de menú **Borrar cursor**.



## Configuración de la imagen

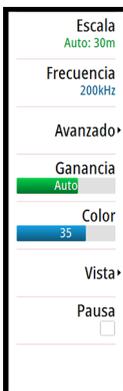
Utilice las opciones de menú Ecosonda para configurar la imagen. Cuando el cursor está activo, algunas características del menú Ecosonda se sustituyen por características del modo de cursor. Seleccione **Borrar cursor** para volver al menú de Ecosonda.

### Escala

El ajuste de escala determina la profundidad del agua visible en la pantalla.

### Frecuencia

La unidad es compatible con varias frecuencias de transductor. Las frecuencias disponibles dependen del modelo de transductor conectado.



Para ver dos frecuencias a la vez, seleccione paneles de Echosounder duales en la página de **inicio**.

Frecuencia es el “tono” que transmite el transductor. Los transductores están diseñados para utilizarse en diferentes frecuencias puesto que las distintas frecuencias tienen distintas calidades.

- Una frecuencia baja, por ejemplo 50 kHz, será más profunda. Se genera un cono más amplio pero es algo más sensible al ruido. Esto es bueno para la discriminación del fondo y para la búsqueda en un área más amplia.
- Una frecuencia alta, por ejemplo 200 kHz, ofrece mayor discriminación y es menos sensible al ruido. Esto es bueno para separar blancos y para embarcaciones de mayor velocidad.

## **Gain (Ganancia)**

La ganancia controla la sensibilidad. Cuanto más se aumenta la ganancia, la imagen se muestra con más detalles. Sin embargo, cuanto más alto se ajusta la ganancia también se muestra mayor distorsión de fondo en la imagen. Por el contrario, si la ganancia se establece demasiado baja los ecos débiles no podrán verse.

### **Ganancia Auto**

La opción Ganancia Auto mantiene el nivel de sensibilidad que funciona bien en la mayoría de las condiciones. Con la ganancia en modo Auto, puede ajustar un desfase positivo o negativo que se aplica a la misma.

## **Color**

Las señales fuertes y débiles tienen colores diferentes para indicar las distintas intensidades de señal. Los colores que se utilizan dependen de la paleta seleccionada. Cuanto más se incrementa el ajuste Color, más ecos se muestran en el color del extremo de la escala correspondiente al retorno fuerte.

## **Opciones DownScan (DownScan options)**

Ofrece opciones para especificar la imagen de DownScan. Esta opción de menú está disponible seleccionando la opción Overlay DownScan (Superponer DownScan) en el cuadro de diálogo Echo settings (Configuración del eco). Para obtener más información, consulte *“Ajustes de la sonda acústica”* en la página 131.

## Pausa de la imagen

Puede dejar en pausa la imagen para examinarla con detenimiento. Esta función es útil cuando necesita colocar un waypoint exactamente en la imagen y cuando utiliza el cursor para medir la distancia entre 2 elementos de la imagen.

La función de pausa detiene el envío de comandos ping de la ecosonda al transductor. El sistema no recopila los datos de la ecosonda cuando se deja en pausa de esta manera.

## Opciones avanzadas

La opción Avanzada solo está disponible cuando el cursor no está activo.

### Rechazo de ruido

Las interferencias de señal producidas por las bombas de achique, las vibraciones del motor y las burbujas de aire pueden causar interferencias en la imagen.

La opción de rechazo del ruido filtra la interferencia de la señal y reduce la distorsión en la pantalla.

### TVG

La acción de las olas y el balanceo de la embarcación pueden causar interferencias en la pantalla cerca de la superficie. La opción TVG (ganancia variable de tiempo) reduce las interferencias al disminuir la sensibilidad del receptor cerca de la superficie.

→ **Nota:** Para una claridad y un retorno óptimos de la imagen en la mayor parte de situaciones, el valor predeterminado se establece en 3, que es el máximo (la escala va de 0 a 3).

### Velocidad de desplazamiento

Puede seleccionar la velocidad de desplazamiento de la imagen en la pantalla. Una velocidad alta de desplazamiento actualiza la imagen rápidamente, mientras que una velocidad de desplazamiento lenta presentará un historial más largo.

→ **Nota:** En determinadas situaciones, es posible que sea necesario ajustar la velocidad de desplazamiento para obtener una imagen más útil. Por ejemplo, ajustar la imagen a una



velocidad más rápida cuando se va a pescar en posición vertical sin movimiento.

## Velocidad de pulso

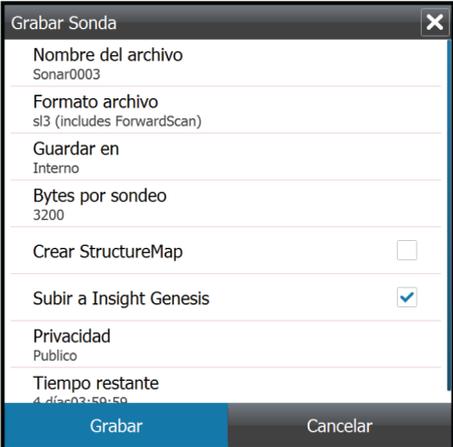
La opción Velocidad de pulso controla la velocidad a la que el transductor transmite la señal dentro del agua. Por defecto, la velocidad de pulso se define en el nivel máximo. Es posible que sea necesario ajustar la velocidad de pulso para limitar las interferencias o ajustarla a determinadas condiciones de pesca concretas.

## Iniciar la grabación de datos del registro

Puede iniciar la grabación de los datos del registro y guardar el archivo de forma interna en la unidad o en una tarjeta insertada en el lector de tarjetas de la unidad.

La función se activa en la opción de menú **Avanzado**

Durante la grabación de los datos, se muestra un símbolo rojo que parpadea en la esquina superior izquierda y aparece un mensaje de forma periódica en la parte inferior de la pantalla.



The image shows a screenshot of a software dialog box titled "Grabar Sonda" (Record Sonar). The dialog has a close button (X) in the top right corner. It contains several settings:

- Nombre del archivo** (File name): Sonar0003
- Formato archivo** (File format): sl3 (includes ForwardScan)
- Guardar en** (Save to): Interno
- Bytes por sondeo** (Bytes per scan): 3200
- Crear StructureMap** (Create StructureMap):
- Subir a Insight Genesis** (Upload to Insight Genesis):
- Privacidad** (Privacy): Publico
- Tiempo restante** (Time remaining): 4:46:03:59:59

At the bottom of the dialog, there are two buttons: "Grabar" (Record) on the left and "Cancelar" (Cancel) on the right.

## Nombre del archivo

Especifique el nombre de la grabación (registro).

## Formato del archivo

Seleccione un formato de archivo del menú desplegable, slg (solo Ecosonda), xtf (solo Structure\*), sdl2 (Ecosonda y Structure) o sl3 (incluye StructureScan 3D).

→ **Nota:** El formato XTF solo se utiliza con herramientas de visualización de Echosounder de terceros seleccionados.

## Save to (Guardar en)

Seleccione si prefiere almacenar la grabación en la unidad o en una tarjeta de memoria en el lector de tarjetas.

## Bytes por sondeo

Seleccione cuántos bytes por segundo han de usarse cuando se guarde el archivo de registro. Un número mayor de bytes se traduce en una mayor resolución, pero hará que el archivo registrado aumente de tamaño comparado con la utilización de ajustes de menos bytes.

## Creación de StructureMap

Si StructureScan está conectado a la unidad, puede convertir los registros .sl2 o .sl3 al formato de StructureMap (.smf) una vez que la grabación haya finalizado. El archivo de registro también se puede convertir al formato StructureMap a partir de la opción Archivos.

## Carga a Insight Genesis

Los archivos se transmiten a Insight Genesis una vez finalizada la grabación, si está conectado a un punto de acceso inalámbrico. Para obtener más información sobre puntos de acceso inalámbricos, consulte "*Conexión inalámbrica*" en la página 153.

## Privacidad

Si su cuenta de Insight Genesis lo permite, puede seleccionar entre configurar los archivos de registro grabados como Privado o Público en Insight Genesis.

## Time remaining (Tiempo restante)

Muestra el espacio restante asignado que queda disponible para las grabaciones.

## Parar la grabación de los datos del registro

Seleccione **Parar** en el cuadro de diálogo Grabando Sonda para detener por completo la grabación de todos los datos de la sonda.

→ **Nota:** Si ha seleccionado la opción **Subir a Insight Genesis** y está conectado a un punto de acceso inalámbrico, los archivos que tenga grabados se transmiten a Insight Genesis al seleccionar **Parar**.



## Visualización de los datos de la sonda grabados

Tanto los registros de la sonda almacenados en el sistema como en dispositivos externos pueden revisarse cuando se selecciona la opción Ver registro de sonda en el cuadro de diálogo de ajustes de sonda. Consulte "*Ajustes de sonda*" en la página 131.

El archivo de registro se muestra como una imagen en pausa, y el desplazamiento y la visualización se controlan a través de la opción del menú de reproducción.

Puede utilizar el cursor en la imagen reproducida y desplazarla de igual manera que haría en una imagen de sonda normal.

Si se ha grabado más de un canal en el archivo de sonda seleccionado, puede seleccionar el canal que desee ver.

Para salir del modo de reproducción, seleccione el símbolo **X** en la esquina superior derecha de la imagen reproducida.

## Opciones de vista de la sonda



### Opciones de pantalla dividida

#### Zoom

El modo de zoom presenta una vista ampliada de la imagen de la sonda en la parte izquierda del panel.

Por defecto el nivel del zoom se ajusta a 2x. Puede seleccionar ajustes de zoom de 8x en el menú desplegable o con los botones del zoom (+ o -).

Las barras de zoom de escala de la parte derecha de la pantalla muestran la escala que se está ampliando. Si aumenta el factor del zoom, la escala se reduce. Verá esto como una reducción de la distancia entre las barras del zoom.

#### Zoom fondo

El modo de zoom de fondo es útil cuando se desea ver ecos cerca del fondo marino. En este modo, se muestra en el lado izquierdo del panel una imagen donde el fondo está aplanado. La escala se cambia para medir desde el fondo marino (0) hacia arriba. El fondo y la línea de cero siempre se muestran en la imagen de la izquierda, independientemente de la escala. El factor de escala de la imagen de la parte izquierda del panel se ajusta tal como se ha descrito para la opción de zoom.

### Paletas

Puede elegir entre diversas paletas de visualización optimizadas para una amplia variedad de condiciones de pesca.

### Gráfico de temperatura

El gráfico de temperatura se utiliza para ilustrar los cambios en la temperatura del agua.

Cuando está activado, se muestran los dígitos de temperatura y una línea coloreada en la imagen de Echosounder.

### Línea de Profundidad

Se puede añadir una línea de profundidad a la superficie del fondo para poder distinguir más fácilmente el fondo de los peces y las estructuras.

## Eco ampliado

La función Eco ampliado visualiza ecos en tiempo real según aparecen en el panel. La intensidad del eco real se indica por la intensidad del color y la amplitud.

## Barras de zoom

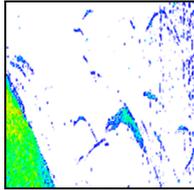
Las barras de zoom muestran la escala ampliada en un panel dividido con vistas de zoom.

Las barras de zoom de escala de la parte derecha de la pantalla muestran la escala que se está ampliando a la izquierda. Si aumenta el factor del zoom, la escala se reduce. Verá esto como una reducción de la distancia entre las barras del zoom.

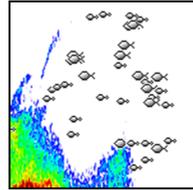
Puede mover las barras de zoom a la derecha, arriba o abajo, para que la imagen de la izquierda muestre distintas profundidades de la columna de agua.

## ID Pescado

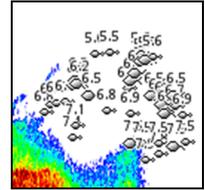
Permite seleccionar el modo en que aparecen los ecos en la pantalla. También puede seleccionar si desea que se le notifique mediante una señal acústica cuando aparezca un ID de peces en el panel.



*Ecos tradicionales de los peces*



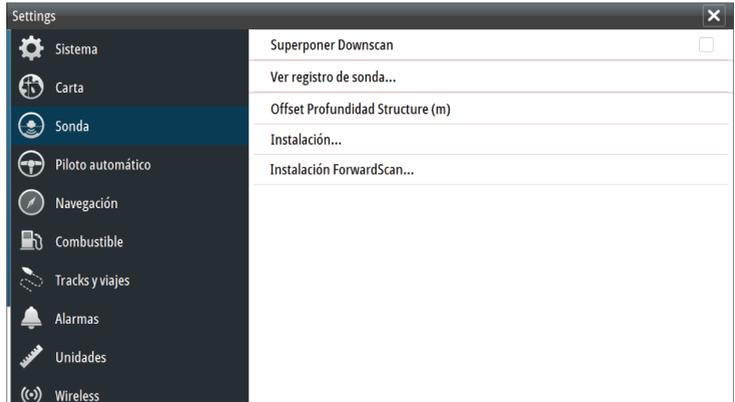
*Símbolos de peces*



*Símbolos de pez e indicación de profundidad*

→ **Nota:** No todos los símbolos de peces se corresponden realmente con peces.

# Ajustes de la Echosounder



## Superponer Downscan

Cuando un transductor HDI con DownScan está conectado al sistema, puede superponer una imagen de DownScan a la imagen Echosounder normal.

Si está activado, el menú de Echosounder se amplía para incluir las opciones DownScan básicas.

## Ver registro de la Echosounder

Se utiliza para ver las grabaciones de ecosonda. El archivo de registro se muestra como una imagen en pausa y el desplazamiento y la visualización se controlan en el menú.

Puede utilizar el cursor en la imagen, medir la distancia y establecer las opciones de visualización como en una imagen de ecosonda en directo. Si se ha grabado más de un canal en el archivo de ecosonda seleccionado, puede seleccionar el canal que desee ver.

Puede salir de la función de vista seleccionando la **X** en la esquina superior derecha.

## Offset de profundidad de Structure

Ajustes de transductores de Structure.

Todos los transductores miden la profundidad del agua desde el transductor al fondo. Por ello, las lecturas de profundidad del agua no tienen en cuenta la distancia desde el transductor hasta el punto más bajo de la embarcación en el agua o desde el transductor hasta la superficie del agua.

Para mostrar la profundidad desde el punto más bajo de la embarcación hasta el fondo, haga lo siguiente. Antes de configurar el offset de Structure, mida la distancia desde el transductor de Structure hasta el punto más bajo de la embarcación en el agua. Si, por ejemplo, la distancia es de 0,3 m (1 pie), se registrará como (menos) -0,3 m (-1 pie).

Para mostrar la profundidad desde la superficie del agua hasta el fondo, haga lo siguiente. Antes de configurar el offset de Structure, mida la distancia desde el transductor de Structure hasta la superficie del agua. Si, por ejemplo, la distancia es de 0,3 m (1 pie), se registrará como (más) 0,3 m (1 pie).

Un ajuste de 0 (cero) provoca que la profundidad que se muestra sea la distancia desde el transductor hasta el fondo.

## **Instalación**

Se usa para la instalación y configuración. Consulte el manual de instalación independiente de GO XSE

## **Instalación ForwardScan**

Se utilizan para instalar y configurar ForwardScan. Consulte "*Configuración de ForwardScan*" en la página 149.

# 11

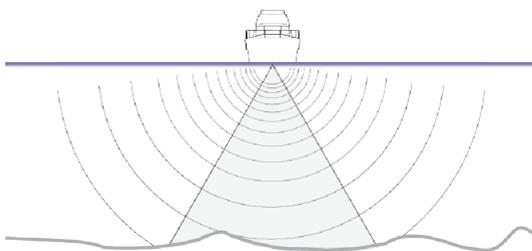
## StructureScan

---

StructureScan utiliza altas frecuencias para proporcionar una imagen de alta resolución, similar a la de una fotografía, del fondo.

→ **Nota:** Debe disponer de un transductor StructureScan o TotalScan instalado para utilizar las funciones de StructureScan.

StructureScan ofrece una amplia cobertura en alta resolución con SideScan, mientras que DownScan ofrece imágenes detalladas de las estructuras y los peces que se encuentren directamente por debajo de la embarcación. Puede acceder a la página de StructureScan desde la página de **inicio** una vez que se conecta el transductor.

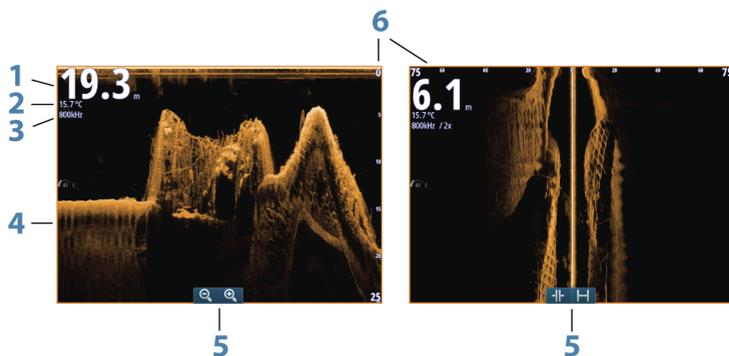


## Imagen de StructureScan

### Vista

El panel de StructureScan se puede configurar como una imagen de DownScan o para que muestre el escaneo lateral desde izquierda/derecha.

La imagen de DownScan también se puede agregar como una superposición a la imagen de Echosounder tradicional.



- 1 Profundidad
  - **Nota:** La lectura de profundidad depende del ajuste de **offset de profundidad de Structure**, consulte "*Offset de profundidad de Structure*" en la página 131
- 2 Temperatura
- 3 Frecuencia
- 4 Fondo
- 5 Iconos Zoom (DownScan) / Escala (SideScan)
- 6 Escala

## Zoom de la imagen de StructureScan

Para acercar o alejar una imagen de StructureScan, puede realizar las siguientes acciones:

- mediante los iconos de zoom del panel; y
- reduciendo o expandiendo la pantalla.

## Uso del cursor en el panel de StructureScan

Por defecto, el cursor no se muestra en la imagen de panel de StructureScan.

Al colocar el cursor sobre una imagen de DownScan, la pantalla se detiene, y la ventana de información del cursor y el historial se activan. En una imagen de DownScan, la profundidad se muestra en la posición del cursor.

Al colocar el cursor sobre una imagen de SideScan, la pantalla se detiene, y la ventana de información del cursor se activa. En una imagen de SideScan, la distancia a la izquierda/derecha desde la embarcación a la posición del cursor se muestra en la posición del cursor.

## Ir a Cursor

Para iniciar la navegación hasta una posición seleccionada en la imagen, coloque el cursor sobre el panel y utilice la opción **Ir a Cursor** del menú.

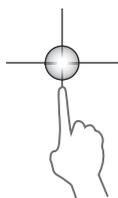
## Función de asistencia del cursor

La función de asistencia del cursor permite un ajuste y una colocación precisos del cursor sin cubrir la información con el dedo.

Active el cursor en el panel y, a continuación, mantenga el dedo sobre la pantalla para cambiar el símbolo del cursor a un círculo de selección, que aparece encima del dedo.

Sin levantar el dedo de la pantalla, arrastre el círculo de selección a la posición deseada.

Si levanta el dedo de la pantalla, el cursor vuelve al funcionamiento normal.



## Medición de distancias

El cursor puede utilizarse para medir la distancia entre las posiciones de dos observaciones en la imagen.

1. Coloque el cursor en el punto desde el que desee medir la distancia.
2. Inicie la función de medición del menú.
3. Coloque el cursor en el segundo punto de medición.
  - Se traza una línea entre los puntos de medición y la distancia queda reflejada en el panel de información del cursor.
4. Continúe seleccionando nuevos puntos de medición, si es necesario.

Puede utilizar el menú para volver a colocar el punto de partida y el punto final siempre que la función de medición esté activa.

Cuando selecciona **Finalizar medición**, la imagen reanuda el desplazamiento normal.

## Almacenamiento de waypoints

Puede guardar un waypoint en una ubicación seleccionada colocando el cursor en el panel y, a continuación, seleccionando la opción New waypoint (Nuevo waypoint) en el menú.



## Visualización del historial de StructureScan

La barra de desplazamiento se muestra siempre que el cursor está activo en el panel de StructureScan. Esta barra muestra la imagen que se está viendo en relación con el historial completo de imágenes de StructureScan almacenadas. La posición de la barra de desplazamiento varía en función de la vista seleccionada: en el extremo derecho (SideScan) y en la parte superior (DownScan).

Para desplazar el historial de la imagen, arrastre hacia abajo o hacia arriba (SideScan), o hacia la izquierda o la derecha (DownScan).

Para reanudar el desplazamiento normal de StructureScan, pulse

**Borrar cursor.**



# Configuración de la imagen de StructureScan



## Escala

El ajuste de escala determina la profundidad del agua y la escala de SideScan visibles en la pantalla.

### Auto escala

Si la escala se establece en el modo automático, el sistema establece la escala automáticamente en función de la profundidad del agua.

### Niveles de escala predefinidos

Puede seleccionar varios niveles de escala predefinidos.

## Frecuencias de StructureScan

StructureScan admite dos frecuencias. La frecuencia de 455 kHz ofrece un alcance ideal y calidad de imagen en la mayoría de situaciones, mientras que la frecuencia de 800 kHz se utiliza para obtener un mayor nivel de detalle en aguas someras.

## Contraste

Determina la proporción de brillo entre las zonas oscuras y las claras en la pantalla.

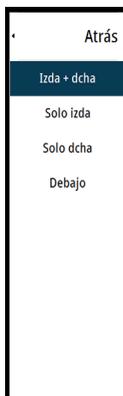
Para ajustar la configuración del contraste:

1. Seleccione el icono de contraste o active la opción de contraste en el menú para mostrar la barra de ajuste del color
2. Arrastre la barra hacia arriba o hacia abajo para obtener el nivel de contraste deseado o seleccione **Contraste auto**.

→ **Nota:** Se recomienda utilizar la opción **Contraste auto**.

## Paletas

Puede elegir entre diversas paletas de visualización optimizadas para una amplia variedad de condiciones de pesca.



## Vista

La página de StructureScan se puede configurar como una imagen de DownScan, o para escaneado solo a la izquierda, solo a la derecha, o a la derecha y la izquierda.

Seleccione la opción del menú Vista y, a continuación, la vista que desea visualizar.

## Detención de la imagen de StructureScan

Puede detener la imagen de StructureScan para examinar las estructuras y demás imágenes con más detenimiento.

Esta función es útil cuando necesita colocar un waypoint exactamente en la imagen de StructureScan y cuando utiliza el cursor para medir la distancia entre dos elementos de la imagen.

## Configuración avanzada de StructureScan

### TVG

La acción de las olas y el balanceo de la embarcación pueden causar interferencias en la pantalla cerca de la superficie. La opción TVG (ganancia variable de tiempo) reduce las interferencias al disminuir la sensibilidad del receptor cerca de la superficie.

→ **Nota:** Para una claridad y un retorno óptimos de la imagen en la mayor parte de situaciones, el valor predeterminado se establece en 3, que es el máximo (la escala va de 0 a 3).

### Inversión de la imagen de Structure a izquierda/derecha

Si es necesario, las imágenes de izquierda/derecha de SideScan pueden invertirse para que coincidan con la dirección de instalación del transductor.

### Líneas de escala

Se pueden añadir líneas de escala a la imagen para facilitar la estimación de la profundidad (DownScan) y la distancia (SideScan).



## **Grabación de datos de StructureScan**

Puede grabar datos de StructureScan y guardar el archivo internamente en la GO XSE unidad o la tarjeta de memoria como se describe en "*Iniciar grabación de datos de sonda*" en la página 126.

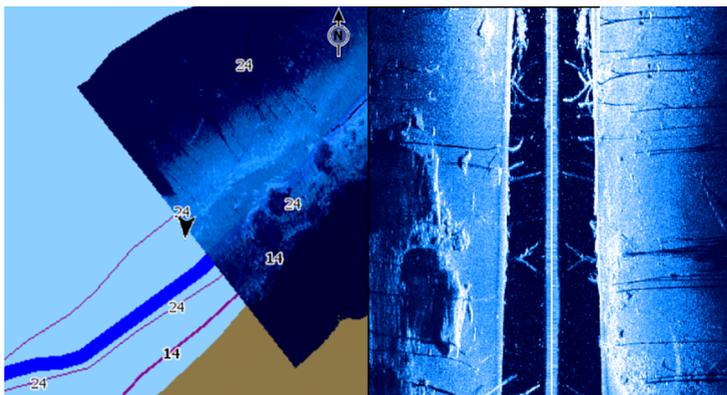
# 12

## StructureMap

La función StructureMap superpone en el mapa imágenes de SideScan procedentes de una fuente StructureScan. Esto facilita la visualización del entorno submarino con respecto a su posición y ayuda a interpretar las imágenes de SideScan.

### Imagen de StructureMap

En el siguiente ejemplo se muestra un panel de carta con superposición de Structure junto con un panel SideScan tradicional.



Cuando tiene una superposición de Structure, puede moverse por la carta como siempre:

- Reduzca o amplíe la carta y la imagen escaneada mediante los botones de zoom (+ o -). Arrastre en el panel para ver la imagen escaneada.

### Activación de la superposición de Structure

1. En el menú Carta, active la superposición de Structure:
  - El menú Carta se ampliará para mostrar las opciones de Structure.
  - Los datos de Structure empezarán a aparecer en la pantalla de la carta en cuanto se active la superposición de Structure.
2. Seleccione la fuente de Structure:
  - La opción de datos Live (Directo) es la seleccionada por defecto.

→ **Nota:** La superposición de Structure también puede activarse seleccionando un archivo de StructureMap que se haya guardado en el explorador de archivos.

## Fuentes de StructureMap

Es posible utilizar dos tipos de fuentes para superponer registros de Structure en las cartas, pero solo se podrá ver uno cada vez:

- Datos Live (Directo): se utilizan cuando los datos de StructureScan están disponibles en el sistema.
- Archivos guardados: son datos de StructureScan guardados (\*.sl2 o \*.sl3) y convertidos al formato de StructureMap (\*.smf). Los archivos \*.smf guardados pueden utilizarse incluso si no hay fuentes StructureScan conectadas.

### Fuente Live (Directo)

Cuando se selecciona la opción de datos Live (Directo), el historial de imágenes del SideScan se visualiza en forma de estela detrás del icono de la embarcación. La longitud de esta estela variará según la memoria disponible en la unidad y los ajustes de la escala. A medida que se va llenando la memoria con nuevos datos, los datos más antiguos se eliminan de forma automática. Al aumentar la escala de búsqueda, se reduce la velocidad de pulso del transductor de StructureScan y aumenta el ancho y la longitud del historial de imágenes.

→ **Nota:** El modo Directo no guarda ningún dato. Al apagar la unidad, se pierden todos los datos recientes.

### Archivos Saved (Guardados)

Al seleccionar archivos guardados, el archivo StructureMap se superpone en el mapa según indique la información de posición presente en el archivo.

Si la escala de la carta es grande, se indican los límites del área StructureMap hasta que la escala es lo suficientemente grande como para mostrar los detalles de Structure.

El modo Guardado se utiliza para revisar y examinar los archivos de StructureMap y para situar la embarcación en puntos de interés específicos de un área anteriormente escaneada.

→ **Nota:** Cuando los archivos Guardados se utilizan como fuente, la unidad muestra todos los archivos de StructureMap detectados en la tarjeta de memoria, así como en la memoria

interna del sistema. Si hay más de un StructureMap en la misma área, las imágenes se superpondrán y ocuparán toda la carta. Si se necesitan varios registros para una misma área, los mapas deben guardarse en diferentes tarjetas de memoria.

## Consejos sobre StructureMap

- Para obtener una imagen de estructuras más altas (por ejemplo, los restos de un naufragio), no navegue sobre ella. Guíe el barco para que la estructura quede situada al lado izquierdo o derecho de la embarcación.
- No utilice la escala automática con StructureScan. Aumente la escala hasta un nivel significativamente superior (de dos a tres veces más) al de la profundidad del agua para asegurarse de que se realiza un escaneado completo y para maximizar la precisión de la conversión.
- No superponga el historial de estelas cuando lleve a cabo un escaneo del área de lado a lado.

## Grabación de datos de Structure

Es posible grabar los datos de StructureScan desde un panel de carta que tenga activada la superposición de Structure.

Las grabaciones de StructureScan pueden iniciarse desde un panel StructureScan.

Durante la grabación de los datos de StructureScan, se muestra un símbolo rojo que parpadea y un mensaje que aparece de forma periódica en la parte inferior de la pantalla.

→ **Nota:** El mensaje incluye información sobre el tamaño del archivo. Guarde los registros en un tamaño de 100 MB o menos para agilizar la conversión de archivos.

La grabación se detiene al volver a seleccionar la función de grabación.

## Conversión de datos de StructureScan al formato de StructureMap

Un archivo de registro de StructureScan (.sl2) se convierte al formato de StructureMap (.smf) una vez que se ha grabado desde el cuadro de diálogo de grabación o desde el explorador de archivos.

Puede crear archivos de alta resolución o de resolución estándar. Los archivos .smf de alta resolución incluyen más detalles, pero

tardan más tiempo en convertirse y ocupan más espacio que los archivos de resolución estándar.

Para ahorrar espacio en el disco, se recomienda eliminar los archivos StructureScan (.sl2) tras la conversión.

## Uso de StructureMaps con tarjetas cartográficas

StructureMap le permite mantener todas las funciones de la carta y se puede utilizar con cartografía integrada, además de con Navionics, Insight y otras tarjetas de cartas de navegación compatibles con el sistema.

Cuando vaya a utilizar StructureMap con tarjetas cartográficas, copie los archivos de StructureMap (.smf) a la memoria interna de la unidad. Es recomendable que guarde una copia de los archivos de StructureMap en tarjetas cartográficas externas.

## Opciones Structure

Ajuste la configuración de StructureMap desde el menú Opciones SScan. Este menú está disponible cuando la opción de superposición de Structure está activada.

No todas las opciones estarán disponibles si se utilizan como fuente los archivos guardados de StructureMap. Las opciones que no están disponibles están marcadas en gris.

### Escala

Establece la escala de búsqueda.

### Transparencia

Establece la opacidad de la superposición de Structure. Con el ajuste de transparencia mínima, los detalles de la carta quedarán prácticamente ocultos por la superposición de StructureMap.

### Paleta

Selecciona la paleta de Structure.

### Contraste

Determina la proporción de brillo entre las zonas oscuras y las claras en la pantalla.

## **Columna de agua**

Muestra u oculta la columna de agua en el modo Live (Directo).

Si esta opción no está activada, es posible que no se visualicen los bancos de peces en la imagen SideScan.

Si está activada, la profundidad del agua puede afectar a la precisión de la imagen SideScan en el mapa.

## **Frecuencia**

Establece la frecuencia del transductor que utiliza la unidad. 800 kHz ofrece la mejor resolución, pero 455 kHz cubre una profundidad y escala mayores.

## **Rechazo de ruido**

Las interferencias de señal producidas por las bombas de achique, las vibraciones del motor y las burbujas de aire pueden causar interferencias en la pantalla de la sonda. La opción Rechazo de ruido filtra la interferencia de la señal y reduce las interferencias en la pantalla.

## **Borrar histórico Live**

Elimina el historial de estelas del modo Live (Directo) de la pantalla y comienza a mostrar únicamente los datos más recientes.

## **Reg datos**

Graba los datos de StructureScan.

## **Fuente**

Selecciona la fuente de StructureMap.

# 13

## ForwardScan

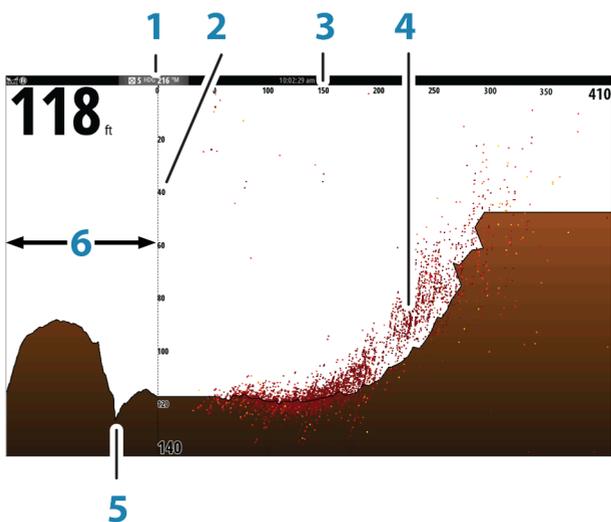
La sonda ForwardScan es una ayuda a la navegación que le permite supervisar el entorno submarino delante de la embarcación mientras realiza maniobras a velocidad lenta.

Para usar la función ForwardScan, debe disponer de un transductor ForwardScan montado en la embarcación. Para obtener instrucciones de instalación, consulte el manual de instalación del transductor ForwardScan.

**⚠ Advertencia:** No confíe en este equipo como fuente principal de navegación o de detección de peligros.

**⚠ Advertencia:** No utilice este equipo para medir la profundidad ni otras condiciones en actividades de natación o buceo.

### Imagen de ForwardScan



- 1 La ubicación del transductor se muestra como el punto origen en la página.
- 2 Escala de profundidad y posición de la embarcación
- 3 Escala frontal
- 4 Datos de puntos
- 5 Fondo
- 6 Histórico de profundidad

## Configuración de la imagen de ForwardScan



### Profundidad

Controla la escala de profundidad. La escala de profundidad está establecida de forma predeterminada en modo Auto.

### Escala frontal

Controla la escala de búsqueda frontal. La escala frontal máxima es de 91 metros (300 pies).

### Rechazo de ruido

Filtra las interferencias de la señal y reduce las interferencias en la pantalla.

### Registrar

Graba los registros de la sonda ForwardScan.

### Pausa

Detiene las transmisiones avanzadas de Echosounder .

## Opciones de vista de ForwardScan



### Paleta

Hay varias paletas de visualización disponibles para una amplia variedad de condiciones del agua.

### Ratio histórico

Controla cuánta Echosounder información del histórico se muestra del barco. Cuanto más alto sea el ratio, más historial se mostrará.

### Datos de puntos

De manera predeterminada, ForwardScan solo muestra el fondo. Puede acceder al menú Datos punto para ver todos los puntos de datos de la sonda o únicamente los puntos (Objetos) de la columna de agua.

### Mostrar zonas

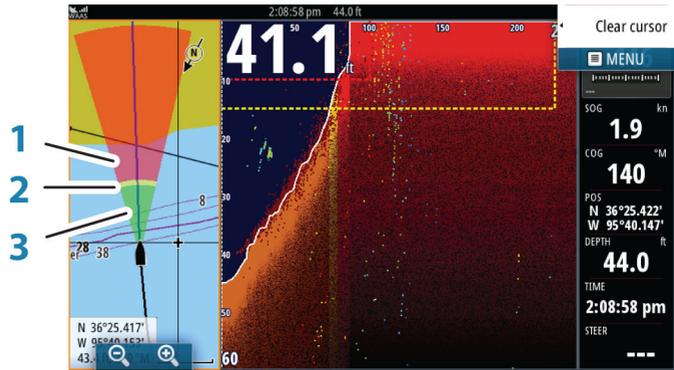
Muestra las zonas de advertencia (amarillo) y las zonas críticas (rojo) en la pantalla. Consulte "*Escala crítica frontal y Profundad crítica*" en la página 149.

### Lin. escala

Muestra líneas en la pantalla que facilitan y agilizan el cálculo de la profundidad y los objetos bajo el agua.

## Extensión de rumbo

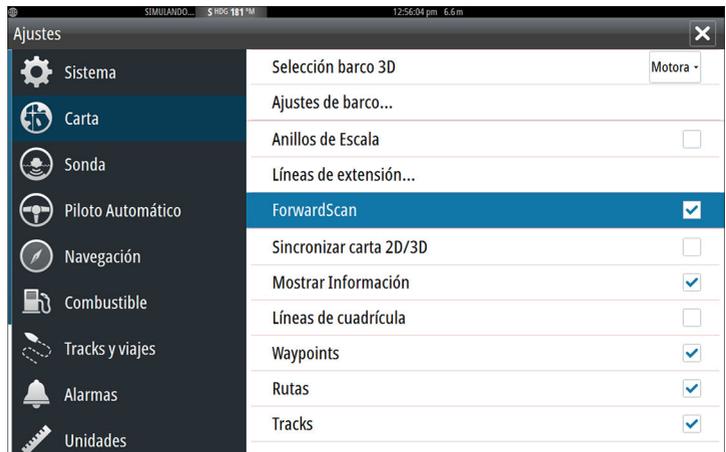
Puede utilizar la extensión de rumbo para supervisar ForwardScan en el panel Carta. Los colores de la extensión de rumbo se basan en los valores de alarma de ForwardScan.



## Extensión de ForwardScan

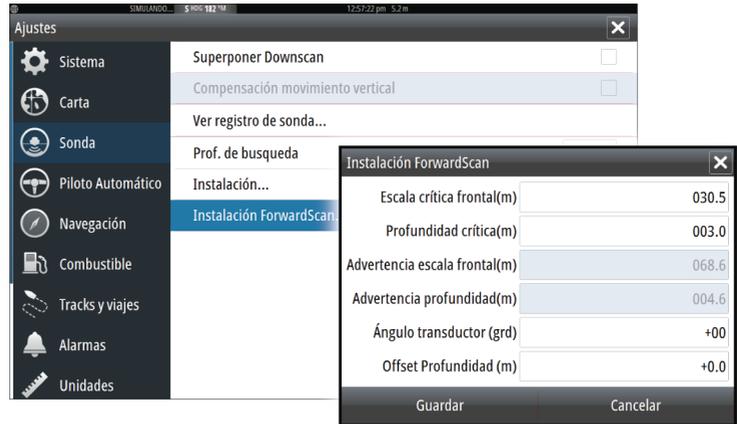
- 1 Rojo: Crítica
- 2 Amarillo: Advertencia
- 3 Verde: Segura

Seleccione ForwardScan en el cuadro de diálogo Ajustes de carta para ver la extensión de rumbo de ForwardScan en el panel Carta.



# Configuración de ForwardScan

Especifique la configuración en el cuadro de diálogo **Instalación ForwardScan**.

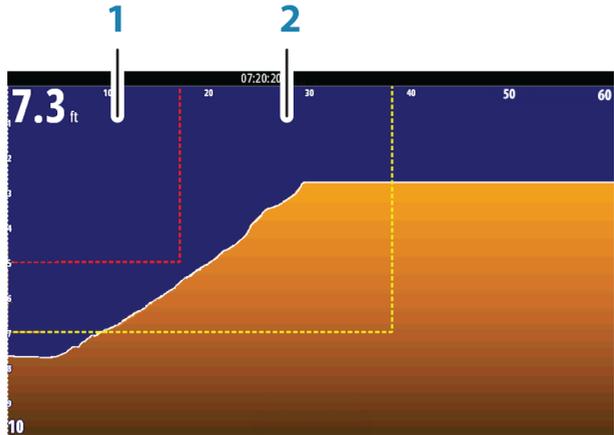


## Escala crítica frontal y Profundad crítica

Escala crítica frontal y Profundad crítica son umbrales que puede seleccionar el usuario y que definen una zona crítica por delante de su embarcación.

Si viaja por aguas poco profundas para cruzar por la zona crítica, se activará la alarma de zona crítica. Puede ver las zonas de advertencia críticas activando la opción de menú **Mostrar zonas**.





*Imagen de ForwardScan con la opción **Mostrar zonas activa***

- 1** Zona crítica
- 2** Zona de advertencia

Los valores Advertencia escala frontal y Advertencia profundidad se basan en los valores Escala crítica frontal y Profundidad crítica seleccionados.

→ **Nota:** Para recibir las alertas de zona crítica, active la alarma de ForwardScan en la el cuadro de diálogo Configuración de las alarmas. Si desea obtener más información sobre la activación de alarmas, consulte Alarmas.

### **Ángulo del transductor**

Le recomendamos que instale la vertical del transductor en la línea de flotación. Cuando no sea posible, la configuración del ángulo del transductor ayuda a compensar la diferencia entre el ángulo del transductor y la línea de flotación.

El ángulo se puede ajustar de 0 (vertical) a 20 grados.



- B** Para la profundidad por debajo de la superficie (línea de flotación): establezca la distancia desde el transductor a la superficie. Debe definirse como un valor positivo. Por ejemplo, +0,5 m (+1,77 pies).

Para la profundidad por debajo del transductor, establezca el offset en 0.

# 14

## Conexión inalámbrica

La conectividad inalámbrica de GoFree le permite lo siguiente:

- Usar un dispositivo inalámbrico para ver de forma remota (smartphone y tablet) y controlar el sistema (solo tablet).
- Acceder a GoFree Shop.
- Cargar sus registros de ecosonda para crear mapas personalizados en Insight Genesis.
- Descargar actualizaciones de software
- Conectarse a aplicaciones de terceros



→ **Nota:** Los mapas, las cartas, las actualizaciones de software y otros archivos de datos pueden ser de gran tamaño. El proveedor de su red de datos podría cobrarle en función de los datos que transfiera. Si no está seguro, consulte al proveedor de servicios.

La unidad incluye funcionalidad inalámbrica integrada para conectarse a Internet y a dispositivos inalámbricos, como smartphones y tablets.

La configuración e instalación iniciales de la funcionalidad inalámbrica integrada se describe en el manual de instalación del sistema.

→ **Nota:** Para utilizar la tecnología inalámbrica integrada, ésta debe estar activada. Consulte "*Conexión inalámbrica interna*" en la página 158.

## Conexión y desconexión desde un punto de acceso inalámbrico



Para conectarse a un punto de acceso inalámbrico, seleccione la opción Wireless en el cuadro de diálogo Controles del sistema y, a continuación, seleccione No conectado. Esto abre el cuadro de diálogo Dispositivos inalámbricos. Utilice este cuadro de diálogo para seleccionar el punto de acceso que desee, introduzca la información de inicio de sesión y, a continuación, seleccione Conectar. Conectarse a un punto de acceso inalámbrico cambia el

modo inalámbrico al **modo Cliente**. En este modo, puede acceder a la tienda GoFree Shop.

Para desconectarse de un punto de acceso inalámbrico, seleccione la opción Inalámbrico en el cuadro de diálogo Controles del sistema y, a continuación, seleccione nombre\_puntodeacceso conectado y después Desconectar. Esto cambia el modo inalámbrico al **modo Punto de acceso**. En este modo, puede conectar un dispositivo inalámbrico, de modo que aplicaciones como, por ejemplo, GoFree Link pueden acceder a la información de navegación de la embarcación.

## GoFree Shop



El inalámbrico debe estar conectado a un punto de acceso inalámbrico externo para poder acceder a la tienda GoFree Shop.

En la tienda GoFree Shop puede examinar, comprar y descargar contenido compatible con su sistema, incluidas las cartas de navegación y los mapas de Insight Genesis. Cuando se inicia una sesión, el sistema le notifica automáticamente si hay disponible una nueva versión de software para su sistema. Si hay una actualización disponible, puede descargarla en una de las ranuras de tarjeta o aplazar la descarga para más tarde. Si se aplaza la descarga para un momento posterior, la notificación estará disponible en el cuadro de diálogo Acerca de, al que se puede acceder desde Ajustes Sistema.

## GoFree Link



La funcionalidad inalámbrica le permite utilizar un dispositivo inalámbrico para ver de forma remota (smartphone y tablet) y controlar el sistema (solo tablet). El sistema se visualiza y se controla desde el dispositivo inalámbrico, concretamente con las aplicaciones GoFree Link descargadas de la tienda de aplicaciones correspondiente. Al aceptar el control remoto, la página activa se refleja en el dispositivo inalámbrico.

- **Nota:** Para utilizar smartphones y tablets para ver y controlar el sistema, la funcionalidad inalámbrica debe estar desconectada del punto de acceso inalámbrico (en **modo Punto de acceso**).
- **Nota:** Por motivos de seguridad, las funciones de piloto automático y CZone no se pueden controlar desde un dispositivo inalámbrico.

## Conexión de una tableta

Instale la aplicación GoFree en la tableta antes de realizar este procedimiento.

1. Establezca la conexión inalámbrica interna al modo **Punto de acceso**. Para ello, seleccione la página **Dispositivos inalámbricos** en el cuadro de diálogo de configuración inalámbrica y, a continuación, seleccione la conexión inalámbrica interna. A continuación, seleccione la opción **Modo** y, posteriormente, seleccione **Punto de acceso interno**.
2. Seleccione el dispositivo de conexión inalámbrica interna en la página **Dispositivos inalámbricos** para ver su clave de red.
3. Vaya a la página de conexión de red Wi-Fi de la tableta y busque la unidad o la red inalámbrica de GoFree *xxxx*. Si hay más de una dentro del alcance, revise la página **Dispositivos inalámbricos** de la unidad para confirmar qué dispositivo inalámbrico está conectado a la unidad.
4. Introduzca la clave de red en la tableta para conectarse a la red.
5. Abra la aplicación GoFree. La unidad se debe detectar automáticamente. El nombre que aparece es el nombre por defecto o el asignado en el ajuste Nombre del dispositivo. Si la unidad no aparece, siga las instrucciones que aparecen en pantalla para buscar manualmente el dispositivo.
6. Seleccione el icono gráfico de la unidad. La unidad mostrará un mensaje parecido al siguiente:



7. Seleccione **Sí** para una conexión puntual, o **Siempre** si desea que el dispositivo quede registrado para futuras conexiones. Esta configuración se puede cambiar más adelante, si es necesario.
- **Nota:** El módulo inalámbrico interno solo admite conexión GoFree para sí mismo. El resto de unidades conectadas a la red no será visible.

## Conexión a un smartphone

Antes de iniciar este procedimiento, instale la aplicación GoFree en el smartphone.

1. Establezca la conexión inalámbrica interna en modo **Punto de acceso**. Para ello, seleccione la página **Dispositivos inalámbricos** del cuadro de diálogo de ajustes Wireless y, a continuación, seleccione Wireless Interno. Después, seleccione la opción **Modo** y, a continuación, **Punto de acceso interno**.
2. Seleccione el dispositivo Wireless Interno en la página **Dispositivos inalámbricos** para ver su clave de red.
3. Navegue a la página de conexión de red inalámbrica en el smartphone y busque la red inalámbrica **xxx** de la unidad o GoFree. Si hay más de una dentro del alcance, revise la página **Dispositivos inalámbricos**, en el cuadro de diálogo de ajustes Wireless de la unidad, para confirmar qué dispositivo inalámbrico está conectado a la unidad.
4. Introduzca la clave de red en el smartphone para conectarse a la red.
5. Abra la aplicación GoFree en el smartphone. La unidad debería detectarse automáticamente. El nombre que aparece es el nombre por defecto o el asignado en el ajuste Nombre del dispositivo. Si la unidad no aparece, siga las instrucciones que aparecen en pantalla para buscar manualmente el dispositivo.

La pantalla multifunción (MFD) se muestra en el smartphone. Para cambiar la pantalla de MFD en el smartphone, cámbiela en la pantalla multifunción. Al hacer un cambio en la pantalla multifunción, se reflejará en el smartphone.

## Carga de archivos de registro en Insight Genesis

Para cargar un archivo de registro de la ecosonda grabada en Insight Genesis, seleccione el archivo que desea cargar del panel de archivos y seleccione la opción de cargar a Insight Genesis.

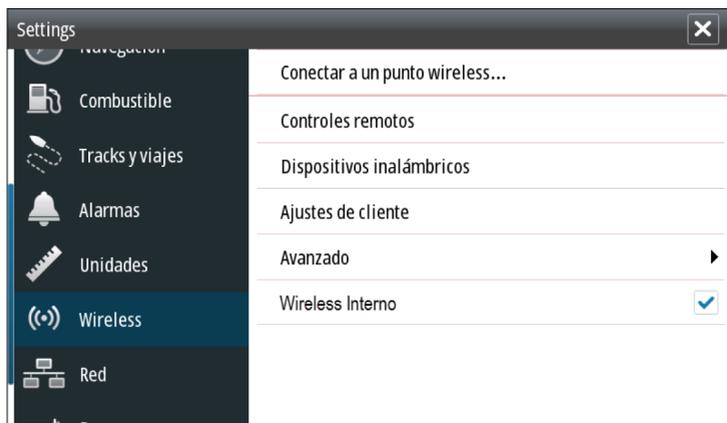
- **Nota:** Debe estar conectado a un punto de acceso inalámbrico para cargar archivos de registro grabados en Insight Genesis.
- **Nota:** Los archivos de registro grabados también se pueden cargar en Insight Genesis si ha seleccionado **Subir a Insight Genesis** en el cuadro de diálogo Grabar Sonda. Para obtener más información, consulte "*Iniciar grabación de datos del registro*" en la página 126.



## Ajustes de Wireless

Incluye las opciones de configuración y ajustes para la función de conexión inalámbrica.

Para obtener más información, consulte el manual de instalación de GO XSE.



### Conectar a punto de acceso Wireless...

Muestra el cuadro de diálogo Dispositivo inalámbrico que puede usar para conectar la funcionalidad inalámbrica a un punto de acceso inalámbrico.

### Controles remotos

Cuando un dispositivo inalámbrico (smartphone o tablet) está conectado, debe aparecer en la lista Controles remotos. Si selecciona **Permitir siempre**, el dispositivo podrá conectarse

automáticamente sin necesidad de contraseña. Este menú también permite la desconexión de dispositivos a los que ya no es necesario acceder.

## Dispositivos inalámbricos

Este cuadro de diálogo muestra el módulo inalámbrico interno y cualquier dispositivo WIFI-1 conectado, así como su dirección IP y número de canal. Al seleccionar el módulo inalámbrico interno o un dispositivo WIFI-1, proporciona información adicional.

→ **Nota:** WIFI-1 está disponible si la unidad tiene una conexión de radar en la parte posterior. La conexión de radar puede utilizarse como una conexión Ethernet para el WIFI-1.

Para ver y cambiar los valores del módulo inalámbrico interno (nombre de red (SSID), clave de red o canal), el modo de Wireless Interno debe ser **Punto de acceso** (Wireless Interno). Para seleccionar una red (punto de acceso) al que conectarse, la conexión inalámbrica interna debe estar en **modo Cliente**. Utilice la opción Modo para cambiar el modo.

## Ajustes de cliente

Muestra información sobre el punto de acceso inalámbrico al que está conectada su unidad o sobre el último al que estuvo conectada la unidad. Puede seleccionar el punto de acceso en el cuadro de diálogo para establecerlo como el punto de acceso al que desea conectarse siempre cuando esté al alcance o puede seleccionarlo para eliminarlo.

## Avanzado

Inicia las herramientas Iperf y Sonda DHCP que ayudan a descubrir fallos y a ajustar la red inalámbrica.

→ **Nota:** Iperf y la sonda DHCP son herramientas que se proporcionan con fines de diagnóstico para aquellos usuarios familiarizados con la configuración y terminología de la red. Navico no es el desarrollador original de estas herramientas y no ofrece asistencia relacionada con su uso.

## Conexión inalámbrica interna

Seleccione esta opción para activar o desactivar el módulo de conexión inalámbrica interna.

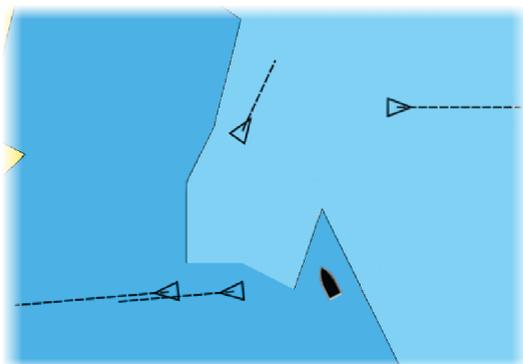
La desactivación de la conexión inalámbrica cuando no está en uso, reduce el consumo de energía de la unidad.

# 15

## AIS

Si se ha conectado una fuente AIS (sistema de identificación automática) compatible al sistema, se pueden mostrar y seguir los targets detectados por los dispositivos. También puede ver mensajes y la posición de dispositivos DSC que transmiten dentro del rango de cobertura.

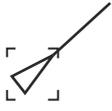
Los blancos AIS se pueden superponer a las imágenes de carta, con lo que es una herramienta importante para navegar con seguridad y evitar colisiones. Puede establecer alarmas que le avisen en caso de que un blanco AIS se acerque demasiado o se pierda.



### Símbolos de blancos AIS

El sistema usa los símbolos de blancos AIS que se muestran a continuación:

	Blanco AIS parado (inmóvil o fondeado).
	Blanco AIS móvil y seguro con línea de extensión de rumbo.
	Blanco AIS peligroso, ilustrado con línea gruesa. Un blanco se define como peligroso en función de los ajustes de TCPA y CPA. Consulte " <i>Definición de barcos peligrosos</i> " en la página 167.

	<p>Blanco AIS perdido.          Cuando no se han recibido señales dentro de un límite de tiempo, se define un blanco como perdido.          El símbolo de blanco representa la última posición válida del blanco antes de que se perdiera la recepción de datos.</p>
	<p>Blanco AIS seleccionado; se activa al seleccionar el símbolo de un blanco.          El blanco vuelve a mostrar el símbolo de blanco por defecto cuando se elimina el cursor del símbolo.</p>
	<p>SART AIS (Transmisor de búsqueda y salvamento del AIS).</p>

## Visualización de la información sobre blancos AIS

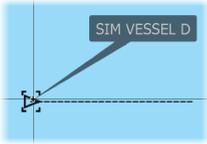
### Búsqueda de elementos AIS

Puede buscar blancos AIS con la opción **Buscar** del panel Herramientas.

Puede buscar blancos AIS con la opción de menú **Buscar**. Si el cursor está activo, el sistema busca las embarcaciones alrededor de la posición del cursor. Sin ningún cursor activo, el sistema busca embarcaciones alrededor de la posición de su embarcación.



## Visualización de la información sobre todos los blancos AIS



Al seleccionar un icono AIS en el panel de carta, el símbolo cambia al símbolo de blanco seleccionado y se muestra el nombre de la embarcación.

Se puede visualizar información detallada de un blanco seleccionando el cuadro emergente AIS o desde el menú después de haber seleccionado dicho blanco.

SIMULANDO... S HDG 180 °M 8:52:51 am 6.9m

Detalles barco AIS

SIM VESSEL D (MMSI: 123456789)

Callsign:	XYZ1111	Estado:	Seguro
IMO:	1234	Estado Navegación:	Navegando
Clase AIS:	A	Calado (m):	0.9
Tipo:	Desconocido	Latitud:	N 25°45.900'
Longitud (m):	12.2	Longitud:	W 80°05.906'
Pulso (m):	6.1	Precisión:	Alta (10m)
Demora (°M):	272	ROT (°/s):	0.0
Distancia (km):	3.54	SOG (kn):	16.0
CPA (km):	0.16	COG (°M):	097
TCPA (hrs):	0:07:12	Rumbo (°M):	097
Velocidad relativa (kn):	15.9	Destino:	AUCKLAND
Rumbo relativo (°M):	089	ETA:	11/04/2008 9:30 am

Llamar

## Llamada a una embarcación AIS

Si el sistema incluye una radio VHF que permite llamadas DSC (llamada digital selectiva) a través de NMEA 2000, puede iniciar una llamada DSC a otras embarcaciones desde la unidad GO XSE.

La opción de llamada está disponible en el cuadro de diálogo **Detalles barco AIS** y en el cuadro de diálogo **Estado del barco** activados desde el panel **Tools** (Herramientas).

En el cuadro de diálogo **Llamar** puede cambiar el canal o cancelar la llamada. El cuadro de diálogo **Llamar** se cierra cuando se establece la conexión.



## AIS SART



Cuando se activa una alarma AIS SART (transpondedor de búsqueda y salvamento), empieza a transmitir su posición y los datos de identificación. Estos datos los recibe su dispositivo AIS.

Si su receptor AIS no es compatible con AIS SART, el receptor AIS interpreta los datos recibidos de la alarma AIS SART como una señal de un transmisor estándar AIS. Aparece un icono en la carta, pero este icono es un icono de embarcación AIS.

Si su receptor AIS es compatible con AIS SART, al recibir datos de una alarma AIS SART, ocurre lo siguiente:

- En la carta se muestra un icono AIS SART en la posición desde la que se emite la alarma AIS SART.
- Se muestra un mensaje de alarma.

Si ha activado la sirena, al mensaje de alarma le sigue una alarma sonora.

→ **Nota:** El icono aparece de color verde si los datos de AIS SART recibidos constituyen una prueba y no un mensaje activo.

## Mensaje de alarma AIS SART

Cuando se reciben datos de una alarma AIS SART, aparece un mensaje de alarma. Este mensaje incluye el número MMSI exclusivo de AIS SART, su posición y distancia y el rumbo de la embarcación.



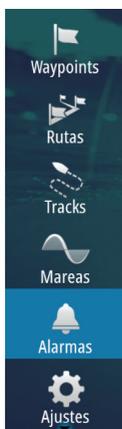
Tiene las siguientes opciones:

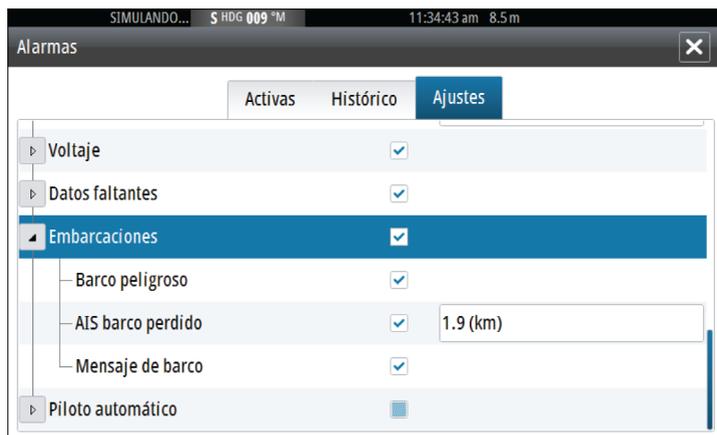
- Ignorar la alarma
  - La alarma se silencia y el mensaje se cierra. La alarma no volverá a aparecer
- **Nota:** Si ignora la alarma, el icono AIS SART se seguirá viendo en su carta y el AIS SART permanecerá en la lista de embarcaciones.
- Guardar el waypoint
  - El waypoint se guarda en su lista de waypoints. El nombre de este waypoint tendrá el prefijo MOB AIS SART, seguido del número MMSI exclusivo de SART. Por ejemplo: MOB AIS SART - 12345678.
- Activar la función MOB
  - La pantalla cambia a un panel de carta ampliado, centrado en la posición del AIS SART.
  - El sistema crea una ruta activa hacia la posición del AIS SART.
- **Nota:** Si la función MOB ya está activa, finalizará y se sustituirá por la nueva ruta hacia la posición del AIS SART.
- **Nota:** Si el receptor AIS deja de recibir el mensaje AIS SART, el AIS SART permanecerá en la lista de embarcaciones durante 10 minutos después de recibir la última señal.

Si selecciona el icono AIS SART en el panel de carta, puede ver los detalles del AIS MOB.

## Alarmas de embarcación

Puede definir alarmas que le avisen si un blanco se muestra dentro de los límites de alcance predefinidos o si se pierde un blanco previamente identificado.





## Barcos peligrosos

Controla si la alarma se activa cuando una embarcación se acerca más que la distancia de CPA dentro del límite de tiempo de TCPA. Consulte "*Definición de barcos peligrosos*" en la página 167.

## AIS barco perdido

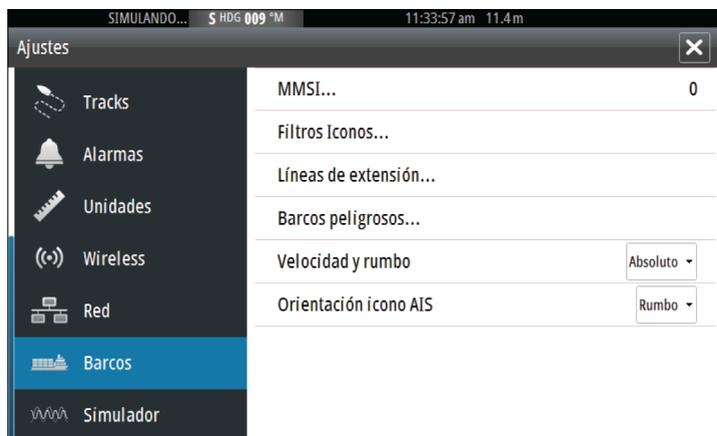
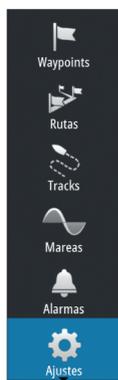
Establece la distancia para embarcaciones perdidas. Si se pierde una embarcación dentro de la distancia establecida, se activa una alarma.

→ **Nota:** La casilla de verificación controla si se muestra la ventana emergente de alarma o si suena la sirena. Los valores CPA y TCPA establecen los parámetros según los cuales una embarcación se considera peligrosa, independientemente del estado de activación.

## Mensaje de barco

Controla si se activa una alarma al recibir un mensaje desde un blanco AIS.

## Ajustes de embarcación



### Número MMSI de la embarcación

Debe tener su propio MMSI (número de identificación del servicio móvil marítimo) introducido en el sistema para poder recibir mensajes provenientes de embarcaciones AIS y DSC.

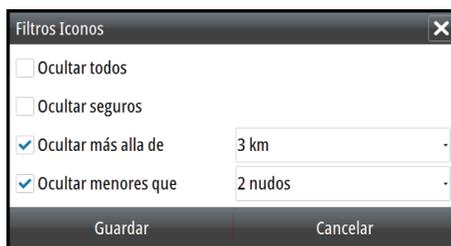
También es importante introducir el número MMSI para que la propia embarcación no se muestre como un blanco AIS en la carta.

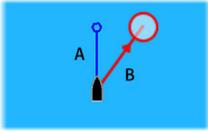
→ **Nota:** La opción Mensaje de barco de los ajustes de alarma debe estar activada para ver los mensajes MMSI.

### Filtros Iconos

Los blancos se muestran por defecto en el panel si se ha conectado un dispositivo AIS al sistema.

Si lo desea, puede optar por no mostrar ningún blanco o por filtrar los iconos en función de los ajustes de seguridad, distancia y velocidad de la embarcación.





## Líneas de extensión

El usuario puede establecer la longitud de las líneas de extensión de la embarcación propia y de las demás embarcaciones.

- A: Rumbo
- B: Rumbo sobre fondo (COG)

La longitud de las líneas de extensión se establece como una distancia fija o para indicar la distancia recorrida por la embarcación en el periodo de tiempo seleccionado. Si no hay opciones activadas en **Esta embarcación**, no se mostrarán líneas de extensión para su embarcación.

Líneas de extensión	
ESTE BARCO	
Rumbo COG	<input type="checkbox"/>
Rumbo	<input type="checkbox"/>
Longitud	
1 km	
OTROS BARCOS	
Rumbo COG	<input type="checkbox"/>
Longitud	
2 min	
Guardar	Cancelar

La información de rumbo de la embarcación se obtiene del sensor de rumbo activo, y la información COG, del sensor GPS activo.

En el caso de otras embarcaciones, los datos COG se incluyen en el mensaje enviado por el sistema AIS.

## Definición de barcos peligrosos

Puede definir una zona de guarda invisible alrededor de su embarcación. Cuando un target se encuentre dentro de los límites establecidos, se mostrará el símbolo de target peligroso. Se activará una alarma en caso de haberla activado en el panel Configurar Alarmas.

**Barcos peligrosos** ✕

Los barcos son considerados peligrosos cuando su punto mas cercano de aproximación predecido es menor que la siguiente distancia, dentro de un tiempo especificado.

Punto mas cercano de aproximación (m)

Tiempo al punto mas cercano de aproximación (mm:ss)

Guardar
Cancelar

## Indicación de velocidad y rumbo

Las líneas de extensión pueden utilizarse para indicar la velocidad y el rumbo de los blancos, ya sea como movimiento absoluto (real) en la carta o relativo a la embarcación.

Como se puede ver en la siguiente ilustración, el estilo de línea utilizado para trazar las líneas de extensión es distinto en función de la indicación de movimiento.



*Embarcaciones AIS con movimiento absoluto*



*Embarcaciones AIS con movimiento relativo*

## Orientación de los iconos AIS

Establece la orientación de los iconos AIS, ya sea en función de la información de rumbo o COG.

# 16

## Paneles de instrumentos

El Instruments paneles se componen de varios indicadores (analógicos, digitales y de presión) que pueden personalizarse para ver cierta información. El Instruments panel presenta la información en otros paneles de instrumentos, y pueden definirse hasta diez paneles de instrumentos en el Instruments panel.

→ **Nota:** Para ver información relativa al combustible y el motor, la opción correspondiente debe configurarse en el panel Ajustes.

### Tableros de control

Hay predefinido un conjunto de estilos de paneles de instrumentos para mostrar información sobre la embarcación, la navegación y la pesca.

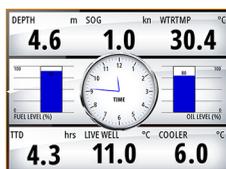
Puede cambiar entre los paneles seleccionando los botones de flecha izquierda y derecha del panel. También puede seleccionar el panel de Instrumentos en el menú.



Panel de instrumentos de la embarcación



Panel de instrumentos de navegación



Panel de instrumentos de pesca

→ **Nota:** Es posible activar paneles de instrumentos adicionales desde el menú si hay otros sistemas (por ejemplo, CZone) en la red.

### Personalización del Instruments panel

Puede personalizar el Instruments panel y cambiar los datos de cada uno de los indicadores y el diseño de los paneles de instrumentos, así como añadir nuevos paneles. También puede establecer límites para los indicadores analógicos.

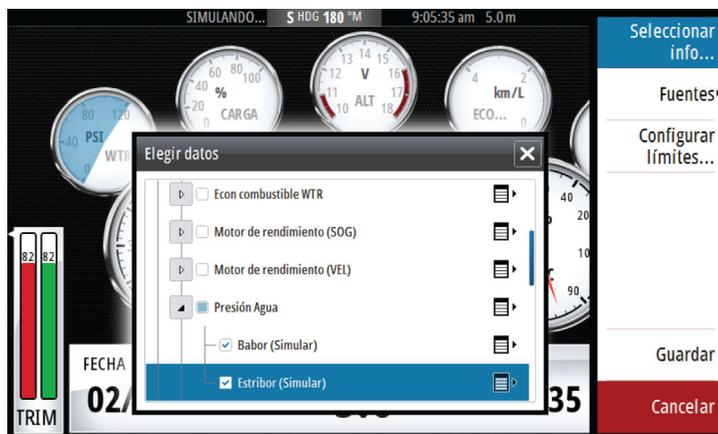
Todas las opciones de edición están disponibles en el Instruments menú del panel.

Las opciones de edición disponibles dependerán de las fuentes de datos que estén conectadas al sistema.

## Edición de un panel de instrumentos

Active el panel de instrumentos que desee editar y, a continuación:

1. Active el menú.
2. Seleccione la opción de edición.
3. Seleccione el indicador que desee modificar. El indicador seleccionado se identifica por el color de fondo
4. Seleccione la información que se va a mostrar, configure límites, y finalmente cambie la fuente de la información.
5. Para guardar los cambios, seleccione la opción de guardar en el menú.



# 17

## Audio

---

Si hay un servidor SonicHub, un sistema de entretenimiento marino FUSION o un sistema de audio NMEA 2000 compatible conectado a la red NMEA 2000, puede utilizar GO XSE para controlar y personalizar el sistema de audio de la embarcación.

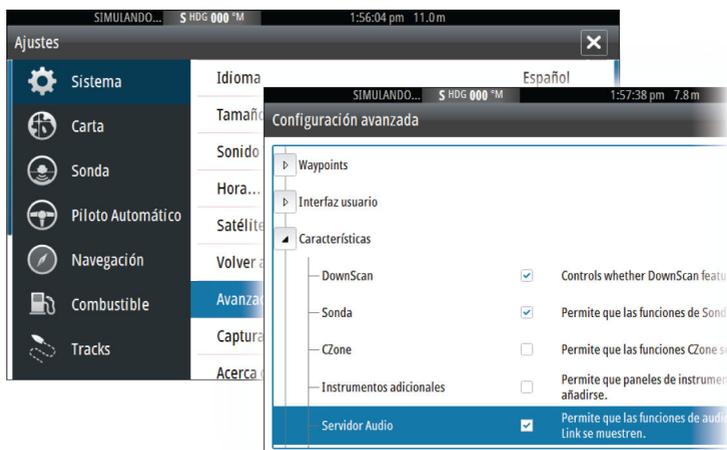
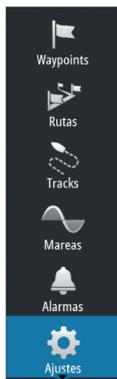
Puede conectar una radio o sintonizador SiriusXM a servidores de audio compatibles para recibir radio SiriusXM en el sistema. Los canales SiriusXM disponibles varían en función del paquete de suscripción seleccionado. Radio SiriusXM solo está disponible en determinadas zonas. Para obtener más información, consulte [www.siriusXM.com](http://www.siriusXM.com) y la documentación del servidor.

→ **Nota:** El audio SiriusXM está disponible si la unidad tiene una conexión de radar en la parte posterior. La conexión de radar puede utilizarse como una conexión Ethernet para el audio SiriusXM.

Antes de poder utilizar el equipo de audio, debe instalarlo de acuerdo con el GO XSE manual de instalación de la unidad y la documentación que se incluye con el dispositivo de audio.

### Activación del audio

El sistema debería identificar automáticamente un dispositivo de audio compatible conectado a la red NMEA 2000. En caso contrario, active la función desde el cuadro de diálogo Configuración avanzada.



## Servidor Audio

Si se conectan varias fuentes de audio a la misma red, uno de los dispositivos debe seleccionarse como servidor de audio. Si solo está presente uno de los dos dispositivos, se selecciona como servidor de audio por defecto.

## Funcionamiento de la fuente de audio

1. Seleccione Audio en la barra de control para abrir el controlador de audio
2. Seleccione el botón de fuente de audio y, a continuación, seleccione la fuente de audio
  - El número de fuentes depende del servidor de audio activo
3. Utilice los botones del controlador para controlar el sistema de audio

Si desea obtener una descripción general de los botones y las herramientas de control de audio, consulte "*Botones de control de audio*" en la página 173. Consulte también "*Herramientas de audio*" en la página 175.

Para conocer las opciones disponibles, consulte la documentación del equipo de audio.

## Controlador de audio

Active el controlador de audio seleccionando Audio en la barra de control.

Los botones de control, las herramientas y las opciones varían de una fuente de audio a otra, como se describe más adelante en este capítulo.



- 1 Controlador de audio
- 2 Fuente de audio
- 3 Botones del controlador de audio
- 4 Herramientas del controlador de audio

### Botones de control del audio

→ **Nota:** Hay controles de la radio VHF disponibles cuando los servidores de audio con receptores VHF integrados están conectados.

La fuente de micrófono le permite retransmitir mensajes de megáfono por el sistema de audio.

Icono	Sintonizador	VHF	DVD	Reproducción
	Selecciónelo para mostrar la lista de fuentes disponibles.			
	Selecciónelo para ir a la frecuencia anterior. Manténgalo pulsado para sintonizar un canal.		Selecciónel o para rebobinar.	Manténgal o pulsado para rebobinar. Selecciónel o para reproducir la pista anterior.
	Selecciónelo para ir a la siguiente frecuencia. Manténgalo pulsado para sintonizar un canal.		Selecciónel o para avanzar de forma rápida.	Manténgal o pulsado para avanzar de forma rápida. Selecciónel o para reproducir la pista siguiente.
	Selecciónelo para ir al canal favorito siguiente/ anterior.		N/D	N/D
	N/D	N/D	Selecciónelo para iniciar la reproducción.	
	N/D	N/D	Selecciónelo para poner en pausa la reproducción.	
	Selecciónelo para mostrar el control deslizante de volumen.			
	Selecciónelo para ponerlo en silencio.			

Icono	Sintonizador	VHF	DVD	Reproducción
	Selecciónelo para activar el sonido.			

## Herramientas de audio

Icono	Sintonizador	VHF	Reproducción
	Potencia de señal	N/D	N/D
	N/D	N/D	Selecciónelo para activar/desactivar la función de repetición. El icono se colorea cuando la función está activa.
	N/D	N/D	Selecciónelo para activar/desactivar el modo de reproducción aleatoria. El icono se colorea cuando la función está activa.

Icono	Sintonizador VHF		Reproducción
	Selecciónelo para activar/desactivar la fuente activa. La ubicación de este botón depende del tamaño de la unidad. En las unidades más grandes se encuentra en el panel del controlador de audio principal y en las unidades más pequeñas en el panel de fuente del controlador de audio.		
	Selecciónelo para mostrar las opciones para configurar las zonas y el control principal.		
	Selecciónelo para mostrar las emisoras favoritas del sintonizador.	Selecciónelo para mostrar los canales favoritos de la radio VHF.	Selecciónelo para mostrar el Explorador de dispositivos. Utilice el explorador para acceder al controlador original o a la estructura de archivos de la fuente, y para seleccionar tracks.
	Selecciónela para mostrar los ajustes opcionales de la fuente activa.		

## Configuración del sistema de audio

### Mezclador de audio



Puede utilizar el mezclador para:

- Ajustar el balance, el volumen y los límites de volumen de forma individual para cada zona.
- Ajustar los graves y los agudos, y el balance entre zonas.
- Activar o desactivar zonas de altavoces independientes en

#### **Control principal.**

Las opciones del mezclador varían en función del dispositivo de audio activado. El siguiente ejemplo muestra una opción del mezclador de una fuente USB para **Todas las Zonas**:

- Bajos
- Medios
- Agudos

## **Altavoces**

### **Zonas de altavoces**

La unidad GO XSE se puede configurar para controlar diferentes zonas de audio. El número de zonas depende del servidor de audio conectado al sistema.

Puede ajustar el balance, el volumen y el ajuste del límite de volumen de forma individual para cada zona. Los ajustes de los graves y los agudos se aplicarán a todas las zonas.

### **Control de volumen maestro**

Por defecto, al ajustar el volumen, se ajusta el volumen de todas las zonas de altavoces. Puede definir qué zonas se modificarán al aumentar o disminuir el volumen.

### **Selección de la región del sintonizador**

Antes de reproducir la radio FM o AM y de utilizar una radio VHF, debe seleccionar la región apropiada para su ubicación.

### **Canales favoritos**

Cuando se sintoniza un sintonizador o un canal VHF, se puede agregar el canal a la lista de favoritos. Los canales favoritos se pueden visualizar, seleccionar y eliminar de la lista de favoritos.

Puede desplazarse por los canales favoritos mediante los botones arriba/abajo del controlador de audio.

## **SonicHub 2**

La conexión de un dispositivo SonicHub 2 a la red NMEA 2000 es compatible.

## Información del dispositivo SonicHub 2

Abra el cuadro de diálogo Ajustes de red y seleccione el dispositivo SonicHub 2 en la lista de dispositivos. Se abrirá el cuadro de diálogo Información del dispositivo SonicHub 2.



### Configurar

Seleccione esta opción para configurar el dispositivo.

### Actualización

Actualiza el software del dispositivo.

→ **Nota:** Se debe conectar al dispositivo un dispositivo de memoria USB con la actualización de software. En el sitio web del producto hay disponibles actualizaciones periódicas del software. Con los archivos de actualización se incluyen instrucciones detalladas para instalar el software.

### Reset fábrica

Restablece el dispositivo con sus ajustes de fábrica.

## SonicHub 2 integra tecnología Bluetooth

SonicHub 2 es un dispositivo con tecnología Bluetooth. Puede usar la conectividad inalámbrica Bluetooth integrada de SonicHub 2 para conectarlo a dispositivos de audio Bluetooth.

Para vincular SonicHub 2 a un dispositivo Bluetooth activado, seleccione el icono de dispositivos Bluetooth en el controlador de audio. Seleccione el dispositivo Bluetooth que desea vincular en la lista de dispositivos disponibles y, a continuación, seleccione Emparejar.



SonicHub 2 se conecta al dispositivo emparejado.

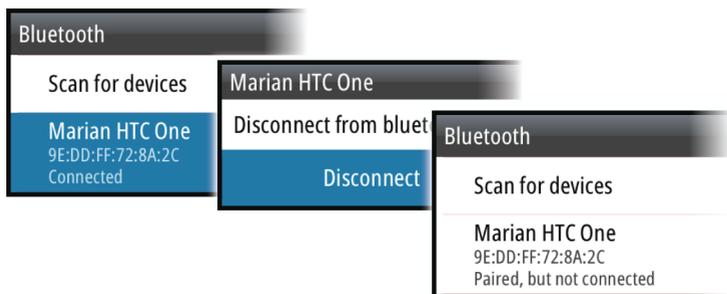


### Conexión y desconexión de dispositivo emparejados

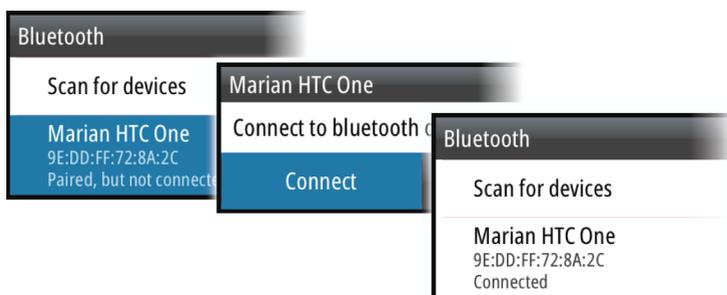
SonicHub 2 se conecta automáticamente a un dispositivo cuando se emparejan. Puede emparejarlo a varios dispositivos, pero solo se conectará uno cada vez.

Puede conectar y desconectar manualmente SonicHub 2 a los dispositivos emparejados.

Para desconectar un dispositivo emparejado, selecciónelo en la lista de dispositivos y, a continuación, seleccione **Desconectar**.



Para conectar un dispositivo emparejado, selecciónelo en la lista de dispositivos y, a continuación, seleccione **Conectar**.



## Pandora

El dispositivo SonicHub 2 admite la transmisión de música desde Pandora a través un dispositivo Android (mediante Bluetooth) o dispositivo IOS (mediante USB y Bluetooth).

→ **Nota:** Debe estar en un lugar válido para usar Pandora. Consulte el sitio web de Pandora para obtener más información.

Use el controlador de audio para ejecutar Pandora en el dispositivo inteligente.

## Radio Sirius (solo Norteamérica)

### Lista de canales

La lista de canales muestra todos los canales Sirius disponibles, tenga o no tenga una suscripción al canal.

### **Lista de favoritos**

Puede crear una lista de sus canales Sirius favoritos desde la lista de canales. No se pueden añadir canales no suscritos.

### **Bloqueo de canales**

Puede bloquear la emisión de los canales Sirius seleccionados. Debe introducir un código de cuatro dígitos para bloquear los canales; para desbloquearlos, deberá introducir el mismo código.

### **Fuentes auxiliares**

Puede usar AUX y AUX 2 (con las etiquetas AUX y SAT IN en SonicHub) para la radio Sirius y los dispositivos de audio externos compatible con conexión RCA. Se puede controlar la reproducción de la radio Sirius cuando se conecta un módulo meteorológico Lowrance a SAT IN. El resto de fuentes de audio auxiliares solo disponen de control de volumen.

### **Desconexión de Sirius de la fuente auxiliar**

Si la radio Sirius está conectada a la radio o el servidor FUSION, la fuente auxiliar se agrega de forma automática a la lista de Sirius.

**Sirius** aparece en la lista de fuentes cuando el servidor FUSION está activo.

Para usar la fuente auxiliar con otro dispositivo, debe desconectar Sirius de la fuente auxiliar.

→ **Nota:** Para usar Sirius, se debe conectar un sintonizador opcional de SiriusXM al servidor FUSION.

# 18

## Meteorología

El sistema incluye función meteorológica, que permite al usuario ver pronósticos superpuestos en la carta. Esta informa de manera clara de las condiciones meteorológicas que es probable que se presenten.

El sistema admite datos meteorológicos en formato GRIB, disponibles para descarga de diversos proveedores de servicios de información meteorológica.

### Flechas de viento

La rotación de las flechas de viento indica la dirección relativa del viento, donde la cola muestra la dirección de procedencia del viento. En los siguientes gráficos, el viento procede del noroeste.

La velocidad del viento se indica mediante una combinación de flechas pequeñas y grandes al final de la cola de viento.

	Cero nudos o dirección de viento indeterminada
	Flecha pequeña = 5 nudos
	Flecha grande = 10 nudos
	Flecha de viento = 50 nudos

Si se muestra una combinación de flechas de 5 y 10 nudos en una cola, estas deberán sumarse para obtener la velocidad total del viento. El ejemplo que aparece a continuación muestra 3 flechas grandes + 1 flecha pequeña = 35 nudos, y también 60 nudos indicados con una 1 flecha de viento + 1 flecha grande.



*Velocidad del viento: 35 nudos*



*Velocidad del viento: 60 nudos*

## Visualización de información meteorológica detallada

Si el cuadro emergente está activado, podrá seleccionar un icono meteorológico para mostrar la identidad de la observación. Si selecciona el cuadro emergente, aparecerá información detallada sobre la observación. También puede mostrar la información detallada desde el menú, si se ha seleccionado el icono meteorológico.

## Meteo GRIB

El archivo GRIB contiene información de previsión meteorológica para un cierto número de días. Es posible animar los datos meteorológicos para ver cómo se están desarrollando los sistemas meteorológicos.

## Importación de datos GRIB

Los datos GRIB importados en la memoria se pueden mostrar como una superposición de cartas. Consulte "*Visualización de información meteorológica GRIB como una capa superpuesta*" en la página 185. El archivo se puede importar desde cualquier ubicación visible desde el administrador de archivos.

→ **Nota:** Los datos GRIB importados sobrescriben los datos GRIB de la memoria.

Puede importar el archivo de información meteorológica utilizando el administrador de archivos del panel de herramientas o la opción de menú de pronóstico del panel de cartas:

- Al seleccionar un archivo GRIB con el administrador de archivos, la opción Importar está disponible. Utilícela para importar archivos GRIB en la memoria.



Seleccione el archivo GRIB para importar los datos.



- Con la selección de la opción de menú de pronóstico en el panel de cartas se muestra el cuadro de diálogo Meteo GRIB. Utilice la opción de importación de archivos de este cuadro de diálogo para abrir el administrador de archivos e importar un archivo GRIB en memoria.

Con este cuadro de diálogo también puede seleccionar un archivo GRIB que esté disponible. Seleccionar un archivo GRIB equivale a importarlo en memoria. Los archivos GRIB disponibles son aquellos que se descargan de un proveedor de servicios meteorológicos en el directorio Gribs (en el administrador de archivos).



## Visualización de información meteorológica GRIB como una capa superpuesta

Los datos GRIB importados pueden superponerse al panel de carta.

Si se selecciona la opción de superposición Meteo Grib, el menú de carta se amplía e incluye las opciones correspondientes. En este menú, puede seleccionar los símbolos meteorológicos que desea que aparezcan, establecer la distancia entre las flechas y ajustar la opacidad de los símbolos meteorológicos.

Desde este menú, también puede animar los datos de previsión meteorológica. Consulte "*Animación de la previsión meteorológica GRIB*" en la página 186.

La opción de menú de pronóstico muestra el archivo GRIB actualmente en memoria superpuesto en la carta. Seleccione esa opción para importar un nuevo archivo GRIB en la memoria. Al importar un nuevo archivo, se sobrescriben los datos GRIB existentes en la memoria.



- 1 Flechas de viento
- 2 Contornos de presión
- 3 Ventana de información GRIB

### Ventana de información GRIB

La ventana de información GRIB muestra la fecha y la hora de la previsión meteorológica GRIB y la hora de pronóstico seleccionada entre paréntesis. Un valor negativo entre paréntesis indica datos meteorológicos históricos.

Si selecciona una posición en la carta, la ventana de información se expande para incluir los detalles meteorológicos de la posición seleccionada.

### **Animación de la previsión meteorológica GRIB**

Los datos GRIB contienen información de previsión meteorológica para un determinado número de días. Es posible animar los datos meteorológicos para ver el pronóstico para una fecha y hora específicas. Los períodos de tiempo varían según el archivo que esté usando.

La evolución temporal se muestra entre paréntesis en la ventana donde aparece la información GRIB. El tiempo es relativo al momento actual en función de lo que indique el dispositivo GPS conectado al sistema.

Seleccione el tiempo y la velocidad de la animación en el menú.

### **Servicio de meteorología SiriusXM**

Si se conecta a un módulo meteorológico Navico, puede suscribirse a los servicios de audio y meteorología marítima Sirius e incluirlos en el sistema (solo Norteamérica).

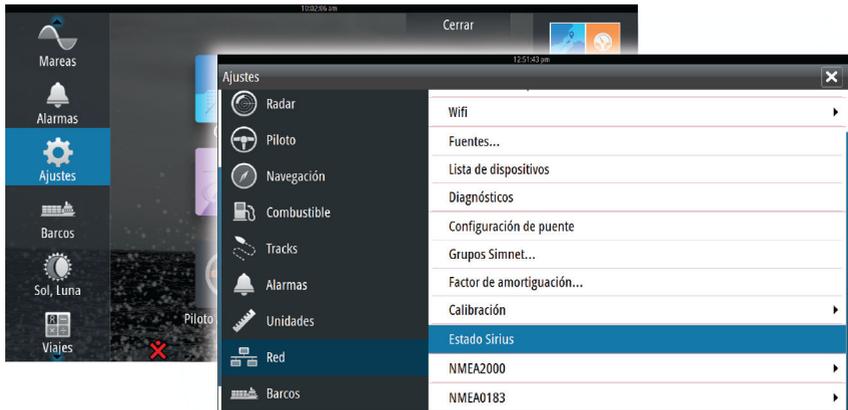
→ **Nota:** El servicio de meteorología SiriusXM está disponible si la unidad tiene una conexión de radar en la parte posterior. La conexión de radar puede utilizarse como una conexión Ethernet para el servicio de meteorología SiriusXM.

En función del paquete de suscripción seleccionado, los servicios de audio y meteorología de Sirius cubren una variedad de aguas interiores y zonas costeras norteamericanas. Para obtener más información, consulte [www.siriusxm.com/sxmmarine](http://www.siriusxm.com/sxmmarine).

### **Panel de estado Sirius**

Si el módulo meteorológico está conectado al sistema, tiene acceso al panel de estado Sirius.

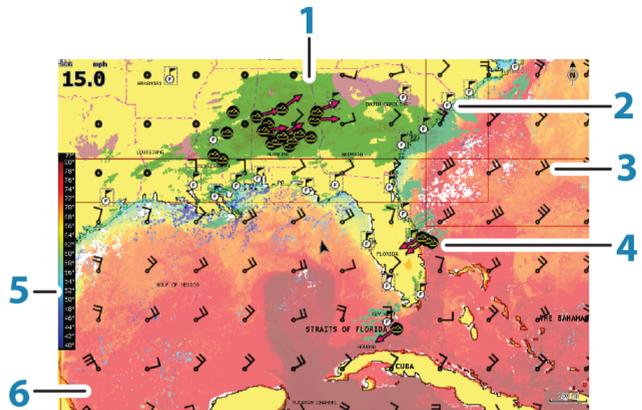
El panel de estado muestra la intensidad de la señal que se indica como 1/3 (débil), 2/3 (buena) o 3/3 (preferida). Incluye también el estado de la antena, el nivel de servicio, y el número de serie electrónico del módulo meteorológico.



## Pantalla Meteo Sirius

Meteo Sirius puede superponerse al panel de cartas.

Si se selecciona esta opción, el menú de carta se amplía e incluye las opciones de meteorología disponibles.



- 1 Sombreados de color de las precipitaciones
- 2 Icono de previsión en ciudad
- 3 Flecha de viento
- 4 Icono de tormenta
- 5 Barra de coloreado SST

## 6 Sombreados de color de SST

Utilice el menú de la opción Meteo Sirius para seleccionar qué simbología meteorológica se debe mostrar y cómo debe aparecer en el panel de carta.

### Opciones de vista de Sirius

#### Precipitaciones

Se utilizan distintos tonos de color para mostrar los tipos e intensidad de las precipitaciones. El color más oscuro indica la intensidad más alta.



Lluvia	De verde claro (poca intensidad) a rojo oscuro (gran intensidad), pasando por amarillo y naranja
Snow (Nieve)	Azul
Mixed (Lluvia/nieve)	Rosa

#### Temperatura de la superficie del mar (SST)

Puede mostrar la temperatura de la superficie del mar con sombreados de color o como texto.

Si se selecciona la opción de código de colores, la barra de color SST se muestra en el lado izquierdo de la pantalla.

Puede definir cómo se utilizan los códigos de color para identificar la temperatura de la superficie del mar. Consulte "*Ajuste de los códigos de colores*" en la página 191.

#### Indicación de olas

Los colores se utilizan para indicar la previsión de altura de las olas. El rojo oscuro representa las olas más altas, mientras que el azul se utiliza para las más bajas.

Puede definir cómo se utilizan los códigos de colores para identificar la altura de las olas. Consulte "*Ajuste de los códigos de colores*" en la página 191.

#### Funciones de la superficie

Active o desactive las funciones de la superficie. Las funciones de la superficie incluyen frentes, isobaras y puntos de presión. Las

funciones de la superficie no se pueden mostrar al mismo tiempo que las de Viento.

### Cloud tops

Encienda o apague Cloud tops. Cloud tops indica la altura de la parte superior de las nubes. La paleta de colores utilizada es gris, con tonos más oscuros de gris para indicar las nubes más bajas. Cloud tops no se puede mostrar al mismo tiempo que Precipitaciones o Echo tops.

→ **Nota:** Esta función solo está disponible para determinadas suscripciones de SiriusXM.

### Echo tops

Enciende o apaga Echo tops. Echo tops indica el punto álgido de la tormenta. La paleta de colores utilizada es la misma que para Precipitaciones. Echo tops no puede mostrarse al mismo tiempo que Precipitaciones o Cloud tops.

→ **Nota:** Esta función solo está disponible para determinadas suscripciones de SiriusXM.

## Iconos meteorológicos

Existen varios iconos meteorológicos para mostrar las condiciones meteorológicas actuales y las previsiones. Puede seleccionar los iconos para ver información meteorológica más detallada.

	Previsión en ciudad
	Observación en superficie
	Seguimiento de tormenta tropical; gris: histórico, rojo: actual, amarillo: previsto
	Seguimiento de huracán (categoría 1-5); gris: histórico, rojo: actual, amarillo: previsto
	Seguimiento de borrasca/alteración tropical; gris: histórico, rojo: actual, amarillo: previsto
	Atributos de tormentas
	Relámpagos
	Ubicación de zona de vigilancia y advertencia



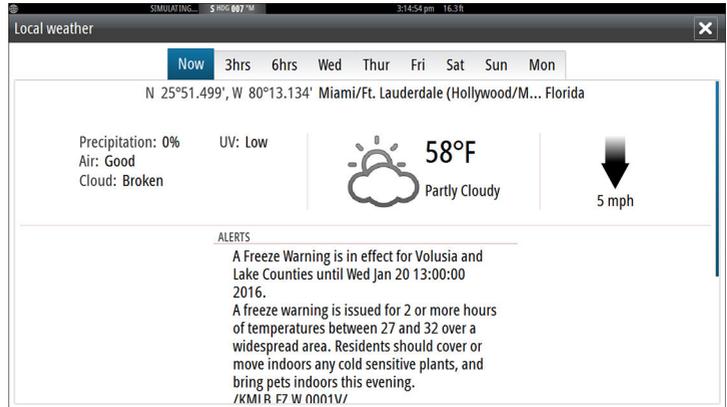
Ubicación en zona marítima



## Meteorología local

Seleccione la opción de menú Meteorología local para mostrar el cuadro de diálogo con el mismo nombre. Este cuadro de diálogo muestra la previsión meteorológica y las alertas para la zona.

Seleccione una pestaña de franja horaria para ver su pronóstico.



## Zonas marítimas

En función de la suscripción seleccionada, los servicios SiriusXM incluyen acceso a los informes meteorológicos en las zonas marítimas de EE. UU. y canadienses, a excepción de las zonas de alta mar.

Puede seleccionar una zona marítima en una carta y ver su pronóstico. También puede seleccionar una zona marítima como su zona actual de interés y se le notificará de cualquier alerta meteorológica en dicha zona.

## Estado Tropical

Puede leer los estados tropicales, que incluyen información sobre condiciones meteorológicas tropicales. Estos estados están disponibles para el Atlántico y el Pacífico este.



## Ajuste de los códigos de colores

Puede definir el código de colores que se utilizará para representar la escala de temperaturas de la superficie y la altura de las olas.

Las temperaturas que están por encima del límite superior de calor se muestran en rojo cada vez más oscuro y las que están por debajo del límite inferior de frío, en azul cada vez más oscuro.

Las olas que sean más altas que el valor máximo se muestran en rojo cada vez más oscuro. Las que estén por debajo del valor mínimo no se muestran en color.

## Animación de gráficos meteorológicos Sirius

La unidad GO XSE registra la información meteorológica activada, que puede utilizarse para realizar una presentación animada de las condiciones meteorológicas pasadas y futuras. La cantidad de información disponible en el sistema depende del comportamiento meteorológico: cuanto más complejo es, menor es el período de tiempo disponible para su animación.

Puede animar el comportamiento pasado o futuro en función de la vista que haya activado:

- Gracias a la superposición de precipitaciones, puede animar el comportamiento pasado y prever las condiciones meteorológicas del futuro más inmediato.
- Gracias a la superposición de colores de altura de olas, puede animar el comportamiento futuro (predicciones).

Al activar la función, la hora de la animación gráfica actual se muestra en la esquina inferior izquierda del panel de carta.

# 19

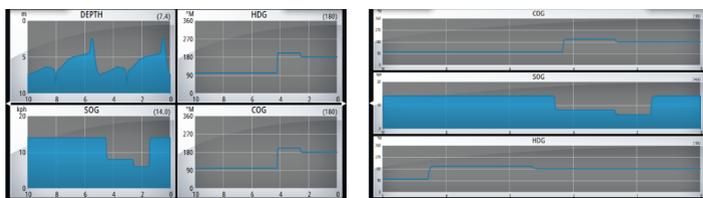
## Gráficos de tiempo

El sistema GO XSE puede presentar el historial de datos en diferentes gráficos. Los gráficos pueden mostrarse en una página completa o combinarse con otros paneles.

### Panel de gráfico de tiempo

El panel de gráfico de tiempo consiste de dos diseños predefinidos. Puede cambiar los diseños seleccionando las flechas del panel de la izquierda y de la derecha. También puede seleccionar diseño del menú.

Puede seleccionar los datos que desea mostrar en un panel de gráfico de tiempo, así como definir la escala de tiempo de cada gráfico.



*Diseño 1*

*Diseño 2*

### Datos que faltan

Si no hay datos disponibles, el gráfico pertinente cambiará a una línea punteada y quedará recta en el punto en que se dejaron de recibir datos. Cuando los datos se restablezcan, una línea punteada unirá los dos puntos mostrando una línea de tendencia promedio que une los datos perdidos.

### Selección de datos

Cada campo de datos se puede cambiar para que muestre el tipo de datos preferido y la escala de tiempo.

1. Seleccione la opción de edición en el menú.
2. Seleccione el campo que desee editar.
3. Cambie el tipo de información y, finalmente, la escala.
4. Guarde los cambios.

Los datos disponibles para los gráficos de tiempo son por defecto las fuentes que utiliza el sistema. Si hay más de una fuente de datos disponible para un tipo de datos, puede elegir mostrar una fuente

de datos alternativa en el gráfico de tiempo. Puede cambiar el tipo de datos mediante la opción de fuente de datos del menú.

# 20

## Alarmas

### Sistema de alarma

El sistema comprueba de manera continua si existen fallos en el sistema o si puede surgir una situación peligrosa. Cuando se produce una situación de alarma, aparece un cuadro emergente con un mensaje de alarma en la pantalla.

Si se ha activado la sirena, el mensaje de alarma va seguido de una alarma sonora y se activa el conmutador de alarma externa.

La alarma se registra en el listado de alarmas para que pueda ver los detalles y llevar a cabo la acción correctiva más apropiada.

### Tipos de mensajes

Los mensajes se clasifican según cómo puede afectar la situación señalada a la embarcación. Se usan los siguientes códigos de colores:

Color	Importancia
Rojo	Crítica
Naranja	Importante
Amarillo	Normal
Azul	Advertencia
Verde	Poco preocupante

### Alarmas individuales

Una alarma individual aparece con el nombre de la alarma como título y con los detalles de la misma.



### Alarmas múltiples

Si más de una alarma se activa de forma simultánea, el mensaje de alarma mostrará una lista de hasta 3 alarmas. Las alarmas se enumeran en el orden en que se producen, con la alarma que se ha activado primero en la parte superior. Las alarmas restantes están disponibles en el cuadro de diálogo Alarmas.



## Confirmación de un mensaje

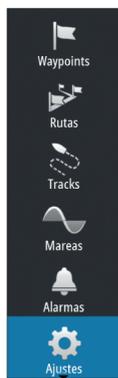
Las siguientes opciones están disponibles en el cuadro de diálogo de la alarma para confirmar un mensaje:

- **Close** (Cerrar)  
Cambia el estado de la alarma a confirmada, lo que significa que se tiene conocimiento de la situación de alarma. La sirena/timbre cesa y el cuadro de diálogo de la alarma desaparece. Sin embargo, la alarma se mantiene activa en el listado de alarmas hasta que la causa de la alarma se ha eliminado.
- **Disable** (Desactivar)  
Desactiva la configuración actual de la alarma. La alarma no volverá a aparecer hasta que la active de nuevo en el cuadro de diálogo Alarmas.

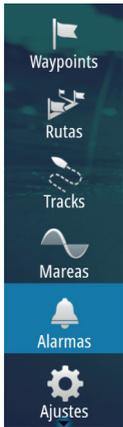
No existe límite de tiempo para el mensaje de alarma o sirena. Permanece hasta que lo confirma o hasta que la causa de la alarma se soluciona.

## Cuadro de diálogo Alarmas

Todas las alarmas se configuran en el cuadro de diálogo Configuración de las alarmas



Los cuadros de diálogo de alarmas también puede activarse desde el panel Herramientas. Los cuadros de diálogo de alarmas incluyen información sobre alarmas activas y el historial de alarmas.



Alarms

SIMULANDO... N CTS 131 °M 9:59:54 am 6.1 m

Activas Histórico Ajustes

Alarms

SIMULANDO... N CTS 125 °M 9:59:59 am 6.9 m

Activas Histórico Ajustes

Alarms

SIMULANDO... N CTS 118 °M 10:00:05 am 7.3 m

Activas Histórico Ajustes

Sin Posición	<input checked="" type="checkbox"/>	
Agua somera	<input checked="" type="checkbox"/>	1.8 (m)
Agua Profunda	<input checked="" type="checkbox"/>	30.5 (m)
Tasa temp agua	<input checked="" type="checkbox"/>	5 (°C/min)
Fondeo	<input type="checkbox"/>	10 (m)
Profundidad ancla	<input checked="" type="checkbox"/>	
Baja Velocidad barco	<input checked="" type="checkbox"/>	2 (kn)

# 21

## Herramientas

Por defecto, el panel Herramientas incluye los iconos que se utilizan para acceder a las opciones y herramientas que no pertenecen a ningún panel específico.

Cuando se integra un equipo externo en la unidad, se pueden añadir nuevos iconos al panel Herramientas. Estos iconos se utilizan para acceder a las funciones del equipo externo.

### Waypoints/rutas/tracks

Lista de waypoints, rutas y tracks con detalles.

Seleccione el waypoint, la ruta o el track que desee editar o eliminar.

### Mareas

Muestra información de mareas para la estación de mareas más cercana a su embarcación.

Seleccione los botones de flecha del panel para cambiar la fecha o seleccione el campo de fecha para acceder a la función de calendario.

Las estaciones de mareas disponibles pueden seleccionarse en el menú.

### Alarmas

#### Alarmas activas

Lista de alarmas activas.

#### Histórico de alarmas

Lista de todas las alarmas con indicación de hora.

#### Configuración de las alarmas

Lista de todas las opciones de alarma disponibles en el sistema, con los ajustes actuales.

### Ajustes

Proporciona acceso a los ajustes de las aplicaciones y el sistema.



## Embarcaciones

### Listado de estados

Muestra todas las embarcaciones AIS y DSC junto con la información disponible sobre ellas.

### Mensajes Rx

Muestra todos los mensajes recibidos desde otras embarcaciones AIS con indicación de hora.

## Sol/Luna

Muestra la salida y puesta del sol y de la luna para una ubicación basada en la fecha introducida y la latitud/longitud de la ubicación.

## TripIntel

Ofrece funciones de gestión e información de viajes. Para obtener más información, consulte "*TripIntel*" en la página 70.

## Archivos

El sistema de administración de archivos, se utiliza para examinar el contenido de la memoria interna de la unidad y la tarjeta SD insertada.

### Visualización de archivos

Seleccione un archivo en el panel Archivos y, a continuación, la opción para ver el archivo en el cuadro de diálogo **Detalles**.

### Copia de archivos en una tarjeta del lector de tarjetas

Puede copiar capturas de pantalla y registros en una tarjeta del lector de tarjetas. También puede exportar los ajustes del sistema, waypoints, rutas y Tracks a una tarjeta. La exportación de archivos se explica en la sección "*Mantenimiento*" en la página 202.

## Buscar

Función de búsqueda de elementos de carta (waypoints, rutas, tracks , etc.).

## GoFree Shop

→ **Nota:** La funcionalidad inalámbrica integrada debe estar conectada a un punto de acceso inalámbrico externo para poder acceder a la tienda GoFree Shop. Consulte "*Conexión y desconexión desde un punto de acceso inalámbrico*" en la página 153.

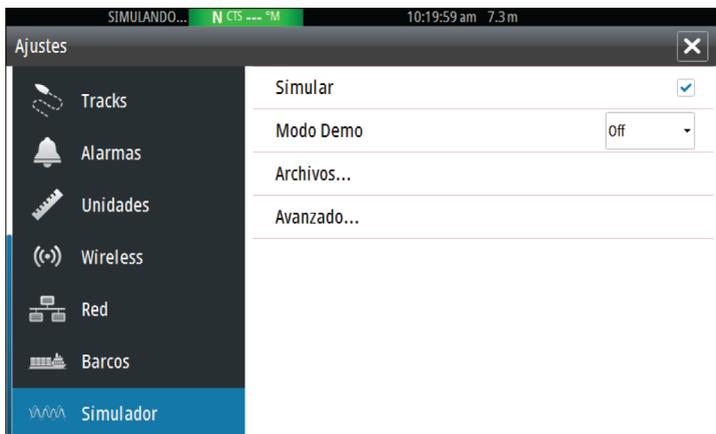
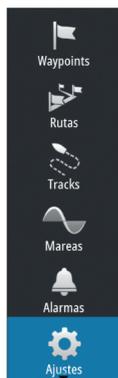
Abre el sitio web de la tienda GoFree Shop. En la tienda GoFree Shop puede examinar, comprar y descargar las cartas compatibles con su sistema. También puede cargar sus registros de ecosonda para que se compartan en cartas Social Map. Cuando se inicia una sesión, el sistema le notifica automáticamente si hay disponible una nueva versión de software para su sistema. Si hay una actualización disponible, puede descargarla en una de las ranuras de tarjeta o aplazar la descarga para más tarde.

# 22

## Simulador

La función de simulación permite comprobar el funcionamiento de la unidad sin movimiento de la embarcación y sin estar conectada a sensores ni otros dispositivos.

La barra de estado indica si el simulador está activado.



### Modo de demostración

En este modo, la unidad pasa automáticamente por las características principales del producto, cambia las páginas automáticamente, ajusta valores, abre menús, etc.

Si toca en la pantalla táctil durante el modo Demo, la demostración se detiene. Tras un período de espera, el modo Demo se reanuda y los ajustes cambiados se restauran con sus valores predeterminados.

→ **Nota:** El modo demostración está diseñado para realizar demostraciones en comercios y salas de exposiciones.

### Archivos fuente de simulador

Puede seleccionar los archivos de datos que utiliza el simulador. El sistema incluye un conjunto de archivos fuente y puede importar otros archivos insertando una tarjeta en el lector de tarjetas. También puede usar en el simulador sus propios archivos datos de registro grabados.



## Ajustes avanzados del simulador

Los ajustes avanzados del Simulador le permiten controlar manualmente el simulador.



# 23

## Mantenimiento

---

### Mantenimiento preventivo

La unidad no contiene componentes que pueda reparar el usuario. Por lo tanto, el operador solo tendrá que realizar un número limitado de tareas de mantenimiento preventivo.

Se recomienda colocar el protector solar incluido siempre que la unidad no esté en uso.

### Limpieza de la pantalla de la unidad

Se debe de usar un paño de limpieza adecuado para limpiar la pantalla, siempre que sea posible. Utilice agua en abundancia para disolver y limpiar los restos de sal. La sal cristalizada puede rayar el revestimiento al limpiar con un paño húmedo. Aplique la menor presión posible al limpiar la pantalla.

Si el paño no es suficiente para eliminar la suciedad de la pantalla, utilice una mezcla de agua caliente y alcohol isopropílico a partes iguales para limpiar la pantalla. No utilice disolventes (acetona, aguarrás mineral, etc.) ni productos de limpieza a base de amoníaco, ya que pueden dañar la capa antibrillo y el bisel de plástico.

Para evitar que los rayos ultravioleta dañen el bisel de plástico, se recomienda colocar el protector solar siempre que la unidad no vaya a utilizarse durante un período de tiempo prolongado.

### Limpieza de la cubierta del lector de tarjetas

Limpie la cubierta del lector de tarjetas con regularidad para evitar la cristalización de la sal en la superficie y permita la filtración de agua en la ranura de la tarjeta.

### Verificación de los conectores

Los conectores solo deben ser verificados visualmente.

Presione los conectores en el conector. Si el conector está equipado con un seguro, asegúrese de que está en la posición correcta.

## Actualizaciones de software

Puede descargar el software más reciente desde nuestro sitio web: [www.simrad-yachting.com](http://www.simrad-yachting.com).

Antes de iniciar una actualización de la unidad, asegúrese de realizar copias de seguridad de cualquier dato de usuario importante.

Consulte "*Copia de seguridad de los datos del sistema*" en la página 204.

El sistema o el analizador de red y el asistente de servicio pueden aconsejar acerca de las actualizaciones de software disponibles.

## Analizador de red y asistente de servicio

El sistema integra un asistente de servicio que genera un informe de los dispositivos instalados en la red NMEA 2000, con datos como versiones de software, números de serie e información del archivo de ajustes para ayudar en las consultas de asistencia técnica.

Para usar el analizador, abra la página Acerca de en el cuadro de diálogo Ajustes Sistema y seleccione Soporte. Se muestran dos opciones:

### Crear informe

Analiza la red y le pide que introduzca información de asistencia necesaria, y crea el informe con los datos recopilados automáticamente de la red. Puede añadir capturas de pantalla y archivos de registro que se anexarán al informe. Hay un límite de 20 MB para los archivos adjuntos al informe. Puede guardar el informe en una tarjeta de memoria y enviarlo por correo electrónico al servicio de asistencia, o bien cargarlo directamente si dispone de una conexión a Internet. Si llama al servicio de asistencia técnica antes, podrá introducir un número de incidencia para facilitar el seguimiento.

### Verificar actualizaciones del sistema

Analiza la red y comprueba si hay actualizaciones disponibles para los dispositivos compatibles.

→ **Nota:** Conecte la unidad a Internet para buscar las últimas versiones disponibles del software. Las versiones de software corresponderán a las de la última vez que actualizó su unidad o se conectó a Internet.

## Actualizar software

- **Nota:** Retire las tarjetas cartográficas de la unidad e instale una tarjeta de memoria con suficiente espacio de almacenamiento antes de descargar las actualizaciones de software o de crear y guardar informes.
- **Nota:** No apague la pantalla multifunción o el dispositivo hasta que finalice la actualización o se le pedirá que reinicie la unidad o el dispositivo que se está actualizando.
- 1. Si su pantalla multifunción está conectada a Internet, puede descargar la actualización de software desde el **cuadro de diálogo Actualizaciones** en una tarjeta de memoria. También puede descargar la actualización de software desde [www.simrad-yachting.com](http://www.simrad-yachting.com) en una tarjeta de memoria insertada en un dispositivo inteligente o PC conectado a Internet.
- 2. Inserte la tarjeta que contiene las actualizaciones de software en su pantalla multifunción.
- 3. Seleccione el elemento que se vaya a actualizar en el **cuadro de diálogo Actualizaciones** y siga las instrucciones.

Conforme responda a las instrucciones comenzará la actualización. Las instrucciones pueden requerir que reinicie el dispositivo para finalizar la actualización. Puede reiniciar los dispositivos para finalizar la actualización más tarde, en un momento más adecuado.

## Copia de seguridad de los datos del sistema

Los waypoints, las rutas y los tracks creados se guardan en el sistema. Sin embargo, se recomienda copiar regularmente estos archivos y los de configuración del sistema como parte de la rutina de copia de seguridad. Los archivos se pueden copiar en la tarjeta insertada en el lector de tarjetas.

No hay opciones para exportar el formato archivo para el archivo de configuración del sistema. Dispone de los siguientes formatos para exportar archivos de waypoints, rutas y tracks:

- **User Data File version 5** (Versión del archivo de datos del usuario 5)  
Permite importar y exportar waypoints y rutas con un identificador único universal (UUID), que es muy fiable y fácil de usar. Estos datos incluyen información como la fecha y hora en la que se crearon una ruta.

- **User Data File version 4** (Versión del archivo de datos del usuario 5)  
Esta es la mejor opción para transferir datos de un sistema a otro, ya que contiene toda la información adicional que almacenan estos sistemas sobre los distintos elementos.
- **User Data file version 3 (w/depth)** (Versión del archivo de datos del usuario 3 [con profundidad])  
Debe utilizarse para la transferencia de datos del usuario de un sistema a un producto anterior (Lowrance LMS, LCX).
- **User data file version 2 (no depth)** (Versión del archivo de datos del usuario 2 [sin profundidad])  
Puede utilizarse para la transferencia de datos de usuario de un sistema a un producto anterior (Lowrance LMS, LCX).
- **GPX (GPS Exchange, no depth)** (GPX [Intercambio GPS, sin profundidad])  
El formato más utilizado en Internet y que permite compartir información entre la mayoría de los sistemas GPS del mundo. Utilice este formato si desea transferir los datos a una unidad de otro proveedor.
- **Northstar.dat (no Tracks)** (Northstar.dat [sin tracks])  
Se utiliza para transferir datos a un dispositivo Northstar anterior.

## Exportación de todos los waypoints, rutas y Tracks

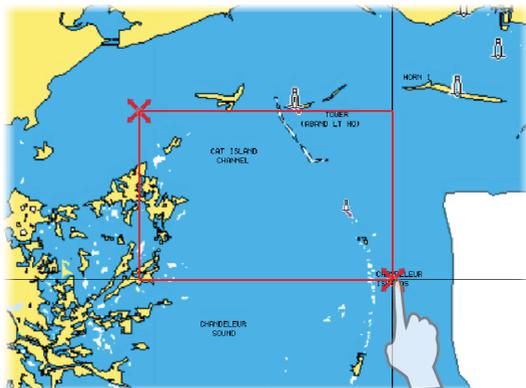
Utilice la opción de exportación si desea realizar una copia de seguridad de todos los waypoints, rutas, tracks y viajes en el sistema.



## Exportar Región

La opción Exportar Región permite seleccionar el área desde la que desea exportar los datos.

1. Seleccione Exportar Región...
2. Arrastre el cuadro de límite para definir la región que desee.



3. Seleccione la opción de exportación del menú.
4. Seleccione el formato de archivo adecuado.
5. Seleccione Exportar para iniciar la exportación.

## Depuración de waypoints, rutas y Tracks

Los waypoints, las rutas y los tracks eliminados se almacenan en la memoria de la unidad de la pantalla hasta que se depuran los datos. Si tiene muchos waypoints eliminados sin depurar, puede mejorar el rendimiento del sistema mediante la depuración.

→ **Nota:** Una vez que se hayan depurado los datos de usuario de la memoria, no se podrán recuperar.

## Importación de una base de datos

Con posterioridad, si la unidad se restablece a los ajustes por defecto o los datos de usuario se han eliminado accidentalmente, tiene que volver a la página de archivos, elegir el archivo del que se ha realizado la copia de seguridad y seleccionar **Importar**. Vea los detalles del archivo de la fecha de creación.

# 24

## Funcionamiento de la pantalla táctil

En la tabla que aparece a continuación se indica el funcionamiento básico de los distintos paneles de la pantalla táctil.

Las secciones relativas a cada panel que aparecen en este manual contienen más información sobre las funciones específicas de la pantalla táctil.

Icono	Descripción
	<p>Toque para:</p> <ul style="list-style-type: none"><li>• Activar un panel en una página con varios paneles</li><li>• Colocar el cursor en un panel</li><li>• Seleccionar un menú y un elemento de un cuadro de diálogo</li><li>• Activar o desactivar una casilla de verificación</li><li>• Mostrar la información básica de un elemento seleccionado</li></ul>
	<p>Mantener pulsado</p> <ul style="list-style-type: none"><li>• Un botón de un panel para ver las opciones de pantalla dividida disponibles</li><li>• Un botón de favorito para acceder al modo de edición</li></ul>
	<p>Desplácese por una lista de opciones disponibles sin activar ninguna opción.</p>
	<p>Deslice el dedo para desplazarse rápidamente, por ejemplo, por la lista de waypoints. Toque la pantalla para detener el desplazamiento.</p>

Icono	Descripción
	<p>Recorra la pantalla con el dedo para colocar una carta o una imagen de ecosonda en el panel.</p>
	<p>Pellizque para alejar la carta o una imagen.</p>
	<p>Expanda para acercar la carta o una imagen.</p>

# Índice

---

ForwardScan  
  Ángulo del  
  transductor 150

## A

Actualización de  
software 203  
Actualizar software 204  
AIS 160  
  Búsqueda de elementos  
  AIS 161  
  DSC 162  
  Filtros Iconos 166  
  Llamada a una  
  embarcación 162  
  Orientación de los  
  iconos 168  
  Símbolos de blancos 160  
  Ver información sobre  
  blancos 162  
  Visualización de la  
  información sobre  
  blancos 161  
AIS SART 163  
  Mensaje de alarma 163  
Ajustar el tamaño del  
panel 25  
Ajustes de embarcación 165  
Ajustes de navegación 67  
Ajustes del sistema  
  Datum 68  
  Sistema de  
  coordenadas 68  
  Variación Magnética 68  
Ajustes  
  Herramientas 197  
  Piloto automático 90  
Alarma de llegada 68  
Alarma de zona crítica 149

Alarmas de  
embarcación 164  
Alarmas  
  Alarma individual 194  
  Alarmas múltiples 194  
  Confirmación 195  
  Cuadro de diálogo de  
  ajustes de alarma 195  
  Tipos de mensajes 194  
Alerta  
  Zona crítica 149  
Almacenamiento de  
waypoints 37, 55, 100  
Altavoces 177  
Aplicación Controller and  
viewer  
  GoFree Link 154  
Aplicación  
  GoFree Link 154  
Archivos en una tarjeta,  
copia 198  
Archivos, gestión 198  
Archivos  
  Visualización 198  
Asistencia del cursor 37, 100,  
122, 135  
  Personalizar la función de  
  presión larga 26  
Asistente de configuración  
  Primer encendido 20  
Audio 171  
  Activar 171  
  Altavoces 177  
  Auxiliar 181  
  Botones de control 173  
  Canales favoritos 177  
  Configuración del  
  sistema 176  
  Control de volumen  
  maestro 177

- Controlador 173
- Desconexión de Sirius 181
- Funcionamiento 172
- Mezclador 176
- Radio Sirius 180
- Selección de la región del sintonizador 177
- Selección de servidor 172
- Zonas de altavoces 177
- Autorouting, consulte Dock-to-dock Autorouting 58
- Autorouting
  - Dock-to-dock 58
- Auxiliar, fuentes de audio 181

## B

- Barcos peligrosos 167
- Barra de control 15
- Barra de instrumentos 28
  - Activación/  
desactivación 29
  - Apariencia 28
  - Barra de actividad 29
  - Edición del contenido 29
  - Indicador de consumo de combustible 29
- Base de datos
  - Importar 206
- Bloqueo de la pantalla táctil 22

## C

- Captura de pantalla 24
- Cartas 32
  - Ajustes 52
  - Búsqueda de objetos de carta 38
  - Cartas en 3D 39
  - Cartografía integrada 33

- Colocación de la embarcación en el panel de carta 34
- Compás de carta 91
- Creación de rutas 38
- Curso arriba 35
- Datos de carta 33
- Desplazamiento 34
- Escala de la carta 34
- Fuente de superposición de radar 98
- Medición de distancias 37
- Norte arriba 35
- Opciones de las cartas de C-MAP 40
- Opciones de las cartas de Insight 40
- Opciones de las cartas de Navionics 46
- Orientación 35
- Panel de carta 32
- Rumbo arriba 35
- Selección del tipo de carta 34
- Superposición 40
- Símbolo de embarcación 34
- Uso del cursor 36
- Vista avanzada 35
- Zoom 34
- Cartas
  - Símbolo 35
- Color 124
- Color Doppler 107
- Conectar
  - Punto de acceso inalámbrico 153
  - Smartphone y tableta 154
- Conexión a smartphone 155
- Conexión de una tableta
  - GoFree, inalámbrico 155

- Conexión inalámbrica
  - Activar o desactivar conexión inalámbrica interna 158
- Configuración avanzada de StructureScan 138
- Conversión de tracks en rutas 60
- Copia de archivos en una tarjeta 198
- Copia de seguridad de los datos del sistema 204
- Cuadro de diálogo Controles del sistema 20
- Cuadros de diálogo 22
- CZone 18
- Código PIN
  - Protección por contraseña 26

## D

- Datum 68
- DCT 88
- Depuración 206
- Desbloquear Funciones 18
- Desconectar
  - Punto de acceso inalámbrico 153
- Doble escala, Radar 99
- Dock-to-dock Autorouting
  - Ejemplo 59
  - Ruta entera 58, 59
  - Selección 59

## E

- Easy Routing 58
  - Ejemplo 59
- Ecosonda
  - Zoom fondo 129
- Ecosonda

- Barra de zoom 121
- Ver datos grabados 128
- Zoom 121
- Encendido y apagado de la unidad 20
- Escala 123
- Escala crítica frontal 149
- Estado Mar 106
- Exportar Región 206

## F

- Favoritos 23
- Flechas de viento 182
- Fondo de la página de inicio 25
- Fondo de pantalla, personalización 25
- Formato SL2 127
- Formato SL3 127
- Formato SLG 127
- Formato xtf 127
- ForwardScan 145
  - Ajustes 149
  - Alarma de zona crítica 149
  - Escala crítica frontal 149
  - Extensión de rumbo 147
  - Imagen 145
  - Instalación 132
  - Profundidad crítica 149
- Frecuencia 123
- Funcionamiento
  - Pantalla 207
- Función de presión larga
  - Personalización 26
- FUSION-Link 17, 171

## G

- Ganancia 124
- Ganancia Auto 124
- Garantía 4

- Gestión de rutas 70
- Gobierno por patrón de giro
  - Piloto automático 87
- GoFree
  - Conexión inalámbrica 153
  - Tienda 154
- GoFree
  - Conexión a smartphone 155
  - Conexión de una tableta 155
  - Enlace 154
- Grabación
  - Iniciar grabación de los datos de la ecosonda 126
  - Iniciar la grabación de datos del registro 126
- Grabar datos de sonda 139
- Gráfico de temperatura 129
- Gráficos de tiempo 192
  - Selección de datos 192

## H

- Herramienta Buscar elementos 198
- Herramientas 197
- Herramientas de audio 175
- Herramientas
  - Ajustes 197
  - Buscar elementos 198
- Hombre al agua
  - Creación de un MOB 23
  - Eliminación de un waypoint de MOB 24

## I

- Iluminación 21
- Iluminación de la pantalla 21
- Importar
  - Base de datos 206

- Inalámbrico
  - Conexión a smartphone 155
  - Conexión de una tableta 155
  - Detalles de los dispositivos 158
- Indicación de velocidad y rumbo 168
- Indicador de consumo de combustible 29
- Integración de dispositivos de otros fabricantes 16
- Ir a Cursor 36, 100, 121, 135

## L

- Loxodromias 67
- Límite XTE 68
- Línea de Profundidad 129
- Líneas de extensión 167

## M

- Mantenimiento preventivo 202
- Manual
  - Acerca de 5
  - Versión 5
- Manuales, visualización 5
- Marcadores EBL/VRM 113
- Medición de distancias 37, 122, 135
- Mejora del rendimiento del sistema 206
- Menús 22
- Meteo GRIB 183
  - Animación de la previsión meteorológica 186
  - Ventana de información 185
- Meteo Sirius

- Estado Tropical 190
- Gráficos meteorológicos animados 191
- Indicación de olas 188
- Temperatura de la superficie del mar (SST) 188

- Meteorología 182
- Meteorología GRIB
  - Importación de datos 183
  - Superposición en un panel de carta 185
- Meteorología Sirius
  - Códigos de colores 191
  - Iconos meteorológicos 189
  - Panel de estado 186
  - Precipitaciones 188
  - Superposición en un panel de carta 187
  - Zonas marítimas 190

- Meteorología
  - Visualización de información meteorológica detallada 183
- Modo de demostración 200
- Máscara Loran 68
  - Ajustes 69

## **N**

- Navegación 64
  - Alarma de llegada 68
  - Con piloto automático 66
  - Hasta la posición del cursor 66
  - Métodos 67
    - Loxodromias 67
    - Ortodrómica 67
  - Paneles 64
  - Radio de llegada 67
  - Rutas 66
- Navegar

- Datum 68
- Navegar
  - Ventana de navegación 65
  - Ventana de posición 65
- Número MMSI 166

## **O**

- Offset de profundidad 151
- Opciones de cartas de C-MAP 41
- Opciones de las cartas de Insight 41
- Opciones de las cartas de Navionics 46
- Ortodrómica 67

## **P**

- Paletas 129, 137
- Panel activo 23
- Panel de gráfico de tiempo 192
  - Datos que faltan 192
- Paneles de instrumentos 169
- Paneles
  - Ajustar el tamaño del panel 25
- Pantalla
  - Funcionamiento 207
- Pantalla táctil
  - Bloqueo 22
- PDF, visualización de archivos 5
- Personalización del sistema 25
- Piloto automático 76
  - Activación 76
  - Ajustes 90
  - Cambio a gobierno manual 77
  - Compás de carta 91

- Controlador de piloto automático 78
- Círculo de llegada del waypoint 84
- Evitar obstáculos 83
- Gobierno por patrón de giro 87
- Indicación en la barra de estado 78
- Indicación en las páginas 77
- Mantener rumbo (modo AUTO) 81
- Modo Automático (mantener rumbo) 81
- Modo Follow-up 81
- Modo Non-Follow Up (No seguir trayectoria) 80
- Modo Standby (en espera) 80
- Modos 80
- Panel de piloto automático 79
- Seguimiento de contorno de profundidad 88
- Sistema EVC 90
- Trasluchada 86
- Virada en modo AUTO 82
- Virada en modo VIENTO 86
- Piloto automático: modo VIENTO 85
- Primer encendido
  - Asistente de configuración 20
- Profundidad crítica 149
- Protección por contraseña 26
- Punto de acceso inalámbrico
  - Conectar y desconectar 153
- Página de inicio 13

- Páginas de aplicación 14
- Páginas divididas 15
  - Preconfiguradas 16
- Páginas favoritas 16
  - Agregar nuevas 27
  - Edición 28
- Páginas
  - Seleccionar un panel activo 23
  - Selección de una página 23

## R

- Radar 96
  - Ajustes 118
  - Configuración de las alarmas 115, 117
  - Curso arriba 110
  - Doble escala 99
  - Dual 97
  - EBL/VRM
    - Colocación 114
  - EBL/VRM
    - Offset 114
  - Escala 99
  - Escaneo rápido 106
  - Estado Mar 106
  - Estelas de Blancos 110
  - Filtro de mar 104
  - Filtro Lluvia 105
  - Fuente 97
  - Fuente de superposición de radar 98
  - Ganancia 104
  - Grabación de datos 117
  - Interferencia 105
  - Marcadores EBL/VRM 113
  - MARPA
    - Blancos 115

- Seguimiento de blancos 116
  - Símbolos de blancos 116
  - Visualización de la información del blanco 117
  - Modo de movimiento 111
  - Modos de operación 98
  - Norte arriba 110
  - Opción Expansión de Blancos 105
  - Opción Resaltar Blancos 106
  - Orientación 110
  - Paleta 110
  - Panel de radar 96
  - Proa arriba 110
  - Sensibilidad 115
  - Superposición 98
  - Umbral 105
  - Zona de guarda 114
  - Radar dual 97
  - Radio de Llegada 67
  - Radio Sirius 180
    - Bloqueo de canales 181
    - Lista de canales 180
    - Lista de favoritos 181
  - Rechazo de ruido 125
  - Rutas 57
    - Borrar 58
    - Conversión de tracks en rutas 60
    - Creación de una nueva ruta en el panel de carta 57
    - Creación de una ruta mediante waypoints existentes 60
    - Cuadro de diálogo 63
    - Cuadro de diálogo Editar Ruta 61
    - Dock-to-dock
    - Autorouting 58
    - Easy Routing 58
    - Edición desde el panel de carta 57
    - Navegación 66
- S**
- Servicio de meteorología SiriusXM 186
  - Simulador 200
    - Archivos fuente 200
    - Modo de demostración 200
  - Sistema de coordenadas 68
  - SmartCraft VesselView 17
  - Software
    - Cómo actualizarlo 204
  - Sonda 120
    - Barras de zoom 130
    - Eco ampliado 130
    - Imagen 120
    - Iniciar grabación de los datos de la ecosonda 126
    - Offset de profundidad 151
    - Opciones de vista 129
    - Parar la grabación de los datos del registro 128
    - Pausa 125
    - Uso del cursor 121
    - Ver el historial 123
  - SonicHub 171
  - StructureMap 127, 140
    - Activación 140
    - Archivos Saved (Guardados) 141
    - Consejos 142
    - Fuente Live (Directo) 141
    - Fuentes 141
    - Imagen 140

- Opciones 143
- Tarjetas cartográficas 143
- StructureScan 133
  - Auto escala 137
  - Contraste 137
  - Convertir datos al formato StructureMap 142
  - Detención de la imagen de StructureScan 138
  - Escala 137
  - Frecuencias 137
  - Grabación de datos 142
  - Imagen 133
  - Inversión de la imagen 138
  - Líneas de escala 138
  - Niveles de escala predefinidos 137
  - Opciones de vista 133
  - Rechazo de ruido 144
  - Uso del cursor 134
  - Ver desplazamiento hacia abajo o lateral 138
  - Ver el historial 136
  - Zoom 134
- Superponer Downscan 131

## T

- Tableros de control 169
- Tarjeta
  - Copia de archivos 198
- Tracks
  - Cuadro de diálogo 63
- Tracks
  - Ajustes 62
  - Crear nuevo 62
- TriplIntel 70
- TVG 125,138

## U

- Unidad

- Verificación de los conectores 202
- Uso de Internet 5

## V

- Variación Magnética 68
- Velocidad de desplazamiento 125
- Velocidad de pulso 126
- VelocityTrack 107
- Ver registro de ecosonda 131
- Versión de software 6
- Visualización de archivos 198

## W

- Waypoints, rutas, tracks y viajes
  - Exportar 205
- Waypoints 55
  - Configuración de las alarmas 56
  - Cuadro de diálogo 63
  - Edición 56
  - Eliminar 56
  - Guardado 37, 55, 100
  - Movimiento 55

## Z

- Zonas de altavoces 177
- Zoom fondo 129
  - Ecosonda 129

## Á

- Ángulo del transductor, ForwardScan 150





**SIMRAD®**