

**SIMRAD**

**GO7**

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 causen 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, guías 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

Lowrance® y Navico® son marcas comerciales registradas de Navico.

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

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

NMEA 2000® es una marca comercial registrada de National Marine Electronics Association.

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

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

Los términos HDMI y High-Definition Multimedia Interface (interfaz multimedia de alta definición), y el logotipo de HDMI son marcas comerciales o marcas comerciales registradas de HDMI Licensing LLC en Estados Unidos y en otros países.

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

Wi-Fi® es una marca comercial registrada de Wi-Fi Alliance®.

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

## Referencias de productos Navico

Este manual puede hacer referencia a los siguientes productos Navico:

- Broadband Sounder™ (Broadband Sounder)
- DownScan Imaging™ (DownScan)
- DownScan Overlay™ (Overlay)
- GoFree™ (GoFree)
- SonicHub® (SonicHub)

## Copyright

Copyright © 2015 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: [simrad-yachting.com](http://simrad-yachting.com).

## Declaraciones de cumplimiento de normativas

Este equipo se ha diseñado para su uso en aguas internacionales y en aguas costeras administradas por países de la U.E. y el E.E.E.

La unidad GO7 cumple:

- Directiva 1999/5/CE de equipos radioeléctricos y equipos terminales de telecomunicación (RTTE) de la CE
- Requisitos de los dispositivos de nivel 2 del estándar de 2008 sobre radiocomunicaciones (compatibilidad electromagnética)

La declaración de conformidad correspondiente está disponible en la sección GO7 del siguiente sitio web: [simrad-yachting.com](http://simrad-yachting.com).

## Acerca de este manual

Este manual es una guía de referencia para el uso del sistema GO7. 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:** Usado para atraer la atención del lector a un comentario o información importante.

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

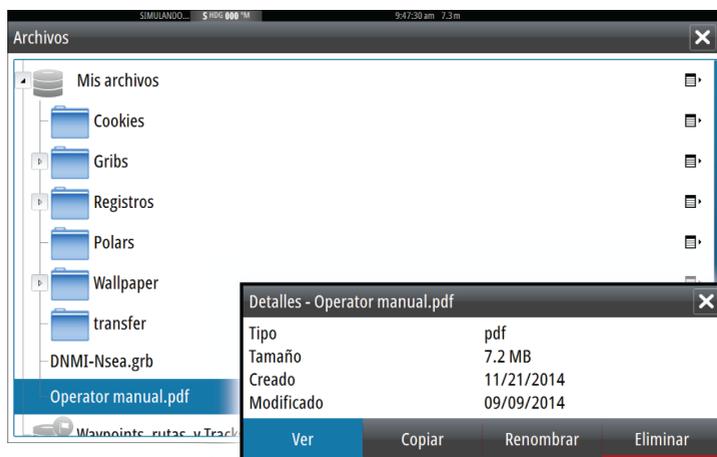
## Versión del manual

Este manual se redactó para la versión 1.0 del software GO7. El manual se actualiza continuamente para adaptarse a nuevas versiones de software. La última versión disponible del manual puede descargarse de [simrad-yachting.com](http://simrad-yachting.com).

## Visualización del manual en la pantalla

El visor de pdf que se incluye en el sistema GO7 permite leer los manuales y otros archivos pdf en la pantalla. Los manuales se pueden descargar de [simrad-yachting.com](http://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 las teclas 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 120.



# Contenido

---

## **13 Introducción**

- 13 Página de inicio
- 14 Páginas de aplicaciones
- 16 Integración de dispositivos de otros fabricantes
- 17 GoFree Wireless
- 18 Controladores remotos

## **19 Funcionamiento básico**

- 19 Cuadro de diálogo System Controls (Controles del sistema)
- 19 Encendido y apagado del sistema
- 20 Iluminación de la pantalla
- 20 Bloqueo de la pantalla táctil
- 21 Utilización de menús y cuadros de diálogo
- 21 Selección de páginas y paneles
- 22 Uso del cursor en el panel
- 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 Adición de nuevas páginas favoritas
- 27 Edición de páginas favoritas
- 27 Ajuste de la apariencia de la barra de instrumentos

## **29 Cartas**

- 29 Panel Carta
- 30 Datos de carta
- 30 Visualización de tipos de cartas duales
- 31 Símbolo de la embarcación
- 31 Escala de la carta
- 31 Desplazamiento por la carta
- 32 Colocación de la embarcación en el panel de carta
- 32 Visualización de información sobre los elementos de la carta
- 33 Uso del cursor en el panel de carta
- 33 Creación de rutas
- 34 Búsqueda de objetos en los paneles de carta
- 34 Cartas en 3D

35	Opciones de las cartas de Insight
36	Opciones de vista de Insight
37	Opciones de las cartas específicas de Navionics
37	Ajustes de las cartas de Navionics
38	Opciones de vista de Navionics
41	Mareas y corrientes de Jeppesen
42	Ajustes de carta
<b>45</b>	<b>Waypoints, rutas y tracks</b>
45	Waypoints
47	Rutas
51	Tracks
53	Cuadros de diálogos de waypoints, rutas y Tracks
<b>54</b>	<b>Navegación</b>
54	Paneles de navegación
55	Navegación a la posición del cursor
55	Navegación por una ruta
56	Navegación con el piloto automático
57	Ajustes de navegación
<b>60</b>	<b>Piloto automático</b>
60	Navegación segura con piloto automático
60	Activación del piloto automático
60	Paso del modo automático al gobierno manual
61	Indicación del piloto automático en las páginas
62	Panel del piloto automático
63	Descripción general de los modos
64	Modo En espera
65	Non-Follow Up (NFU, gobierno asistido)
65	Modo FU
65	Modo AUTO (compás automático)
67	Modo NoDeriva
67	Modo NAV
69	Modo VIENTO
72	Modo Nav Viento
72	Gobierno por patrón de giro
75	Uso del GO7 en un sistema AP24/AP28
76	Uso del piloto automático en un sistema EVC
76	Ajustes del piloto automático

## **80 Sonda**

- 80 Imagen de Echosounder
- 81 Uso del cursor en el panel de Echosounder
- 82 Visualización del historial de Echosounder
- 83 Configuración de la imagen de Echosounder
- 85 Grabación de los datos del registro
- 87 Ajustes de la Echosounder

## **89 DownScan**

- 89 Imagen de DownScan
- 90 Zoom de la imagen de DownScan
- 90 Uso del cursor en el panel de DownScan
- 91 Visualización del historial de DownScan
- 91 Configuración de la imagen de DownScan

## **93 AIS**

- 93 Símbolos de blancos AIS
- 94 Visualización de la información sobre blancos AIS
- 95 Llamada a una embarcación AIS
- 96 AIS SART
- 97 Alarmas de embarcación
- 98 Ajustes de la embarcación

## **102 Paneles de instrumentos**

- 102 Tableros de control
- 102 Personalización del panel Instruments

## **104 Audio**

- 104 Activación del audio
- 104 Panel de audio
- 107 Configuración del sistema de audio
- 108 Funcionamiento del sistema de audio
- 108 Canales favoritos
- 108 Radio Sirius (solo Norteamérica)

## **110 Gráficos de tiempo**

- 110 Panel de gráfico de tiempo
- 110 Selección de datos

## **112 Alarmas**

- 112 Sistema de alarma
- 112 Tipos de mensajes
- 112 Alarmas individuales
- 112 Alarmas múltiples
- 113 Confirmación de un mensaje
- 113 Cuadro de diálogo Alarmas

## **115 Herramientas**

- 115 Waypoints, rutas, tracks
- 115 Mareas
- 115 Alarmas
- 115 Ajustes
- 116 Embarcaciones
- 116 Sol/Luna
- 116 Viajes
- 116 Archivos
- 116 Buscar

## **118 Simulador**

- 118 Modo Demo
- 118 Archivos fuente del simulador
- 119 Ajustes avanzados del simulador

## **120 Mantenimiento**

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

## **123 Funcionamiento de la pantalla táctil**

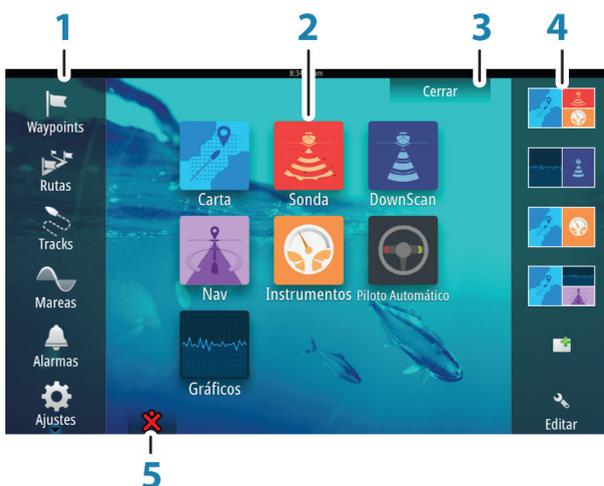
# 1

## 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

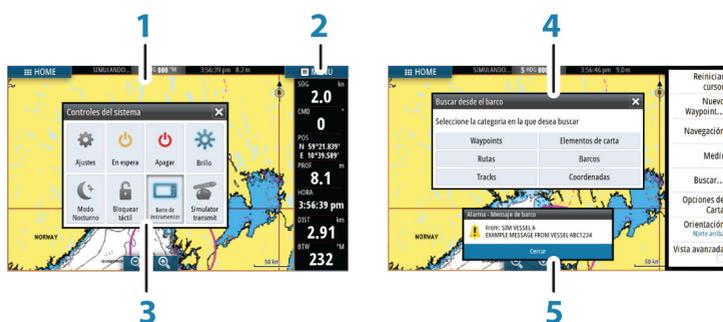
Seleccione un botón para mostrar la combinación de paneles.

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 aplicaciones



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 la navegación y 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 Mensaje de alarma

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

## 7 Menú

Menú específico del panel.

Mostrar el menú seleccionando el botón del panel **MENU** (Menú).

## Páginas divididas

Puede tener hasta cuatro paneles en cada página.



*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**.

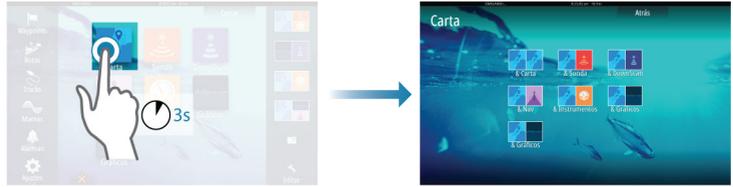
→ **Nota:** Las funciones de Mercury, si están activadas, no permiten páginas divididas.

## Páginas divididas preconfiguradas

Cada aplicación de pantalla completa tiene varias páginas divididas preconfiguradas, que muestran la aplicación seleccionada con cada uno de los otros paneles.

→ **Nota:** El número de páginas de división preconfiguradas no se puede modificar y no es posible personalizar o eliminar las páginas.

Para acceder a una página dividida preconfigurada, mantenga pulsado el botón del panel principal.



## Páginas favoritas

Todas las páginas favoritas preconfiguradas se pueden modificar y eliminar, y puede crear su propia página. Puede tener un total de 12 páginas favoritas.

Para obtener más información, consulte *"Adición de nuevas páginas favoritas"* en la página 26.

## Integración de dispositivos de otros fabricantes

Se pueden conectar varios dispositivos de otros fabricantes al sistema GO7. Las aplicaciones se muestran en paneles independientes o se integran con otros paneles.

El sistema debería identificar automáticamente un dispositivo conectado a la red NMEA 2000. De no ser así, active la función desde las opciones avanzadas del cuadro de diálogo Ajustes Sistema.

El dispositivo de otro fabricante funciona mediante el uso de menús y cuadros de diálogos, como en otros paneles.

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 VesselView de Mercury

Es posible interactuar con la pantalla de datos SmartCraft VesselView de Mercury a través de la unidad GO7 cuando hay un dispositivo pasarela VesselView 7 o VesselView 4 en la red NMEA 2000.

Cuando el dispositivo está disponible, aparece un icono de Mercury en la página de **inicio**.



## Integración con FUSION-Link

Los dispositivos FUSION-Link conectados a la red NMEA 2000 pueden controlarse desde el sistema GO7.

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

Consulte "*Audio*" en la página 104 para obtener más información.



## Integración con CZone de BEP

El GO7 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 GO7 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 el panel de instrumentos CZone cambiando los datos de cada indicador. Las opciones de edición disponibles dependen del tipo de indicador y las fuentes de datos que están conectadas al sistema.

Para obtener más información, consulte "*Paneles de instrumentos*" en la página 102.

## GoFree Wireless

La unidad GO7 incluye una funcionalidad inalámbrica integrada que permite utilizar un dispositivo inalámbrico para ver de forma remota (a través de un teléfono o una tableta) y controlar el sistema (solo a través de una tableta). El sistema se controla desde el dispositivo inalámbrico mediante aplicaciones descargadas de la tienda de aplicaciones correspondiente.

Los procesos de instalación y configuración se describen en el manual de instalación de GO7.

→ **Nota:** Por motivos de seguridad, las funciones de piloto automático y CZone no se pueden controlar desde un dispositivo inalámbrico.

## Control del sistema con un dispositivo inalámbrico

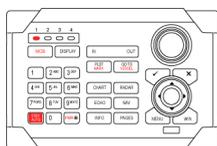
Al aceptar el control remoto, la página activa se refleja en el dispositivo inalámbrico.

La imagen del dispositivo inalámbrico incluye teclas multifunción utilizadas para el uso del sistema GO7.

## Controladores remotos

Puede conectar un OP40 a la red y controlar de forma remota la unidad GO7.

El controlador remoto se suministra con un manual diferente.



# 2

## Funcionamiento básico

### Cuadro de diálogo System Controls (Controles del sistema)

El cuadro de diálogo System Controls (Controles del sistema) permite acceder rápidamente a los ajustes básicos del sistema. Para acceder al cuadro de diálogo, pulse brevemente la tecla de **encendido**. 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 **System Controls** (Controles del sistema).



### Activación de funciones

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

### 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 queda cancelado.



### Primer encendido

La primera vez que se inicia la unidad (o tras un restablecimiento del equipo maestro), el sistema pasa por una secuencia de inicio automática, que incluye la configuración del idioma y la selección de fuente de datos automática.

Puede interrumpir esta secuencia y configurar usted mismo el sistema más tarde.



### Modo En espera

En el modo En espera, la sonda y la retroiluminación de la pantalla y de los botones se desactiva para ahorrar energía. El sistema sigue ejecutándose en segundo plano.

Puede seleccionar el modo En espera desde el cuadro de diálogo

#### Controles del sistema.

Para cambiar del modo En espera al funcionamiento normal, pulse brevemente la tecla de **encendido**.

## Iluminación de la pantalla



### Brillo

La retroiluminación de la pantalla puede ajustarse en cualquier momento desde el cuadro de diálogo **Controles del sistema**.

También puede desplazarse por los diferentes niveles de iluminación preestablecidos pulsando varias veces de forma breve la tecla de **encendido**.

### Modo nocturno

La opción de modo nocturno optimiza la paleta de colores y la retroiluminación en condiciones de poca luz.

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

## Bloqueo de la pantalla táctil



Puede bloquear temporalmente una pantalla táctil para evitar un funcionamiento accidental del sistema. Bloquee la pantalla táctil cuando aparezcan grandes cantidades de agua en la pantalla, por ejemplo, en condiciones meteorológicas adversas y mar gruesa. Esta función también resulta útil cuando se limpia la pantalla mientras la unidad está encendida.

Puede bloquear la pantalla táctil desde el cuadro de diálogo

### **Controles del sistema.**

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

## **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 salir del menú tocando una zona de la pantalla fuera del área de menú o pulsando el botón **MENU**. Al volver a pulsar el botón **MENU**, el menú se abre en el mismo estado que tenía antes de cerrarse.

El estado del cursor (activo o inactivo) cambiará las opciones del menú.

## **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.

### **Seleccione el 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.

## Uso del cursor en el panel

El cursor se puede utilizar para medir una distancia, para marcar una posición y para seleccionar elementos.

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

Para colocar el cursor, toque la ubicación que desee en la pantalla.

Si el cursor está activo, se mostrará la ventana de posición del cursor.

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

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

## 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.

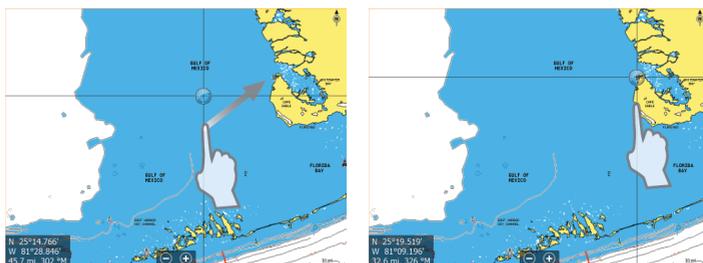
## Función de asistencia del cursor

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

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 sobre el elemento que desee para mostrar la información del elemento.

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.
2. Inicie la función de medición desde el 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.
3. Puede recolocar los puntos de medición arrastrando el icono siempre que la función de medición esté activa.

→ **Nota:** El rumbo siempre se mide 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 a medida que se mueve, mientras que el icono azul permanece en la posición proporcionada al activar la función.

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

## Creación de un waypoint de hombre al agua

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

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

- Se coloca 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 situar varios waypoints de hombre al agua (MOB), solo hay que pulsar la tecla **MOB** varias veces. La embarcación sigue mostrando

información de navegación en la marca MOB inicial. La navegación a las siguientes marcas MOB debe realizarse de forma manual.



### Cancelar la navegación a MOB

El sistema seguirá mostrando información de navegación para el waypoint de MOB hasta que se cancele la navegación desde el menú.

### 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 MOB waypoint (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

Debe activar la opción Screen capture (Captura de pantalla) en el cuadro de diálogo System Settings (Ajustes del sistema) para poder realizar una captura de pantalla en una pantalla táctil. Cuando la función está activada, puede realizar una captura de pantalla en una pantalla táctil haciendo doble clic en la barra de título de un cuadro de diálogo abierto, o bien haciendo doble clic en la barra de estado si no hay abierto ningún cuadro de diálogo.

Consulte "*Herramientas*" en la página 115 para obtener información sobre cómo visualizar los archivos.

# 3

## Personalización del sistema

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

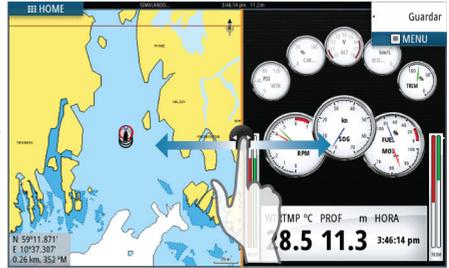
El fondo de pantalla de la página de inicio se puede personalizar. Puede seleccionar una de las imágenes que se incluyen con el sistema, o bien puede utilizar su propia imagen en formato .jpg o .png.

Las imágenes pueden estar disponibles en cualquier ubicación que se muestre en el explorador de archivos. Cuando se elige una imagen como fondo de pantalla, se copia de forma automática en la carpeta de 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.



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

## 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.
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 de edición de un icono favorito para acceder al modo de edición.
  - Seleccione el icono X 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 filas, o seleccionar que se alternen las filas de forma automática.

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.

### Edición del contenido de la barra de instrumentos

1. Seleccione el botón **MENU** para editar el contenido.
  2. Seleccione el contenido que desee visualizar.
- **Nota:** Puede configurar la barra 1 para la página activa o para todas las páginas, excepto las que tengan una configuración local. La barra 2 solo se puede configurar para la página activa.
3. Defina el período de tiempo si desea que se alternen las dos barras de forma automática.

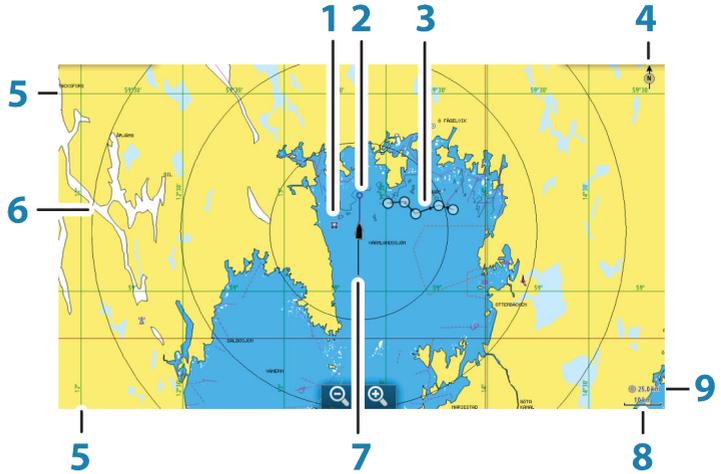
4. Seleccione la opción de edición para cambiar cualquiera de los campos de instrumentos, seguida del campo que desee cambiar.
5. Para guardar los cambios, seleccione en el menú la opción para finalizar la edición.

# 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 Carta



- 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. Las imágenes opcionales se desactivan y activan de forma individual desde el cuadro de diálogo Chart settings (Ajustes de carta).

## Datos de carta

El sistema se proporciona con distintas cartografías integradas en función de la región.

Todas las unidades admiten cartas de Insight de Navico, incluido Insight Genesis. El sistema también admite Navionics Gold, Platinum + y Navionics+ y C-MAP MAX-N/MAX-N+ de Jeppesen, además de contenido creado por diversos proveedores cartográficos externos en formato AT5. Si desea consultar la selección completa de cartas disponibles, visite [insightstore.navico.com](http://insightstore.navico.com), [c-map.jeppesen.com](http://c-map.jeppesen.com) o [navionics.com](http://navionics.com).

→ **Nota:** El sistema no cambia a la cartografía integrada de forma automática si se retira la tarjeta de cartas. Se mostrará una carta de baja resolución hasta que vuelva a insertar la tarjeta o cambie a la cartografía integrada 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

Puede especificar el tipo de carta en el panel Chart (Carta) seleccionando uno de los tipos de carta disponibles en las opciones de menú Chart source (Fuente de carta). Si dispone de varios paneles de carta, el tipo de carta se establece de forma individual para cada panel de carta. Active uno de los paneles de carta y, a continuación, seleccione uno de los tipos de carta disponibles en las opciones de menú Chart source (Fuente de carta). Repita el proceso para el segundo panel de carta y seleccione un tipo de carta alternativo para este panel.

→ **Nota:** Para mostrar cartas que no sean Navionics, debe seleccionarse el tipo de carta Insight.

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 la embarcación



Si la unidad GO7 dispone de una posición GPS válida, el símbolo de la embarcación indicará la posición de la embarcación. Si no existe ninguna posición GPS disponible, el símbolo de la embarcación incluirá 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

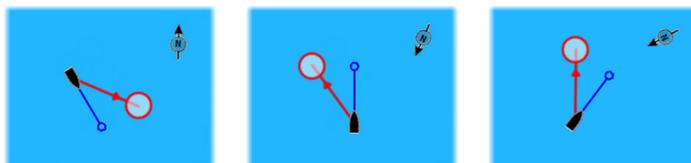
Puede mover la carta en cualquier dirección arrastrando el dedo por la pantalla.

Seleccione la opción de menú **Clear cursor** (Borrar cursor) para eliminar el cursor y la ventana del cursor del panel. Esto también centra la carta en 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*

*Rumbo arriba*

*Curso arriba*

### Norte arriba

Muestra la carta con el 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 hay información de rumbo disponible, se utiliza el sistema COG del GPS.

### Curso arriba

Gira la carta en la dirección del siguiente waypoint al navegar por una ruta o hacia un waypoint. Si no está navegando, se usará la orientación de rumbo arriba hasta que se inicie la navegación.

### Vista avanzada

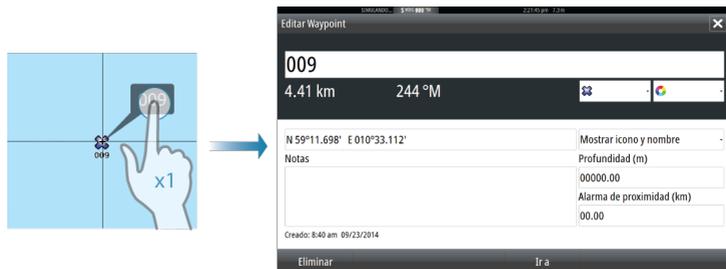
Acerque el icono de la embarcación a la parte inferior de la pantalla para poder ampliar la vista avanzada.

## 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 ese elemento. También

puede activar el cuadro de diálogo de información detallada desde el menú.

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



## Uso del cursor en el panel de carta

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

Al activar el cursor, se muestra la ventana de posición del cursor. Si el cursor está activo, la carta no se desplazará ni girará para seguir a la embarcación.

Seleccione la opción de menú **Borrar cursor** para retirar el cursor y la ventana del cursor del panel. De esta manera también se centra la carta en la posición de la embarcación.

Seleccione la opción de menú **Reiniciar cursor** para que el cursor se muestre en su ubicación anterior. Las opciones **Borrar cursor** y **Reiniciar cursor** son funciones útiles para alternar entre la ubicación actual de la embarcación y la posición del cursor.

## Creación de rutas

Puede crear rutas en el panel de carta del siguiente modo.

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. Siga colocando el resto de puntos de ruta.
5. Para guardar la ruta, seleccione la opción de guardar en el menú.

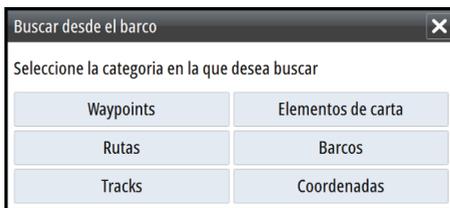
→ **Nota:** Para obtener más información, consulte "*Waypoints, rutas y tracks*" en la página 53.

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

## 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 en el panel para buscar desde la posición del cursor. Si el cursor no está activo, el sistema buscará elementos a partir 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.

## 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 lado derecho del 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:** Si se ha centrado en la posición de la embarcación, solo se puede ajustar el ángulo de inclinación. La dirección de la vista se controla mediante el ajuste de orientación de la carta. Consulte "*Colocación de la embarcación en el panel de carta*" en la página 32.

## 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.

## Opciones de las cartas de Insight

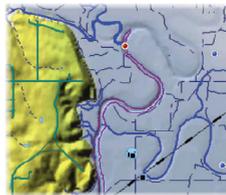
Las opciones Orientation (Orientación), Look ahead (Vista avanzada), 3D y Chart source (Fuente de la carta) (descritas anteriormente en esta sección) son comunes a todos los tipos de cartas.

## Estilo de imagen de la carta

Las cartas se pueden mostrar en tres estilos de imagen.



*Modalidad de mapa en 2D*



*Relieve*



*Sin contornos*

## Opciones de vista de Insight

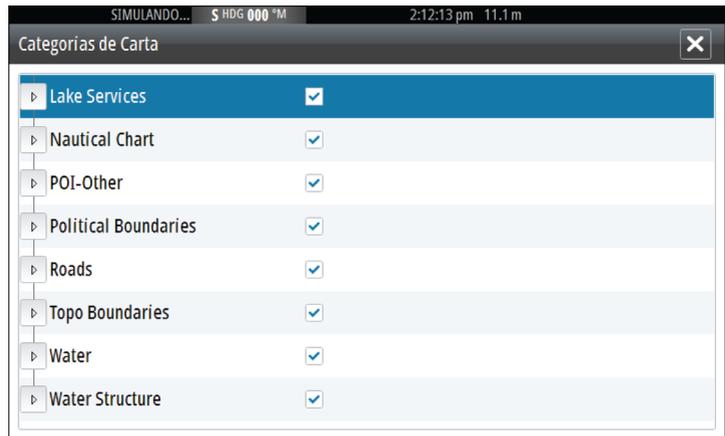


### Chart detail (Detalles de carta)

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

### Categorías de cartas de Insight

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



### Exageración de tierra y Exageración de agua

Ajustes gráficos disponibles solo en 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.

## Opciones de las cartas específicas de Navionics



Las opciones Orientation (Orientación), Look ahead (Vista avanzada), 3D y Chart source (Fuente de la 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).

## Ajustes de las cartas de Navionics

### Áreas 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 presentación

Proporciona información de carta marítima (por ejemplo, símbolos, colores y nomenclatura) para el tipo de presentación internacional y 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 Profundidad

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

## Nivel Filtro Rocas

Oculta 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.

## Opciones de vista de Navionics

### Sombreado de la carta

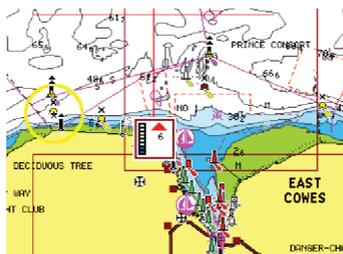
Con la función de sombreado se añade información del terreno a la carta.

### Iconos de mareas y corrientes dinámicas de Navionics

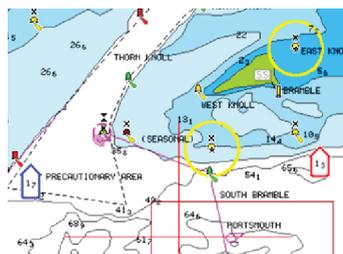
Muestra mareas y corrientes con una escala y una flecha, en lugar de los iconos de rombo empleados con la información de mareas y corrientes estáticas.

Los datos de mareas y corrientes disponibles en las cartas de Navionics están relacionados con una fecha y una hora específicas. En el sistema, las flechas y los indicadores se desplazan y muestran la evolución del movimiento de las mareas y las 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 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.

### Photo overlay (Superponer fotos)

Esta opción permite ver imágenes fotográficas por satélite de un área como una capa superpuesta sobre la carta. La disponibilidad de este tipo de fotos está limitada a ciertas regiones y versiones de la 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 fotos

La opción Transparencia fotos 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*

## Función Fish 'N Chip de Navionics

El sistema admite la función de cartas Fish 'N Chip de Navionics (solo EE. UU.).

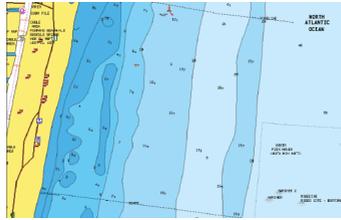
Para obtener más información, visite [www.navionics.com](http://www.navionics.com).

## Destacar escala profundidad

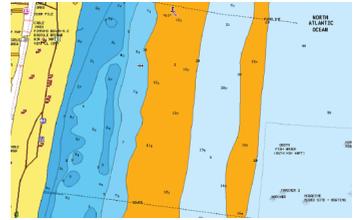
Seleccione una escala de profundidades a las que Navionics proporciona un color distinto.

Esto le permite destacar una escala específica de profundidades para la pesca. La escala es tan precisa como lo son 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 está disponible.



*Sin Destacar escala de profundidad*

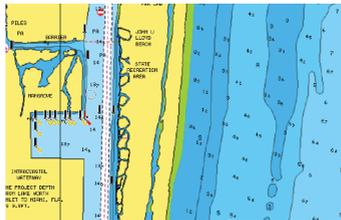


*Con Destacar escala de profundidad (de 6 a 12 m)*

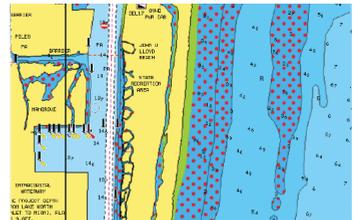
### Destacar aguas someras

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*

### Mareas y corrientes de Jeppesen

El sistema puede mostrar mareas y corrientes de Jeppesen. Con esta información, es posible predecir la hora, el nivel, la dirección y la fuerza de las corrientes y las mareas. Es una herramienta importante para la planificación y navegación de un viaje.

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

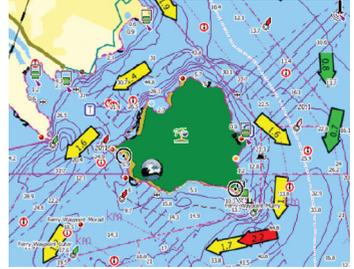
Para ver datos dinámicos de las corrientes, amplíe a un nivel de zoom de una milla náutica. A ese nivel, el icono Corriente cambia a un icono dinámico animado que muestra la velocidad y la dirección

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.



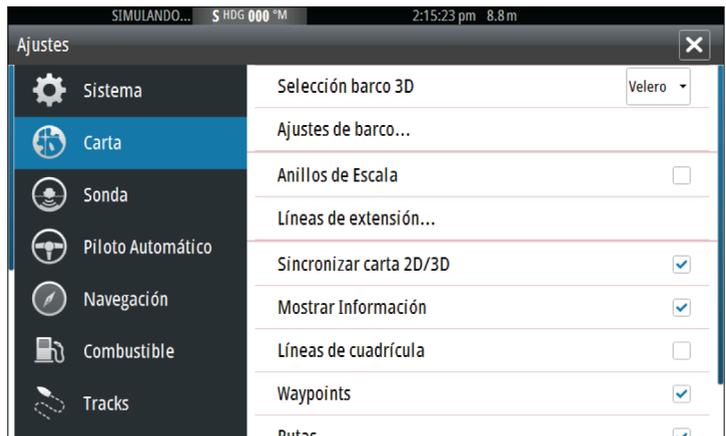
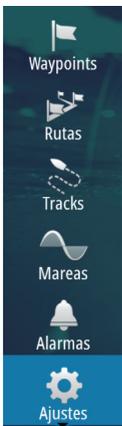
*Iconos estáticos de corrientes y mareas*



*Iconos dinámicos de corrientes*

## 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 utilizan para calcular una ruta automática. Deben introducirse también los valores de calado, manga y altura del barco para utilizar las funciones Easy Routing y Autorouting.

## 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.

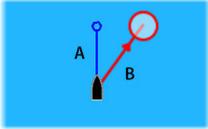
## Líneas de extensión

**A:** rumbo

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

Las longitudes de las líneas de extensión se establecen como distancias fijas o para indicar la distancia recorrida por la embarcación en el periodo de tiempo seleccionado. Si no se activan opciones 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.



## 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 colocada por el usuario en una carta o en una imagen de Echosounder. Cada waypoint tiene una posición exacta con coordenadas de latitud y longitud. Los waypoints ubicados en imágenes de Echosounder ofrecen 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 Chart (Carta) y Nav (Navegación), puede guardar un waypoint en la posición actual de la embarcación, cuando el cursor no está activo, seleccionando la opción New waypoint (Nuevo waypoint) en el menú.

### Desplazamiento de un waypoint

1. Seleccione el waypoint que desea mover.
  - El icono de waypoint se expande e indica 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 Finish (Finalizar) en el menú.

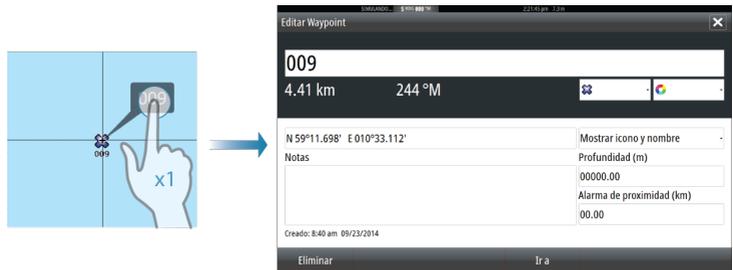
El waypoint se guarda de forma automática en la nueva posición.

## 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**.

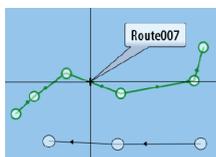
Puede eliminar waypoints de MOB de la misma forma.

## 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 113.

## 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 de carta, se vuelve de color verde y se muestra el nombre de la ruta.

El sistema incluye compatibilidad con Autorouting de Navionics e Easy Routing de Jeppesen. 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. Siga colocando nuevos puntos de ruta en el panel de carta hasta 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 añadirá 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 añadirá 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 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**.

## Autorouting e Easy Routing

Las opciones Easy Routing y Autorouting sugieren nuevas posiciones de puntos de ruta, según la información del mapa y el tamaño del barco. Antes de poder empezar a utilizar esta función, deben introducirse los valores de calado, manga y altura del barco en el sistema. El cuadro de diálogo de ajustes del barco se mostrará de forma automática si falta la información al iniciar la función.

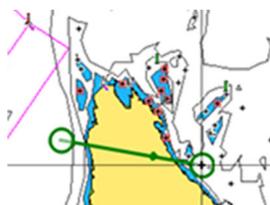
- **Nota:** Las unidades GO7 destinadas a la venta en la región de EE. UU. no disponen de las funciones Autorouting ni Easy Routing. Las funciones Easy Routing y Autorouting se desactivarán en todas las unidades de otras regiones si se utilizan en aguas territoriales estadounidenses.
  - **Nota:** No es posible iniciar las funciones Easy Routing y Autorouting si uno de los puntos de ruta se encuentra en una zona no segura. Aparecerá un cuadro de diálogo de advertencia y tendrá que mover los puntos de ruta en cuestión a una zona segura para poder iniciar las funciones.
  - **Nota:** Si no dispone de una cartografía compatible, las opciones de menú Easy Routing y Autorouting no estarán disponibles. Entre la cartografía compatible se incluye CMAP MAX-N+ de Jeppesen, Navionics+ y Navionics Platinum. Si desea consultar la selección completa de cartas disponibles, visite [insightstore.navico.com](http://insightstore.navico.com), [c-map.jeppesen.com](http://c-map.jeppesen.com) o [navionics.com](http://navionics.com).
1. Coloque al menos dos puntos de ruta en una nueva ruta, o bien abra una ruta existente para editarla.
  2. Seleccione **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 que definen los límites de ruta automática y, a continuación, seleccionar los puntos de ruta

correspondientes. Los puntos de ruta seleccionados serán de color rojo. Solo se pueden seleccionar dos puntos de ruta y el sistema descartará cualquier punto de ruta entre los puntos inicial y final seleccionados.

3. Seleccione **Aceptar** para iniciar la ruta automática.
  - Una vez que se haya completado la ruta automática, la ruta aparecerá en modo de previsualización y las etapas estarán codificadas por colores para indicar las zonas seguras y no seguras. Navionics marca las zonas no seguras en color rojo y las seguras, en color verde. C-MAP marca las zonas no seguras en color rojo, las peligrosas, en color amarillo, y las seguras, en color verde.
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 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.



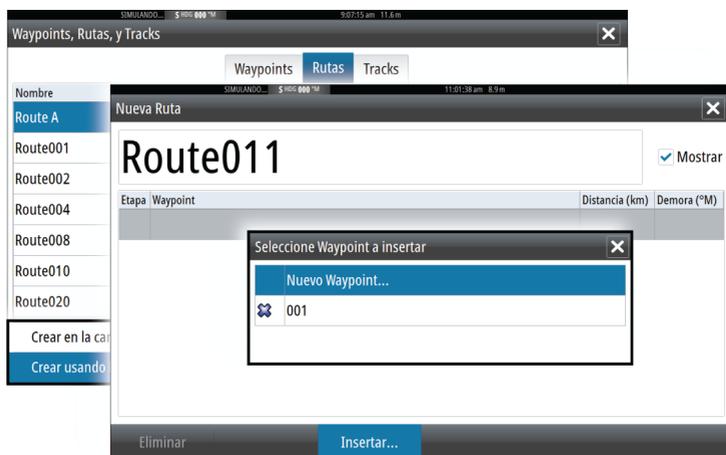
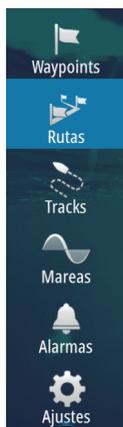
*Dos puntos de ruta seleccionados*



*Resultado tras la ruta automática*

## Creación de rutas mediante waypoints existentes

Puede crear una ruta nueva combinando los waypoints existentes desde el cuadro de diálogo **Rutas**. El cuadro de diálogo se activa mediante 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 Edit Track (Editar track). Para activar el cuadro de diálogo, es necesario activar el track y, a continuación, seleccionar el cuadro emergente del track o seleccionar las opciones de información del menú.

Al cuadro de diálogo Edit Tracks (Editar track) también se puede acceder a través de la herramienta Tracks de la página de **inicio**.



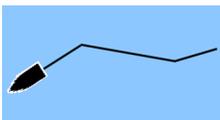
## Cuadro de diálogo Editar Ruta

Se pueden añadir o quitar puntos de ruta desde el cuadro de diálogo **Editar Ruta**. Este 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 pueden convertirse luego en rutas desde 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 continúa con la grabación del Tracks hasta que la longitud alcanza los puntos máximos. A partir de ese momento, comienza a sobrescribir los puntos más antiguos.

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

## Creación de nuevos Tracks

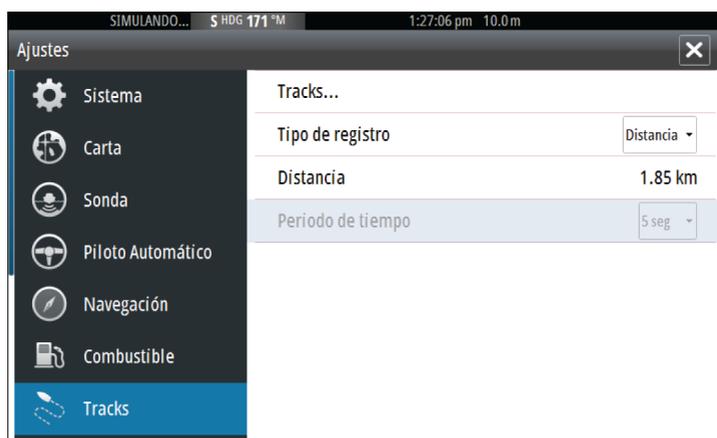
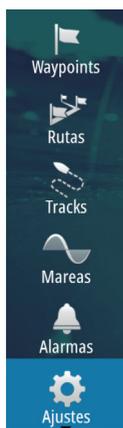
Puede iniciar un nuevo track desde el cuadro de diálogo **Tracks**, que se activa mediante la herramienta **Tracks** de la página de inicio.

## Ajustes de los Tracks

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

Puede elegir 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.

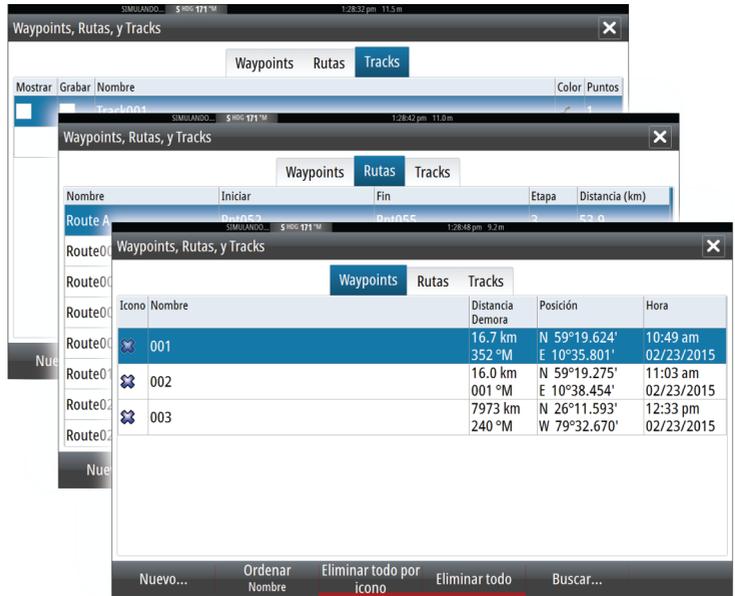
→ **Nota:** La opción de Tracks solo estará visible si se ha activado en los ajustes de carta.



# Cuadros de diálogos de waypoints, rutas y Tracks

Los cuadros de diálogo de waypoints, rutas y Tracks permiten acceder a funciones avanzadas de edición y a los ajustes de estos elementos.

A los cuadros de diálogo se accede desde el **panel Herramientas** en la **página de inicio**.



# 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.

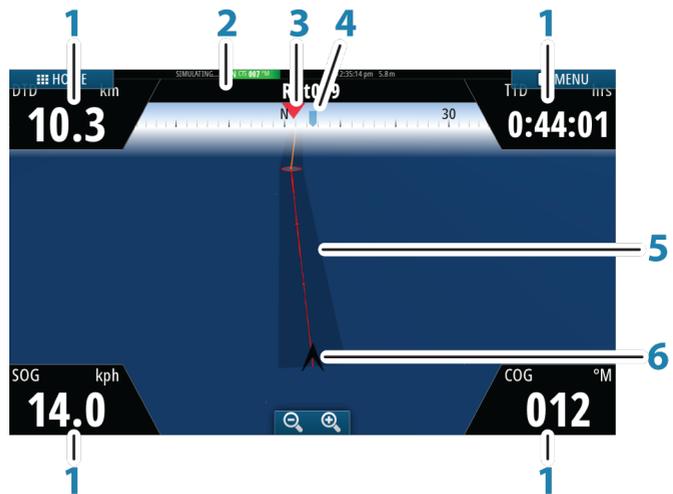
Si la función del piloto automático se incluye en el sistema, el piloto automático se puede establecer para dirigir de forma automática la embarcación.

Para obtener información sobre cómo colocar waypoints y crear rutas, consulte *"Waypoints, rutas y tracks"* en la página 45.

### Paneles de navegación

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

#### Panel Nav



El panel Nav 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 rumbo 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 rumbo muestra el rumbo planeado desde el punto donde se inició la navegación hasta el waypoint.

#### 6 Símbolo de embarcación

Indica la distancia y orientación relativas al rumbo deseado. Si el XTE (Error de derrota) excede el límite fuera de track definido, se indica con una flecha roja que incluye la distancia desde la línea de track. Consulte "*Límite XTE*" en la página 58.

### Campos de datos

El panel Nav ofrece la siguiente información:

DTD	Distancia al destino
SOG	Velocidad sobre el fondo
COG	Rumbo sobre el fondo
TTD	Tiempo al destino

### 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 **Go to cursor** (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 o para reiniciar la ruta desde la posición actual de la embarcación.

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

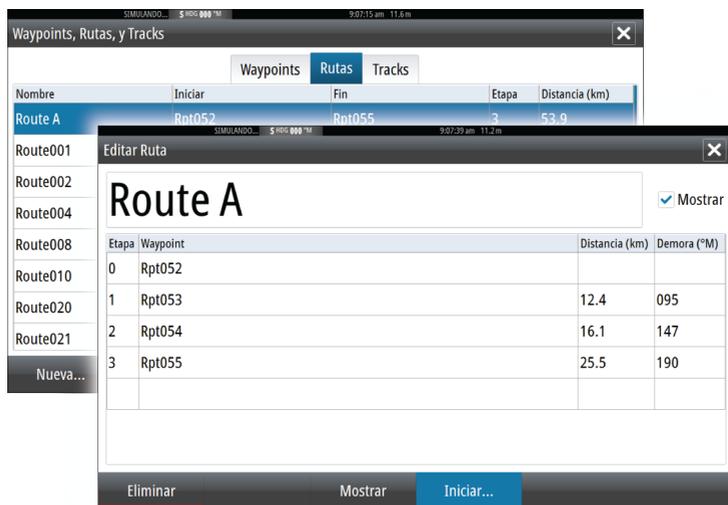
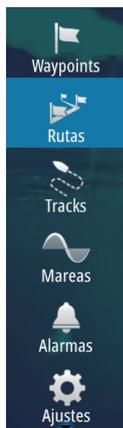
Active una ruta en el panel y, a continuación, seleccione la opción de navegación por la ruta desde el menú.

Puede seleccionar un punto de ruta para iniciar la navegación desde una posición determinada.

### Inicio de la navegación por una ruta desde el cuadro de diálogo Ruta

Puede iniciar la navegación desde el cuadro de diálogo **Ruta**, que se activa:

- Seleccionando la herramienta **Ruta** desde la **página de inicio**.
- Seleccionando los detalles de la ruta en el menú.



### Cancelar navegación

Durante la navegación, el menú incluye una opción para cancelar la navegación.

### Navegación con el piloto automático

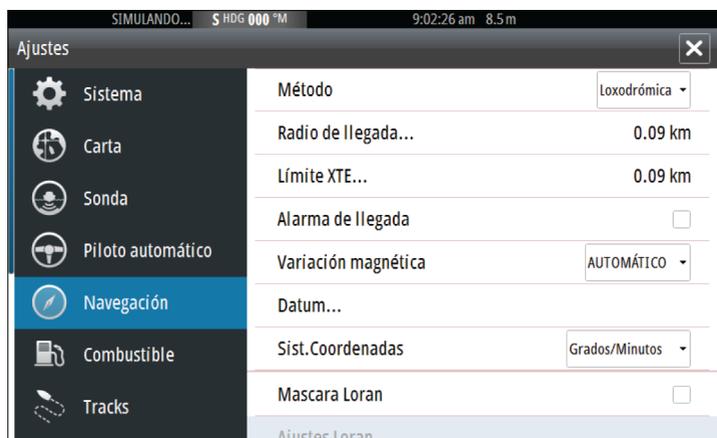
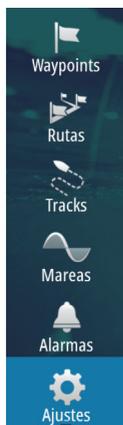
Al iniciar la navegación en un sistema con piloto automático, se le pide que establezca el modo de navegación del piloto automático.



Si decide no activar el piloto automático, 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 60.

## 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 GO7.

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 small rectangular box with a light blue background and a thin border. It contains five lines of text in a monospaced font. The first line is 'N 25°44.044'', the second is 'W 80°08.285'', the third is '43132.70 7980', the fourth is '62156.66', and the fifth is '0.30 nm, 254 °M'.

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

## Piloto automático

Si se ha conectado un procesador de piloto automático AC12N, AC42N o SG05 al sistema, se incluyen las funciones de piloto automático en el sistema.

El piloto automático mantiene el rumbo con precisión en distintas condiciones de mar con movimiento mínimo del timón.

### 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.

### Activación del piloto automático

Puede activar el piloto automático desde cualquier panel seleccionando el mosaico del piloto automático en la barra de instrumentos y, a continuación, el modo seleccionado en el **controlador de piloto automático**.



### Paso del modo automático al gobierno manual

Puede cambiar el piloto automático al modo de espera desde cualquier modo de funcionamiento automático del cuadro emergente del piloto automático.

## Indicación del piloto automático en las páginas



- 1 Indicación del piloto automático en la barra de estado
- 2 Cuadro emergente Piloto automático
- 3 Mosaico del piloto automático en la barra de instrumentos

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

S HDG 007 °M

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.

### Cuadro emergente del piloto automático

Puede controlar el piloto automático desde el cuadro emergente del piloto automático.

El cuadro emergente se muestra en una posición fija de la página y está disponible para todas las páginas, excepto si se ha activado un panel de piloto automático.

Mientras el cuadro emergente del piloto automático está activo, no puede utilizar el panel en segundo plano ni su menú.

Para quitar el cuadro emergente de una página, seleccione la **X** en la esquina superior derecha. Para volver a activarlo, seleccione el mosaico del piloto automático en la barra de instrumentos.

Los siguientes cuadros emergentes están disponibles:

- El **controlador de piloto automático** 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 patrón de giro**



*Controlador de piloto automático*



*Selección del modo*



*Selección de patrón de giro*

## Mosaico del piloto automático en la barra de instrumentos



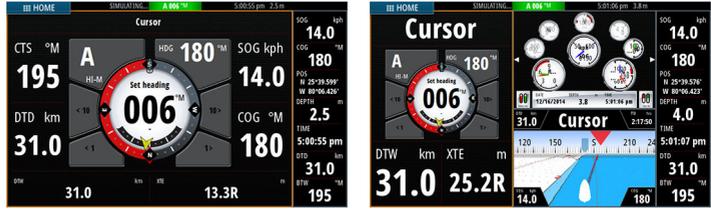
Puede seleccionar mostrar el mosaico del piloto automático en la barra de instrumentos.

Si el cuadro emergente del piloto automático está desactivado, para activarlo, seleccione el mosaico en la barra de instrumentos.

## Panel del piloto automático

El panel del 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.

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 del 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 (I: Izquierda o D: Derecha)

## Descripción general de los modos

El piloto automático ofrece distintos modos de gobierno. El número de modos y las funciones disponibles dentro de cada modo dependen del tipo de embarcación y los dispositivos de entrada disponibles, tal como se indica en esta lista:

- **Standby** (En espera)  
Se utiliza cuando la embarcación se gobierna manualmente con el timón. En la pantalla se muestran el ángulo del timón y el compás.
- **NFU**  
Gobierno sin seguimiento de la trayectoria en el que el movimiento del timón se controla por medio de las teclas de babor y de estribor en el cuadro emergente del piloto automático, o mediante otra unidad NFU.
- **FU**  
Gobierno con seguimiento de la trayectoria en el que el ángulo del timón se define mediante otra unidad FU.
- **AUTO** (Automático)

Se trata de un gobierno automático donde se mantiene el rumbo establecido.

- **Heading capture** (Captura de rumbo)  
Anula el giro y utiliza la lectura instantánea del compás como rumbo.
- **Turn patterns** (Patrones de giro)  
Mueve la embarcación automáticamente según patrones predefinidos de gobierno de giro.
- **Tacking** (Virada)  
Solo está disponible si el tipo de embarcación está establecido como velero en el cuadro de diálogo Autopilot Commissioning (Puesta a punto del piloto automático). Se navega con un ángulo fijo.
- **NoDrift** (Sin deriva)  
Gobierna automáticamente la embarcación y la mantiene en una línea recta de rumbo compensando el desvío.
  - **Dodging** (Evitar obstáculos)  
Vuelve a activar el modo NoDrift (Sin deriva) después de un cambio de rumbo.
- **NAV** (Navegación)  
Gobierna la navegación, así como la embarcación hasta un waypoint específico o a través de una ruta.
- **WIND** (Viento)  
Solo está disponible si el tipo de embarcación está establecido como Sail (Velero) en el cuadro de diálogo Autopilot Commissioning (Puesta a punto del piloto automático). Se trata de un gobierno automático donde se cambia el rumbo de la embarcación para mantener un ángulo de viento fijado.
  - **Tacking/Gybing** (Virado/Trasluchada)  
Solo está disponible si el tipo de embarcación está establecido como velero en el cuadro de diálogo Autopilot Commissioning (Puesta a punto del piloto automático). Realiza la virada y la trasluchada con ángulo de viento aparente o real como referencia.
- **WIND Nav** (Navegación con viento)  
Se trata de un gobierno automático que utiliza los datos de viento y GPS para gobernar la embarcación hasta un waypoint específico o a través de una ruta.

## Modo En espera

El modo En espera (STBY) se utiliza cuando el usuario gobierna la embarcación con el timón.

## Non-Follow Up (NFU, gobierno asistido)

En el modo NFU se utilizan los botones de flecha de babor y estribor para controlar el timón. El timón se moverá mientras pulse uno de los botones.

- Para activar el modo NFU, seleccione el botón de flecha de babor o estribor en el cuadro emergente cuando el piloto automático esté en modo STBY o FU.

Para volver al modo STBY, seleccione el botón del modo STBY en el cuadro emergente del piloto automático.

## Modo FU

- **Nota:** El modo FU solo está disponible si cuenta con una unidad OP40 o similar en el sistema. GO7 no tiene un botón giratorio.

En el modo FU se utiliza el botón giratorio para controlar 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 cuadro emergente del piloto automático.
- **Nota:** Si el cuadro emergente 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 STBY.

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

## Modo AUTO (compás automático)

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

- Puede seleccionar el modo AUTO desde el cuadro emergente del piloto automático. Cuando se activa el modo, el piloto

automático selecciona el rumbo de la embarcación actual como el rumbo establecido.

### **Cambio del rumbo establecido en el modo AUTO**

Para ajustar el rumbo establecido, utilice los botones de flecha Port/Starboard (Babor y estribor) en el cuadro emergente del piloto automático, o bien seleccione el mosaico Heading (Rumbo) en el cuadro emergente del piloto automático e introduzca el valor de rumbo que desee.

El rumbo cambia de manera instantánea. El nuevo rumbo se mantiene hasta que se establece un nuevo rumbo.

### **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 estará disponible si el tipo de embarcación se ha establecido como SAIL (Velero) en el cuadro de diálogo Autopilot Commissioning (Puesta a punto del piloto automático).



Solo deberá virarse hacia el viento y debe probarse la maniobra 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 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 detalles, consulte "*Virada en modo VIENTO*" en la página 70.

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.

Puede interrumpir la operación de virada mientras el cuadro de diálogo de virada esté abierto; solo tiene que seleccionar la

dirección de virada opuesta. Al interrumpir la maniobra, la embarcación regresa al rumbo fijado anteriormente.

## Modo NoDeriva

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

En el modo NoDeriva, la embarcación 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 aleja del rumbo original debido a las corrientes o al viento, sigue la línea con un ángulo de deriva.

1. Dirija la embarcación hacia el rumbo deseado.
2. Active el modo NoDeriva. El piloto automático traza una línea de rumbo invisible a partir del rumbo actual desde la posición de la embarcación.

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

Puede utilizar los botones de flecha Port/Starboard (Babor/estribor) del cuadro emergente del piloto automático para restablecer la línea de rumbo mientras esté en modo NoDrift (Sin deriva).

## Evitación de obstáculos

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

Si regresa al modo NoDeriva 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 NoDeriva 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 la embarcación a la ubicación de un waypoint específico o seguir una ruta predefinida de forma automática. La información de posición recibida 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 conseguir un gobierno satisfactorio de la navegación, GO7 debe disponer de 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**

Cuando inicie la navegación por una ruta o a un waypoint desde el panel de carta, se le pedirá que establezca el piloto automático en el modo NAV. Si rechaza esta solicitud, puede iniciar el modo NAV desde el menú del modo del piloto automático.

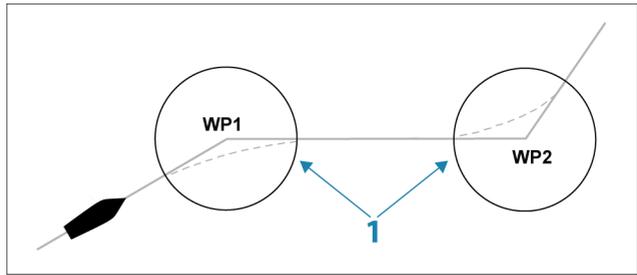
Cuando se inicie el modo NAV, el piloto automático mantendrá la embarcación en la etapa de forma automática.

Cuando la embarcación alcance el círculo de llegada de un punto de ruta, el piloto automático emitirá una advertencia sonora y mostrará un cuadro de diálogo con la nueva información de rumbo. Si el cambio de rumbo requerido para llegar al siguiente waypoint es menor que el límite de cambio de navegación, el piloto automático cambiará 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 es aceptable.

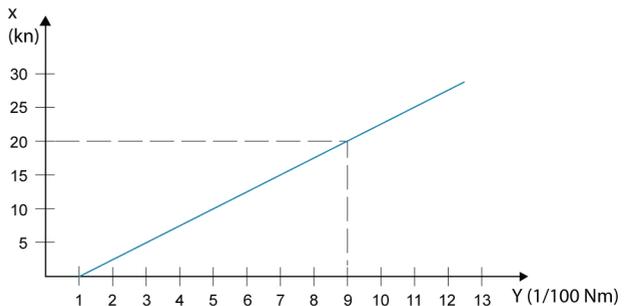
→ **Nota:** Para obtener más información acerca de los ajustes de navegación, consulte "*Ajustes de navegación*" en la página 57.

### **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 WIND (Viento) solo estará disponible si el sistema se ha configurado para la navegación a vela en el

cuadro de diálogo Autopilot Commissioning (Puesta a punto del piloto automático).

Antes de iniciar el modo VIENTO, debe verificarse que se dispone de una entrada de datos válida del transductor de viento.

Active el gobierno por viento como se indica a continuación:

1. Ponga el piloto automático en el modo AUTO.
2. Ajuste el rumbo de la embarcación hasta que el ángulo de viento coincida con el ángulo que desea mantener.
3. Seleccione la indicación de modo en el controlador del piloto automático para activar el menú del piloto automático y seleccione el modo VIENTO.

El rumbo a gobernar (CTS) y el ángulo de viento definidos se obtienen del rumbo del compás y el transductor de viento en el momento en que se selecciona el modo VIENTO. A partir de ese momento, el piloto automático cambia el rumbo para mantener el ángulo de viento, pues la dirección del viento puede cambiar.

## Virada en modo VIENTO

→ **Nota:** La función de virada solo estará disponible si el tipo de embarcación se ha establecido como SAIL (Velero) en el cuadro de diálogo Autopilot Commissioning (Puesta a punto del piloto automático).



Solo deberá virarse hacia el viento y debe probarse la maniobra 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.

Cuando se navega con viento aparente o real como referencia, es posible realizar la virada en modo VIENTO, a diferencia del modo AUTO. El ángulo de viento real debe ser menor de 90 grados.

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.

Se puede interrumpir la operación de virada mientras el cuadro de diálogo de virada esté abierto; solo tiene que seleccionar la dirección de virada opuesta. Al interrumpir la maniobra, la embarcación regresa al rumbo fijado anteriormente.

### **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.

### **Prevención de viradas y trasluchadas**

Use el piloto automático con cuidado al navegar de ceñida y empopada.

Si las velas no están trimadas al navegar de ceñida, las fuerzas de viraje de las velas pueden llevar la embarcación hacia el viento. Si la embarcación pasa del ángulo de viento mínimo establecido, el impulso de las velas desaparece repentinamente y se pierde velocidad. La embarcación es entonces más difícil de gobernar, pues el timón es menos eficaz.

La función de prevención de viradas en el modo VIENTO se ha introducido para evitar estas situaciones. Esta función reacciona inmediatamente cuando el ángulo de viento aparente está 5° por debajo del ángulo de viento mínimo establecido, y se comanda más timón.

Al navegar de empopada, es difícil gobernar la embarcación con olas que vienen de costado o de atrás. Las olas pueden hacer virar la embarcación y hacer necesaria una trasluchada, lo que puede ser peligroso tanto para la tripulación como para el mástil.

La función de prevención de trasluchadas se activa cuando el ángulo de viento aparente real pasa de 175° o es opuesto al ángulo de viento definido. Se comanda más timón para evitar una trasluchada.

Las funciones de prevención de viradas y trasluchadas no son suficientes para evitar situaciones peligrosas. Si el efecto del timón o de la unidad de potencia no son los adecuados, puede darse una situación peligrosa. Preste especial atención en estas situaciones.

## Modo Nav Viento

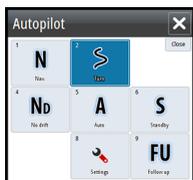
En el modo Nav Viento, el piloto automático gobierna la embarcación en función de los datos de viento y de posición.

En este modo, el piloto automático calcula el cambio de rumbo inicial necesario para navegar hacia el waypoint activo y utiliza, además, la dirección actual del viento para realizar el cálculo.

## Gobierno por patrón de giro

En el modo AUTO (Automático), el piloto automático incluye una serie de funciones de gobierno por giro automático para embarcaciones a motor.

→ **Nota:** La opción de gobierno por giro no está disponible si el tipo de embarcación se ha establecido como SAIL (Velero) en el cuadro de diálogo Autopilot Commissioning (Puesta a punto del 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 detener el giro desde el cuadro de diálogo del giro.

En cualquier momento durante el giro puede seleccionar el modo STBY (En espera) en el mensaje emergente del piloto automático para volver al modo STBY (En espera) y al gobierno manual.

### Variables de giro

Las opciones de gobierno por giro, excepto el giro en C, ofrecen ajustes que pueden definirse antes de comenzar el giro o en cualquier momento durante la maniobra.

### U-turn (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 GO7, 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°.

### **Giro en S lento**

Hace que la embarcación realice virajes por el rumbo establecido.

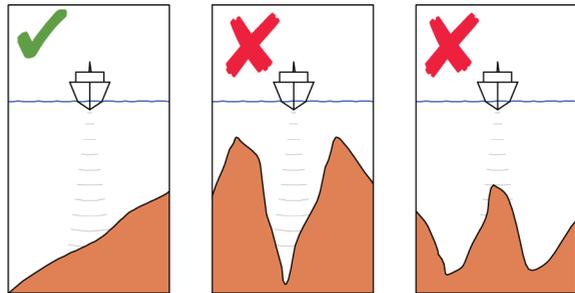
Debe establecer el cambio de rumbo seleccionado antes de comenzar el giro.

Durante el giro, puede modificar el rumbo principal, el cambio de rumbo y el radio de giro a través del cuadro de diálogo del giro.

## Seguimiento de contorno de profundidad, DCT™

Si el sistema recibe datos de una Echosounder, 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 Depth contour steering (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:

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

### Ganancia profundidad

Este parámetro determina la relación entre el timón comandado y el desvío con respecto al contorno de profundidad seleccionado.

Cuanto mayor es el valor de ganancia de timón, 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 rumbo fijado.

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

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

## **Uso del GO7 en un sistema AP24/AP28**

### **Transferencia de comando**

Si la unidad GO7 está conectada a un sistema de piloto automático que incluye una unidad de control AP24 o AP28, solo puede haber una unidad de control activa a la vez. Una unidad de control inactiva se indica mediante un cuadrado con una cruz en el cuadro emergente del controlador del piloto automático.

Puede tomar el control de una unidad de control inactiva seleccionando el modo en el cuadro emergente del piloto automático y confirmando el modo activo.

### **Bloqueo de estaciones remotas**

El sistema AP24/AP28 incluye una función de bloqueo remoto que desactiva el control del piloto automático de las demás unidades de control. Una unidad de control bloqueada se indica con un símbolo de llave en el cuadro emergente del piloto automático.

Si se activa la función de bloqueo remoto en una unidad de control AP24/AP28, solo la unidad de control activa mantendrá el control. No se puede transferir el control a la unidad GO7 ni se pueden utilizar otras unidades de control del piloto automático en el sistema.

Las estaciones remotas sólo pueden desbloquearse desde la unidad AP24/AP28 que tiene el control.



## Uso del piloto automático en un sistema EVC

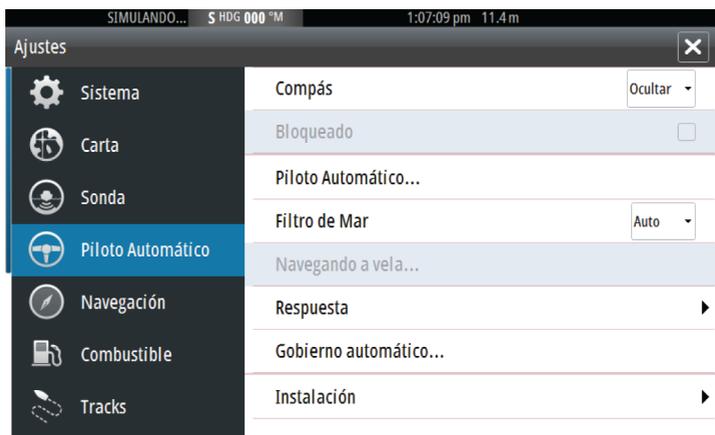
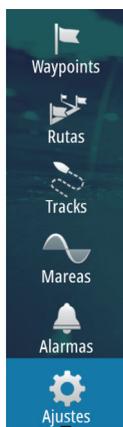


Si la unidad GO7 se ha conectado a un sistema EVC a través de un ordenador SG05, puede tomar control manual del gobierno independientemente del modo del piloto automático.

El indicador de modo del cuadro emergente del piloto automático se sustituye por un guión, lo que indica la anulación por parte de EVC.

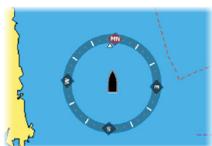
El sistema vuelve al control de la unidad GO7 en el modo en espera si el sistema EVC no ejecuta ningún comando de timón durante un tiempo predefinido.

## Ajustes del piloto automático



### Compás

Puede elegir si desea mostrar un símbolo de compás alrededor de la embarcación en el panel de carta. El símbolo de compás se desactiva cuando se coloca el cursor sobre el panel.



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

Puede bloquear una unidad GO7 para impedir el funcionamiento no autorizado del piloto automático. Cuando la unidad esté

bloqueada, aparecerá un símbolo de candado y un texto de confirmación en el cuadro emergente. No es posible seleccionar ninguno de los modos automáticos en una unidad bloqueada.

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

Si la unidad GO7 forma parte de un sistema AP24/AP28, puede bloquearse el control de piloto automático del resto de unidades de control de piloto automático desde la unidad de control AP24/AP28.

## Filtro de Mar

La opción Sea State filter (Filtro de mar) se utiliza para reducir la actividad del timón y la sensibilidad del piloto automático en condiciones meteorológicas adversas. Las opciones de ajustes son:

- **OFF** (Apagado)  
Sea State filter (Filtro de mar) se desactiva (este es el ajuste por defecto).
- **AUTO** (Automático)  
Reduce la actividad del timón y la sensibilidad del piloto automático en condiciones meteorológicas adversas por medio de un proceso de adaptación. Si desea utilizar el filtro de mar, se recomienda utilizar el ajuste automático.
- **MANUAL**  
Vinculado a los ajustes de control de respuesta de gobierno descritos anteriormente. Puede utilizarse para encontrar manualmente el equilibrio óptimo entre el mantenimiento del rumbo y un nivel de actividad baja del timón en condiciones de mar gruesa, pero estable.

## Parámetros de navegación a vela

→ **Nota:** Los ajustes de los parámetros de navegación solo están disponibles si el tipo de embarcación se ha establecido como Sail (Velero) en el cuadro de diálogo Autopilot Commissioning (Puesta en marcha del piloto automático).

## Tiempo de virada

Al realizar una virada en el modo VIENTO, puede ajustarse la ratio de giro (tiempo de virada). De esta forma, los navegantes que no

cuentan con ayuda pueden ocuparse de la embarcación y de las velas durante la virada.

Los giros en los que no se cambia la banda del viento también se realizan a una ratio de giro controlada.

### **Ángulo de virada**

Este valor se utiliza para predeterminar el cambio de rumbo utilizado al realizar una virada en el modo AUTO. Al pulsar los indicadores de babor y estribor en el cuadro emergente del piloto automático, el rumbo cambia lo que indica este valor.

### **Función de viento**

Con la función de viento fijada en AUTO, el piloto automático selecciona automáticamente entre el gobierno por viento real y aparente. AUTO es el valor por defecto y el recomendado para navegar a velocidad de crucero.

Si la embarcación navega de empopada, va por encima de las olas, lo que puede cambiar significativamente la velocidad de la embarcación y también el ángulo de viento aparente. Por tanto, el gobierno por viento real se utiliza al navegar de empopada y el de viento aparente al ir de ceñida o al largo.

El gobierno por viento aparente es preferible si se desea conseguir la mayor velocidad de la embarcación posible. El piloto automático intenta mantener un ángulo de viento aparente constante para conseguir el mayor impulso posible según el trimado de las velas.

Al navegar en mar cerrada, el ángulo de viento aparente puede cambiar temporalmente debido a las ráfagas de viento. En tal caso, puede ser preferible navegar con el viento real.

### **Optimización de VMG**

Puede optimizar la VMG del viento. Cuando se selecciona, la función permanece activa durante un período de 5 a 10 minutos después de que se haya fijado un nuevo ángulo de viento y solo al navegar de ceñida.

### **Gobierno al Layline**

El gobierno al layline es útil al navegar. La opción de error de derrota (XTE) del navegador mantiene la embarcación en la línea de track. Si el XTE del navegador supera 0,15 nm, el piloto automático calcula el layline y el track hacia el waypoint.

## **Respuesta**

El sistema alterna por defecto entre el conjunto de parámetros HI/LO en función de la velocidad (embarcaciones a motor) o de la velocidad y el viento (veleros). Sin embargo, puede establecer manualmente qué conjunto de parámetros desea utilizar.

Debe seleccionar HI o LO si no se dispone de información sobre la velocidad.

Puede ajustar de forma manual los dos conjuntos de parámetros (HI/LO). El nivel 4 es el valor por defecto; los valores de los parámetros son los establecidos por la función de ajuste automático. Si no se realiza un ajuste automático (no recomendado), el nivel 4 representa los valores por defecto de fábrica.

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. Si el nivel de respuesta es demasiado alto, la embarcación empieza a realizar virajes lentos en S.

## **Gobierno automático**

Esta opción muestra una descripción general de todos los parámetros de gobierno del piloto automático y permite ajustar dichos parámetros si fuera necesario.

Para obtener más información, consulte el manual de instalación del sistema GO7, que está disponible por separado.

## **Instalación**

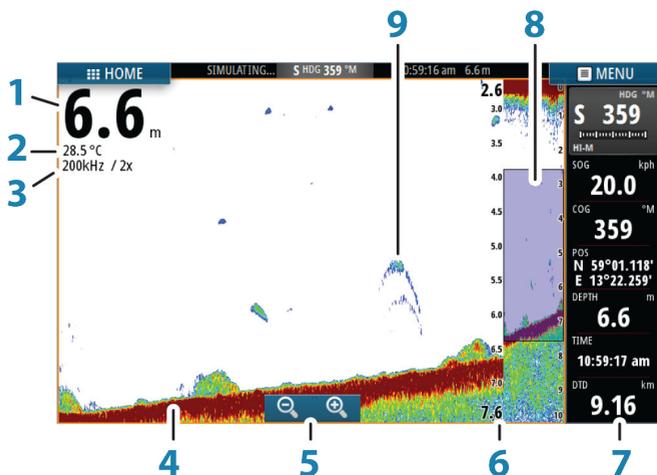
Proceso utilizado para la instalación y la puesta en marcha del piloto automático. Consulte el manual de instalación de la unidad GO7, que está disponible por separado.

# 8

## Sonda

La Echosounder 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.

### Imagen de Echosounder



- 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

## Uso del cursor en el panel de Echosounder

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 de Echosounder.

Al colocar el cursor sobre la imagen de Echosounder, 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 **Clear cursor** (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.

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 sobre el elemento que desee para mostrar la información del elemento.

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.

Es más sencillo utilizar la función de medición cuando la imagen está en pausa.

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 la ventana Información.

4. Continúe seleccionando nuevos puntos de medición, si es necesario.

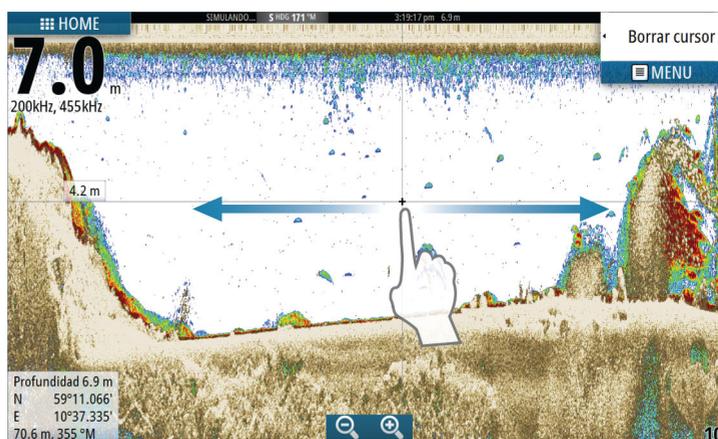
Puede utilizar el menú para volver a colocar el punto de partida y el punto final siempre que la función de medición esté activa.

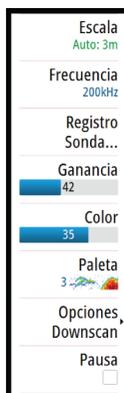
Al seleccionar **Finalizar medición**, la imagen reanuda el desplazamiento normal.

## Visualización del historial de Echosounder

Para ver el historial de la sonda acústica, desplácese por la imagen.

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





## Configuración de la imagen de Echosounder

Utilice las opciones de menú de Echosounder para configurar la imagen. Cuando el cursor está activo, algunas funciones del menú de Echosounder se sustituyen por funciones del modo de cursor. Seleccione **Clear cursor** (Borrar cursor) para regresar al menú de Echosounder normal.

### Escala

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

#### Auto escala

Por defecto, la escala se define en Auto (Automático). Con la escala definida en este ajuste, el sistema muestra automáticamente la escala total desde la superficie del agua hasta el fondo marino. Auto (Automático) es el ajuste preferido para la mayoría de usos de sonda para la localización de pesca.

#### Niveles de escala predefinidos

Permite la selección de una escala de profundidad específica que no está vinculada a la profundidad del agua.

#### Escala personalizada

Esta opción permite establecer de forma manual los límites inferior y superior de la escala.

→ **Nota:** Si se define una escala personalizada, la sonda pasará a modo manual. Si el fondo está más allá de la escala inferior definida, es posible que pierda profundidad digital.

### Frecuencia de Echosounder

La unidad GO7 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**.

## **Registro Sonda**

Seleccione esta opción para iniciar y detener la grabación de datos de la Echosounder. Para obtener más información, consulte *"Grabación de los datos del registro"* en la página 85.

## **Gain (Ganancia)**

La ganancia controla la sensibilidad de la Echosounder. 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. Si la ganancia se establece demasiado baja, los ecos débiles no podrán verse.

## **Ganancia Auto**

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

## **Color**

Las señales de Echosounder 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.

## **Paletas**

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

## **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 87.

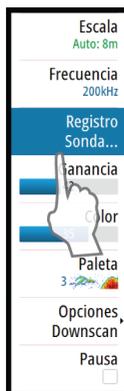
## **Pausa de la Echosounder**

Puede detener la Echosounder para examinar los ecos de la Echosounder con detenimiento.

Esta función es útil cuando necesita colocar un punto de referencia exacto en el panel de la Echosounder y cuando utiliza el cursor para medir la distancia entre dos elementos de la imagen.

## Grabación de los datos del registro

Puede grabar los datos y guardar el archivo de forma interna en la unidad o en una tarjeta SD insertada en el lector de tarjetas de la unidad. Seleccione la opción de menú Log sonar (Registro sonda) y, a continuación, pulse Record (Grabar) en el cuadro de diálogo Record Echo (Grabar eco).



Durante la grabación de los datos de Echosounder, 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.

### Nombre del archivo

Especifique el nombre de la grabación (registro).

### Formato de archivo

Seleccione un formato de archivo del menú desplegable, slg (solo Echosounder), xtf (solo DownScan\*) o sdl2 (Echosounder y DownScan).

→ **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.

## Time remaining (Tiempo restante)

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

## Visualización de los datos de la sonda grabados

Tanto los registros de la sonda almacenados en el sistema como en dispositivos externos pueden seleccionarse y revisarse.

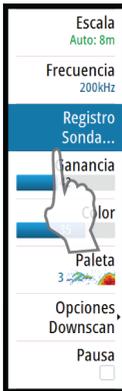
El archivo de registro se muestra como una imagen en pausa, y el desplazamiento y la visualización se controlan a través de la opción del menú de reproducción.

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

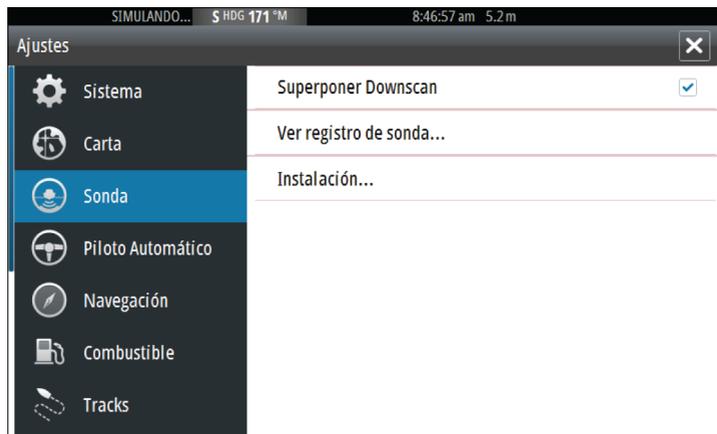
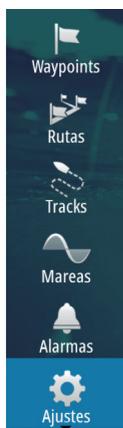
Si se ha grabado más de un canal en el archivo de sonda seleccionado, puede seleccionar el canal que desee ver.

## Detención de la grabación de los datos del registro

Pulse la opción de menú Log sonar (Registro de sonda) y, a continuación, seleccione el cuadro de diálogo Recording Echo (Grabar eco) para detener la grabación de los datos de la Echosounder.



## 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 de Echosounder normal.

Cuando se activa esta función, el menú de Echosounder se amplía e incluye las opciones básicas de DownScan.

### Ver registro de la Echosounder

Se utiliza para ver las grabaciones de la Echosounder. El archivo de registro se muestra como una imagen en pausa y el desplazamiento y la visualización se controlan desde el menú.

Puede utilizar el cursor en la imagen, medir la distancia y establecer las opciones de vista como en una imagen de Echosounder en directo. Si se ha grabado más de un canal en el archivo de Echosounder seleccionado, puede seleccionar el canal que desea ver.

Puede salir de la función de vista seleccionando la **X** en la esquina superior derecha.

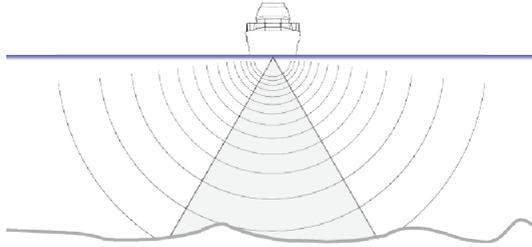
## **Instalación**

Se utiliza para la instalación y configuración. Consulte el manual de instalación de GO7, que está disponible por separado.

# 9

## DownScan

DownScan ofrece imágenes detalladas de las estructuras que se encuentran directamente por debajo de la embarcación, hasta 92 m (300 pies). Puede acceder a la página de DownScan desde la página de inicio una vez haya conectado el transductor DownScan.



### Imagen de DownScan



- 1 Profundidad
- 2 Temperatura
- 3 Frecuencia
- 4 Botones de zoom
- 5 Escala

## Zoom de la imagen de DownScan

Puede ampliar o alejar una imagen de DownScan mediante los iconos de zoom del panel.

## Uso del cursor en el panel de DownScan

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

Cuando toca la pantalla aparece el cursor, se activa la ventana de información, se muestra la profundidad registrada en la posición del cursor y se detiene el desplazamiento de la imagen.

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

### Medición de distancias

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

Es más sencillo utilizar la función de medición cuando la imagen está en pausa.

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 la ventana Información.
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.

Al seleccionar **Finalizar medición**, la imagen reanuda el desplazamiento normal.

## Visualización del historial de DownScan

Puede desplazar el historial de la imagen arrastrando hacia la izquierda o la derecha.

Para reanudar el desplazamiento de DownScan normal, seleccione la opción **Clear cursor** (Borrar cursor).

## Configuración de la imagen de DownScan

Utilice el menú DownScan para configurar la imagen. Cuando el cursor está activo, algunas funciones del menú se sustituyen por funciones del modo de cursor. Seleccione **Clear cursor** (Borrar cursor) para volver al menú normal.



### Range (Escala)

El ajuste Range (Escala) determina la profundidad del agua visible en la imagen.

### Auto escala

Por defecto, la escala se define en Auto (Automático). Con la escala definida en este ajuste, el sistema muestra automáticamente la escala total desde la superficie del agua hasta el fondo marino.

### Niveles de escala predefinidos

Permite la selección de una escala de profundidad específica que no está vinculada a la profundidad del agua.

### Frecuencia

DownScan puede usarse a frecuencias de 800 kHz o 455 kHz. La frecuencia de 800 kHz aporta la mayor resolución con menor escala. La frecuencia de 455 kHz tiene la mejor escala, pero ofrece una resolución menor.

### Contraste

El contraste determina la proporción de brillo entre las zonas oscuras y las claras de la pantalla, lo que facilita la distinción de los objetos del fondo.

Arrastre la barra hacia arriba o hacia abajo para obtener el nivel de contraste deseado o seleccione Auto (Automático) en Contrast (Contraste).

## **Paletas**

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

## **Grabación de datos de DownScan**

Puede grabar los datos de DownScan y guardar el archivo de forma interna en la unidad o en la tarjeta de memoria insertada en el lector de tarjetas, tal como se describe en "*Grabación de los datos del registro*" en la página 85.

## **Detención de la imagen de DownScan**

Puede detener la imagen de DownScan para examinar las estructuras y demás imágenes con más detenimiento.

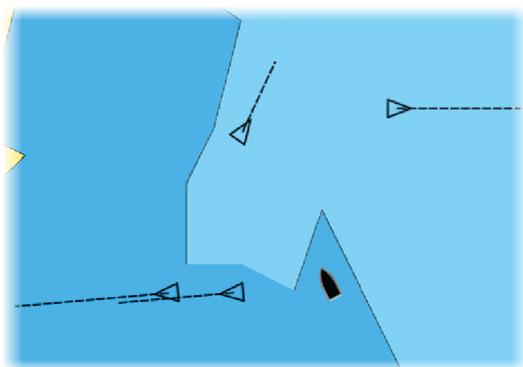
Esta función es útil cuando necesita colocar un waypoint exactamente en la imagen de DownScan y cuando utiliza el cursor para medir la distancia entre dos elementos de la imagen.

# 10

## AIS

Si se conecta un dispositivo NAIS400, AI50 o VHF NMEA 2000 con AIS (sistema de identificación automática) a la red, podrá mostrar y seguir cualquier blanco detectado por estos dispositivos. También podrá ver mensajes y la posición de los dispositivos DSC que transmitan dentro del rango de cobertura.

Los blancos AIS se pueden superponer a las imágenes de carta, por lo que esta función 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:

Símbolo	Descripción
	Blanco AIS parado (inmóvil o fondeado).
	Blanco AIS móvil y seguro con línea de extensión de rumbo.

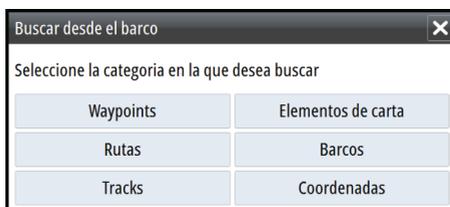
Símbolo	Descripción
	Blanco AIS peligroso, ilustrado con línea gruesa. Un blanco se define como peligroso en función de los ajustes de TCPA y CPA. Consulte " <i>Definición de embarcaciones peligrosas</i> " en la página 100.
	Blanco AIS perdido. Cuando no se han recibido señales dentro de un límite de 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.
	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.

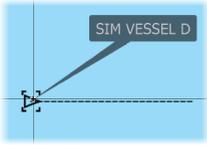
## Visualización de la información sobre blancos AIS

### Búsqueda de elementos AIS

Puede buscar blancos AIS con la opción **Buscar** del panel Herramientas.

Desde un panel de carta, puede buscar blancos AIS mediante la opción **Buscar** del menú. Si el cursor está activo, el sistema busca embarcaciones alrededor de la posición del cursor. Si el cursor no está activo, el sistema busca embarcaciones alrededor de la posición de su embarcación.





## Visualización de la información sobre 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)**

<p>Callsign: XYZ1111</p> <p>IMO: 1234</p> <p>Clase AIS: A</p> <p>Tipo: Desconocido</p> <p>Longitud (m): 12.2</p> <p>Pulso (m): 6.1</p>	<p>Estado: Seguro</p> <p>Estado Navegación: Navegando</p> <p>Calado (m): 0.9</p> <p>Latitud: N 25°45.900'</p> <p>Longitud: W 80°05.906'</p> <p>Precisión: Alta (10m)</p> <p>ROT (°/s): 0.0</p> <p>SOG (kn): 16.0</p> <p>COG (°M): 097</p> <p>Rumbo (°M): 097</p> <p>Destino: AUCKLAND</p> <p>ETA: 11/04/2008 9:30 am</p>
<p>Demora (°M): 272</p> <p>Distancia (km): 3.54</p> <p>CPA (km): 0.16</p> <p>TCPA (hrs): 0:07:12</p> <p>Velocidad relativa (kn): 15.9</p> <p>Rumbo relativo (°M): 089</p>	

Llamar

## Llamada a una embarcación AIS

Si el sistema incluye una radio VHF que admite llamadas DSC (llamada digital selectiva) a través de NMEA 2000, puede iniciar una llamada DSC a otras embarcaciones desde la unidad GO7.

La opción de llamada está disponible en el cuadro de diálogo **Detalles barco AIS** y el cuadro de diálogo **Estado del barco** del panel **Herramientas**.

Desde 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.

**Llamar**

🔍 ¿Desea iniciar una llamada a 512000344 en el canal 72?

Llamar
Cambiar canal
Cancelar



## 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.



Dispone de tres opciones:

1. Ignorar la alarma
  - La alarma se silencia y el mensaje se cierra. La alarma no vuelve a aparecer.
2. Guardar el waypoint

- El waypoint se guarda en la lista de waypoints. El nombre de este waypoint tiene el prefijo MOB AIS SART, seguido del número MMSI exclusivo de SART; por ejemplo, MOB AIS SART - 12345678.

### 3. 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.

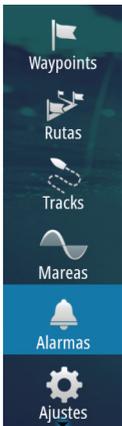
Cuando se reciben datos de una alarma AIS SART, aparece un mensaje de alarma. Este mensaje incluye el número MMSI exclusivo de AIS SART, su posición y distancia y el rumbo de la embarcación.

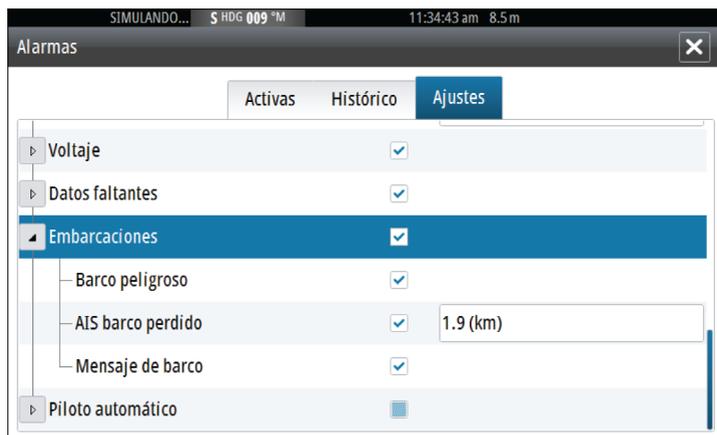
Si selecciona el icono AIS SART en el panel de carta, puede ver los detalles del AIS MOB.

- **Nota:** Si la función MOB ya está activa, finalizará y se sustituirá por la nueva ruta hacia la posición del AIS SART.
- **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.
- **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.

## 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 se activará una alarma cuando una embarcación entre en los límites CPA o TCPA predefinidos. Consulte "*Definición de embarcaciones peligrosas*" en la página 100.

## AIS barco perdido

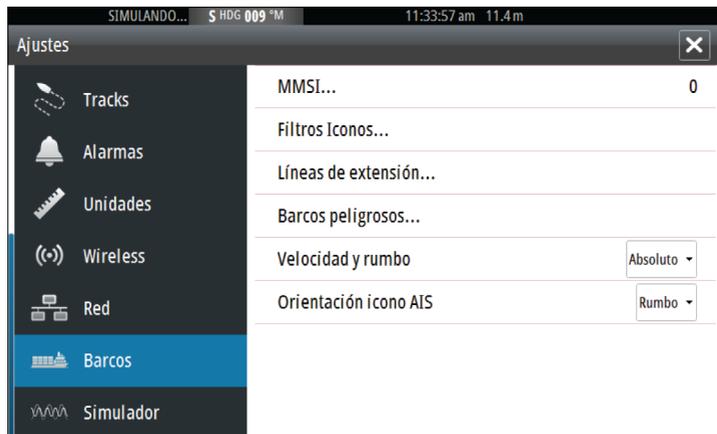
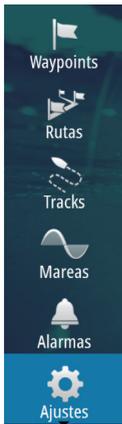
Establece la distancia para embarcaciones perdidas. Si se pierde una embarcación dentro de la distancia establecida, se activa una alarma.

→ **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 la 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.

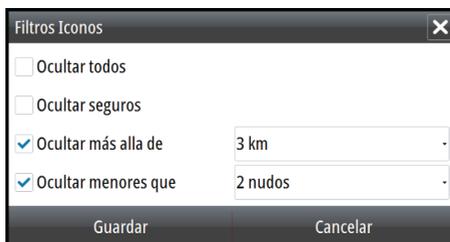
También es importante introducir el número MMSI para que la propia embarcación no se muestre como un blanco AIS en la carta.

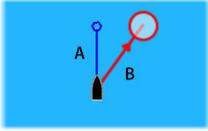
→ **Nota:** La opción Mensaje de barco de los ajustes de alarma debe estar activada para ver los mensajes MMSI.

## 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 período de tiempo seleccionado. Si no se activan opciones para **This vessel** (Esta embarcación), no se mostrarán líneas de extensión para la embarcación.

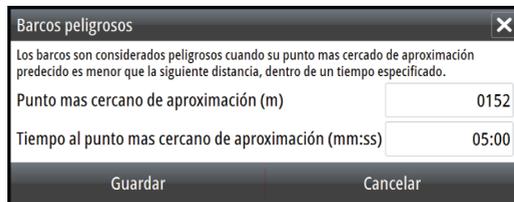


La información de rumbo de la embarcación se obtiene del sensor de rumbo activo, y la información COG, del sensor GPS activo.

En el caso de otras embarcaciones, los datos COG se incluyen en el mensaje enviado por el sistema AIS.

## Definición de embarcaciones peligrosas

Puede definir una zona de guarda invisible alrededor de su embarcación. Cuando un blanco se encuentra dentro de esta distancia, se muestra el símbolo de blanco "peligroso". Se activa una alarma en caso de haberla activado en el panel de ajustes de alarma.



## 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.

# 11

## Paneles de instrumentos

Los paneles de Instruments tienen varios indicadores (analógicos, digitales y de presión) que pueden personalizarse para que muestren los datos seleccionados. El panel de Instruments muestra la información en tableros de control; pueden definirse hasta diez tableros de control dentro del panel de Instruments.

→ **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.

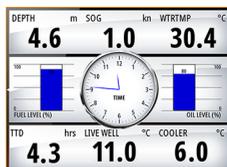
Puede cambiar entre los paneles de instrumentos del panel seleccionando los botones de flecha izquierda o derecha del panel. También puede seleccionar el panel de instrumentos en el menú.



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 panel Instruments

Puede personalizar el panel Instruments y cambiar los datos de cada uno de los indicadores y el diseño del tablero de control, así como añadir nuevos tableros. También puede establecer límites para los indicadores analógicos.

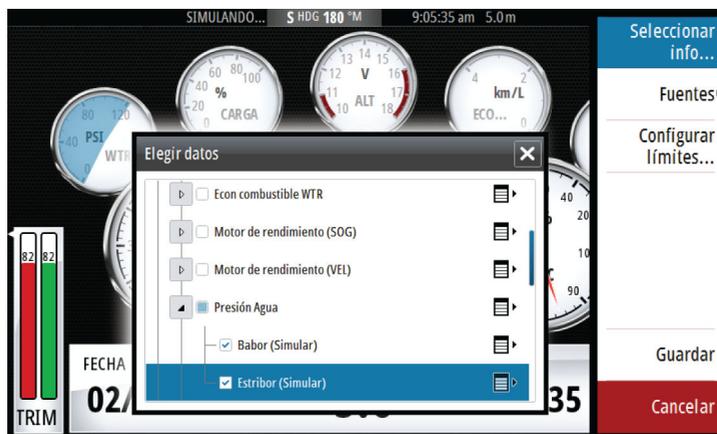
Todas las opciones de edición están disponibles en el menú del panel Instruments.

Las opciones de edición disponibles dependerán de las fuentes de datos que estén conectadas al sistema.

## Edición de un tablero de control

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 cambiar. El indicador seleccionado se indica con un fondo azul.
4. Seleccione la información que se va a mostrar, configure los límites y, finalmente, cambie la fuente de la información.
5. Para guardar los cambios, seleccione la opción de guardar en el menú.



# 12

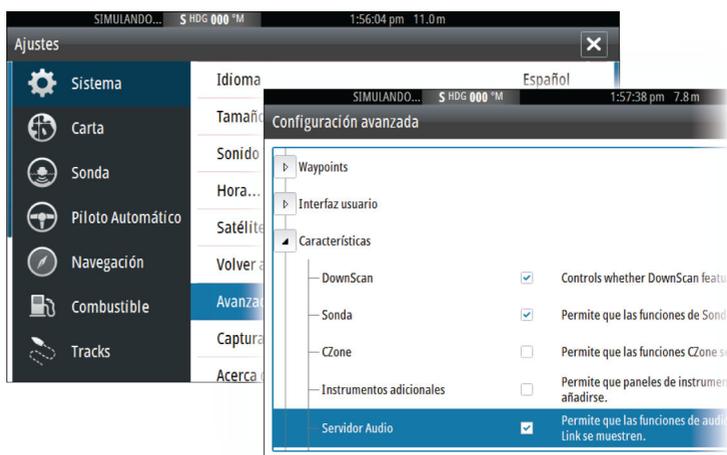
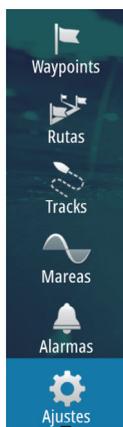
## Audio

Si hay conectado un servidor SonicHub o un sistema de entretenimiento marítimo FUSION a la red NMEA 2000, puede utilizar el sistema GO7 para controlar y personalizar el sistema de audio de la embarcación.

Antes de poder utilizar el equipo de audio, debe instalarlo de acuerdo con el manual de instalación de la unidad GO7 y la documentación que se incluyen con el dispositivo de audio.

### Activación del audio

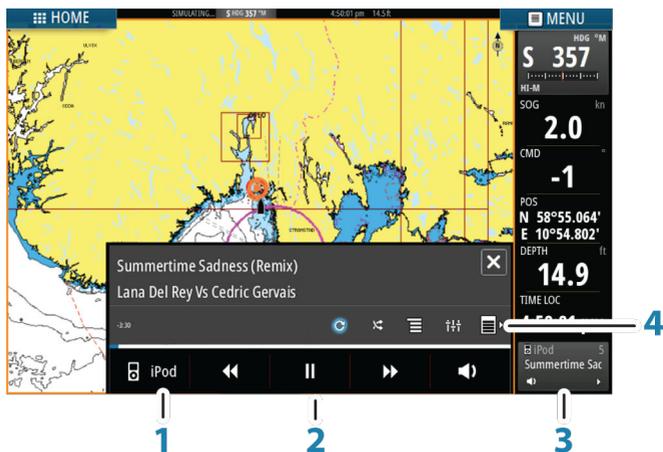
El sistema debería identificar automáticamente un dispositivo de audio compatible conectado a la red NMEA 2000. De no ser así, active la función desde el cuadro de diálogo **Configuración avanzada**.



### Panel de audio

Puede activar el panel de audio activando el mosaico de audio en la barra de instrumentos.

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 Fuente de audio
- 2 Botones de control del audio
- 3 Mosaico de audio
- 4 Herramientas de audio

## Botones de control del audio

Icono	Sintonizador	VHF	DVD	Reproducción
	Selecciónelo para mostrar la lista de fuentes disponibles.			
	Utilícelo para seleccionar la frecuencia anterior o siguiente. Manténgalo pulsado para sintonizar un canal.		Selecciónelo para rebobinar o avanzar de forma rápida.	Utilícelo para seleccionar la pista anterior o siguiente.
	Utilícelo para seleccionar el canal favorito siguiente o anterior.		N/D	N/D

Icono	Sintonizador	VHF	DVD	Reproducción
	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.			

## Herramientas de audio

Icono	Sintonizador	VHF	Reproducción
	Potencia de señal	N/D	N/D
	N/D	N/D	Selecciónela para activar o desactivar la función de repetición. El icono se muestra con color cuando la función está activa.
	N/D	N/D	Selecciónela para activar o desactivar el modo de reproducción aleatoria. El icono se muestra con color cuando la función está activa.

Icono	Sintonizador	VHF	Reproducción
	Selecciónela para mostrar los menús utilizados para configurar las zonas y el control maestro.		
	Selecciónela para mostrar las emisoras favoritas del sintonizador.	Selecciónela para mostrar los canales favoritos de la radio VHF.	Selecciónela para mostrar el menú nativo de la fuente activa.
	Selecciónela para mostrar los ajustes opcionales de la fuente activa.		

## Configuración del sistema de audio

### Altavoces

#### Zonas de altavoces

La unidad GO7 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 la radio VHF, debe seleccionar la región apropiada para su ubicación.

#### 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.

## Funcionamiento del sistema de audio

1. Seleccione el mosaico de audio en la barra de instrumentos para activar la superposición de audio.
2. Seleccione el icono de opciones y, a continuación, seleccione el servidor de audio.
3. Seleccione el icono de fuente y, a continuación, seleccione la fuente de audio.
  - El número de fuentes depende del servidor de audio activo.
4. Utilice los botones del panel 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 105 y "*Herramientas de audio*" en la página 106.

Para conocer las opciones disponibles, consulte la documentación del equipo de audio.

## Canales favoritos

Cuando se ha sintonizado un sintonizador o un canal VHF, puede añadir el canal a la lista de favoritos. Todos los canales favoritos se pueden ver, seleccionar y borrar en esta lista.

Puede desplazarse por los canales favoritos mediante los botones del panel de audio arriba/abajo.

## 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.

# 13

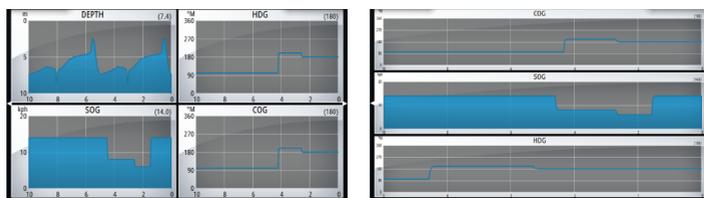
## Gráficos de tiempo

El sistema GO7 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 consta de dos diseños predefinidos. Puede cambiar entre los diseños seleccionando las flechas de dirección de izquierda y derecha del panel. También puede seleccionar el diseño desde el 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 perdidos

Si no hay datos disponibles, el gráfico correspondiente cambiará a una línea de guiones y quedará recta en el punto en que se dejaron de recibir datos. Cuando los datos se restablezcan, una línea de guiones unirá los dos puntos mostrando una línea de tendencia promedio, que tenderá un puente entre 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.

# 14

## 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 muestra una lista de hasta tres 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

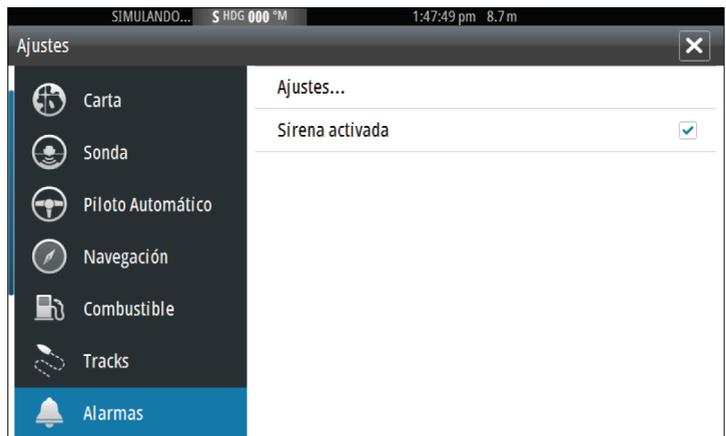
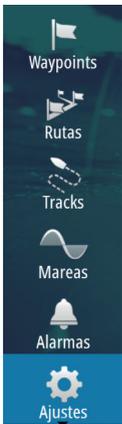
Las siguientes opciones están disponibles en el cuadro de diálogo de la alarma para confirmar un mensaje:

- **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.

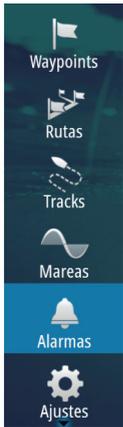
No existe límite de tiempo para el mensaje de alarma o sirena. Permanece hasta que lo confirma o hasta que la causa de la alarma se soluciona.

## Cuadro de diálogo Alarmas

Todas las alarmas se configuran en el cuadro de diálogo Configuración de las alarmas.



Los cuadros de diálogo de las alarmas también se pueden activar desde el panel Herramientas. Los cuadros de diálogo de las alarmas incluyen información sobre las alarmas activas y el historial de alarmas.



Alarmas

SIMULANDO... N CTS 131 °M 9:59:54 am 6.1 m

Activas Histórico Ajustes

Alarmas

SIMULANDO... N CTS 125 °M 9:59:59 am 6.9 m

Activas Histórico Ajustes

Alarmas

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)

# 15

## 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 GO7, 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.

## Viajes

### Viaje 1/Viaje 2

Muestra información de viaje y motor, con opción de reinicialización para todos los campos de datos.

### Hoy

Muestra información de viaje y motor para la fecha actual. Todos los campos de datos se restablecen automáticamente al cambiar la fecha.

## Archivos

Sistema de gestión de archivos para archivos, waypoints, rutas, Tracks y ajustes.

### Copia de los archivos a una tarjeta introducida en el lector de tarjetas

Puede copiar capturas de pantalla y registros a una tarjeta introducida en el lector de tarjetas. También puede exportar ajustes del sistema, waypoints, rutas y Tracks a una tarjeta. La exportación de archivos se explica en la sección "*Mantenimiento*" en la página 120.

## Buscar

Función de búsqueda de elementos de carta (waypoints, rutas, tracks, etc.).

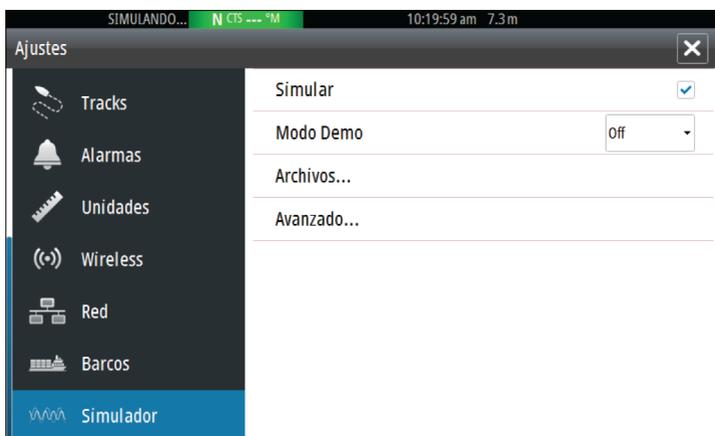
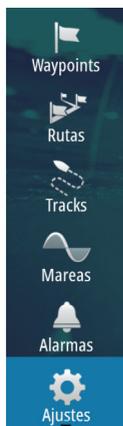


# 16

## Simulador

La función de simulación permite comprobar el funcionamiento de la unidad sin movimiento de la embarcación y sin estar conectada a una Echosounder, un GPS, etc.

Utilice el simulador para familiarizarse con su unidad antes de usarla en el agua.



La barra de estado indica si el simulador está activado.

### Modo Demo

En este modo, la unidad pasa automáticamente por las características principales del producto, cambia las páginas automáticamente, ajusta valores, abre menús, etc.

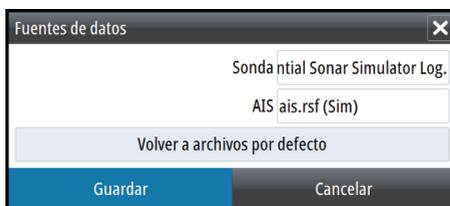
Si toca la pantalla táctil en el modo demostración, la demostración se detendrá. Una vez transcurrido el tiempo de espera, el modo de demostración volverá a activarse y cualquier ajuste que se haya modificado volverá a restaurarse a su valor por defecto.

→ **Nota:** El modo demostración está diseñado para realizar demostraciones en comercios y salas de exposiciones.

### Archivos fuente del simulador

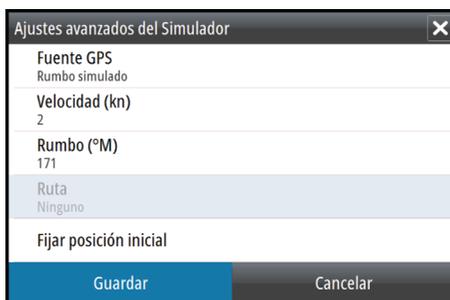
Puede seleccionar qué archivos de datos utilizará el simulador. El sistema incluye un conjunto de archivos de origen, pero se pueden

importar otros archivos insertando una tarjeta en el lector. También puede usar sus propios archivos guardados en el simulador.



## Ajustes avanzados del simulador

Los ajustes avanzados del simulador le permiten controlar manualmente el simulador.



### Fuente GPS

Permite seleccionar desde dónde se genera la información GPS.

### Velocidad, rumbo y ruta

Permiten introducir valores manualmente cuando la fuente GPS se establece en la opción Rumbo simulado o Ruta simulada. De otro modo, los datos GPS, incluidos la velocidad y el rumbo, provienen del archivo de fuente seleccionado.

### Fijar posición inicial

Mueve la embarcación a la posición actual del cursor.

- **Nota:** Esta opción solo está disponible cuando la fuente GPS se establece en la opción Rumbo simulado.

# 17

## Mantenimiento

---

### Mantenimiento preventivo

La unidad GO7 no contiene ningún componente que pueda reparar el usuario, por lo que este solo debe realizar un mantenimiento preventivo muy limitado.

### 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 enchufes del conector dentro del conector. Si los enchufes del conector disponen de seguro, asegúrese de que está en la posición correcta.

### Actualizaciones de software

Puede descargar el software más reciente de GO7 de nuestro sitio web: [simrad-yachting.com](http://simrad-yachting.com).

Los archivos de actualización contienen instrucciones detalladas para instalar el software.

## Copia de seguridad de los datos del sistema

Los waypoints, las rutas y los Tracks creados se guardan en el sistema. 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 a una tarjeta introducida en el lector de tarjetas.

No existen opciones de formato de archivo de exportación para el archivo de ajustes del sistema. Para la exportación de archivos de waypoints, rutas y Tracks existen los siguientes formatos de salida disponibles:

- **User Data File version 5** (Versión del archivo de datos del usuario 5)  
Se utiliza para importar y exportar waypoints y rutas con un identificador único universal (UUID) estandarizado, cuyo uso es muy fiable y sencillo. Los datos incluyen información como, por ejemplo, la hora y la fecha de creación de una ruta, etc.
- **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 de usuario de un sistema a un producto anterior (Lowrance LMS, LCX, etc.).
- **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, etc.).
- **GPX (GPS Exchange, no depth)** (GPX [Intercambio GPS, sin profundidad])  
Es 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 y Tracks del sistema.



## Exportar Región

La opción Exportar Región permite seleccionar el área desde la que desea exportar los datos.

1. Arrastre el cuadro de límite para definir la región que desee.
2. Seleccione la opción de exportación del menú.
3. Seleccione el formato de archivo adecuado.
4. Seleccione Export (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 GO7 hasta que se depuren los datos. Si tiene muchos waypoints eliminados sin depurar, puede mejorar el rendimiento del sistema depurándolos.

→ **Nota:** Una vez que se hayan depurado los datos de usuario de la memoria, no se podrán recuperar.

# 18

## 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 panel con un cursor para activar la función de asistencia del cursor</li><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 Echosounder 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

---

Depuración 122

## A

Actualización de software 121

AIS 93

Búsqueda de elementos

AIS 94

DSC 95

Filtros Iconos 99

Llamada a una embarcación 95

Orientación de los iconos 101

Símbolos de blancos 93

Visualización de la información sobre blancos 94, 95

AIS SART 96

Mensaje de alarma 96

Ajuste del tamaño del panel 25

Ajustes de la embarcación 98

Ajustes de navegación 57

Ajustes del sistema

Datum 58

Sistema de coordenadas 58

Variación Magnética 58

Ajustes

Herramientas 115

Piloto automático 76

Alarma de llegada 58

Alarmas de embarcación 97

Alarmas

Alarma individual 112

Alarmas múltiples 112

Confirmación 113

Cuadro de diálogo

Configuración de las alarmas 113

Tipos de mensajes 112

Almacenamiento de waypoints 45

Altavoces 107

Archivos a una tarjeta, copia 116

Archivos, gestión 116

Asistencia del cursor 22, 81

Audio 104

Activar 104

Altavoces 107

Botones de control 105

Canales favoritos 108

Configuración del sistema 107

Control de volumen maestro 107

Desconexión de Sirius 107

Funcionamiento 108

Panel 104

Radio Sirius 108

Selección de la región del sintonizador 107

Zonas de altavoces 107

Autorouting 48

Ejemplo 49

Ruta entera 48, 49

Selección 49

## B

Barra de instrumentos 27

Activación y desactivación 27

Ajuste de la apariencia 27

Edición del contenido 27

Bloqueo de la pantalla táctil 20

## C

Captura de Pantalla 24

Cartas 29

Ajustes 42

Búsqueda de objetos de la carta 34

Cartas en 3D 34

Cartografía integrada 30

Colocación de la embarcación en el panel de carta 32

Compás de carta 76

Creación de rutas 33

Curso arriba 32

Datos de carta 30

Desplazamiento 31

Detalles de carta 36, 37

Escala de la carta 31

Insight 35, 36

Categorías de cartas 36

Estilo de imagen 35

Exageración 36

Jeppesen

Mareas y corrientes 41

Medición de distancias 23

Navionics 37, 38

Anotación 37

Community edits (Revisiones de Community) 37

Contornos

Profundidad 38

Destacar aguas someras 41

Destacar escala profundidad 40

Filtro Rocas 38

Fish 'N Chip 40

Mareas y corrientes dinámicas 38

Prof. Seguridad 37

Sombreado de la carta 38

Tipo presentación 37

Vista sencilla 39

Áreas fondo coloreadas 37

Norte hacia arriba 32

Orientación 32

Panel Carta 29

Rumbo arriba 32

Selección del tipo de carta 31

Superponer fotos, Navionics 39

Símbolo 32

Símbolo de la embarcación 31

Transparencia de fotos, Navionics 40

Uso del cursor 33

Vista avanzada 32

Zoom 31

Color 84

Contraste, SpotlightScan 91

Conversión de tracks en rutas 50

Copia de los archivos a una tarjeta 116

Copia de seguridad de los datos del sistema 121

Cuadro de diálogo Controles del sistema 19

Cursor 22

CZone 17

## D

- Datos del registro
  - Grabación 85
- Datos del registro
  - Detener la grabación 86
- Datum 58
- DCT 74
- Detención de la grabación de los datos del registro 86
- DownScan
  - Detención de la imagen 92
  - Grabar 92
  - Range Escala 91
  - Uso del cursor 90
  - Ver historial 91

## E

- Easy Routing 48
  - Ejemplo 49
- Embarcaciones peligrosas 100
- Encendido y apagado de la unidad 19
- Escala 83
- Exportar Región 122

## F

- Fondo de pantalla de la página de inicio 25
- Fondo de pantalla, personalización 25
- Formato sl2 85
- Formato slg 85
- Formato xtf 85
- Frecuencia 83
- Funcionalidad inalámbrica 17
- Funcionamiento
  - Pantalla táctil 123

FUSION-Link 17, 104

## G

- Ganancia 84
- Garantía 4
- Gobierno por patrón de giro
  - Piloto automático 72
- GoFree wireless 17
- Grabación
  - Datos del registro 85
- Grabar
  - Datos de DownScan 92
- Gráficos de tiempo 110
  - Selección de datos 110

## H

- Herramienta de búsqueda de elementos 116
- Herramientas 115
- Herramientas de audio 106
- Herramientas
  - Ajustes 115
  - Archivos 116
  - Búsqueda de elementos 116
- Hombre al agua
  - Cancelar la navegación a MOB 24
  - Creación de un MOB 23
  - Eliminación de un waypoint de MOB 24

## I

- Iluminación 20
- Iluminación de la pantalla 20
- Imagen de DownScan 89
- Indicación de velocidad y rumbo 101

Integración de dispositivos de otros fabricantes 16  
Ir a Cursor 22, 81, 90

## L

Loxodromias 57  
Límite XTE 58  
Líneas de extensión 100

## M

Mantenimiento preventivo 120  
Manual  
    Acerca de 5  
    Versión 5  
Manuales, visualización 6  
Medición de distancias 23, 81, 90  
Mejora el rendimiento del sistema 122  
Menús 21  
Modo Demo 118  
Modo En espera 20  
Máscara Loran 58  
    Ajustes 59

## N

Navegación 54  
    A la posición del cursor 55  
    Alarma de llegada 58  
    Con el piloto automático 56  
    Métodos 57  
        Loxodromias 57  
        Ortodrómica 57  
    Paneles 54  
    Radio de llegada 57  
Navegar

Campos de datos del panel Nav 55  
Cancelar navegación por una ruta 56  
Datum 58  
Rutas 55  
Número MMSI 99

## O

OP40 18  
Ortodrómica 57

## P

Paletas 84, 92  
Panel activo 21  
Panel de gráfico de tiempo 110  
    Datos perdidos 110  
Paneles de instrumentos  
    Edición del tablero de control 103  
    Personalización 103  
Paneles  
    Ajuste del tamaño del panel 25  
Pantalla táctil  
    Funcionamiento 123  
    Bloqueo 20  
PDF, visualización de archivos 6  
Personalización del sistema 25  
Piloto automático  
    Gobierno por patrón de giro 72  
Piloto automático 60  
    Activación 60  
    Ajustes 76  
    Bloqueo de estaciones remotas 75

- Campos de datos del panel 63
  - Compás 76
  - Cuadro emergente del piloto automático 61
  - Círculo de llegada del waypoint 68
  - Descripción general de los modos 63
  - Evitación de obstáculos 67
  - Filtro de Mar 77
  - Indicación en la barra de estado 61
  - Indicación en las páginas 61
  - Modo AUTO 65
  - Modo En espera (STBY) 64
  - Modo FU 65
  - Modo Nav Viento 72
  - Modo NFU 65
  - Modo VIENTO 69
  - Mosaico del piloto automático en la barra de instrumentos 62
  - Panel 62
  - Parámetros de navegación a vela 77
  - Parámetros HI/LO 79
  - Paso al gobierno manual 60
  - Respuesta 79
  - Seguimiento de contorno de profundidad 74
  - Sistema EVC 76
  - Sistemas AP24/28 75
  - Trasluchada 71
  - Virada en modo AUTO 66
  - Virada en modo VIENTO 70
  - Primer encendido 20
  - Página de inicio 13
  - Páginas de aplicaciones 14
  - Páginas divididas 15
    - Preconfiguradas 15
  - Páginas favoritas 16
    - Adición de una nueva 26
    - Editar 27
  - Páginas
    - Selección de una página 21
    - Selección del panel activo 21
- R**
- Radio de llegada 57
  - Radio Sirius 108
    - Bloqueo de canales 109
    - Lista de canales 108
    - Lista de favoritos 108
  - Registro Sonda 84
  - Rutas 47
    - Autorouting 48
    - Borrar 48
    - Conversión de tracks en rutas 50
    - Creación de rutas mediante waypoints existentes 50
    - Creación de una nueva ruta en el panel de carta 47
    - Cuadro de diálogo Editar Ruta 51
    - Edición desde el panel de carta 47
    - Navegar 55
  - Rutas
    - Cuadro de diálogo 53
- S**
- Simulador 118
    - Archivos fuente 118
    - Modo Demo 118
  - Sistema de coordenadas 58

- Sonda acústica 80
  - Grabación de los datos del registro 85
  - Imagen 80
  - Pausa 84
  - Uso del cursor 81
  - Ver historial 82
- SonicHub 104
- SpotlightScan
  - Contraste 91
- Superponer Downscan 87

## **T**

- Tableros de control 102
- Tarjeta
  - Copia de archivos a 116
- Tracks
  - Ajustes 52
  - Creación de nuevos 52

## **V**

- Variación Magnética 58
- Versión de software 7
- VesselView de Mercury 16
- Visualización del registro de la sonda acústica 87

## **W**

- Waypoints 45
  - Almacenamiento 45
  - Configuración de las alarmas 46
  - Cuadro de diálogo 53
  - Desplazamiento 45
  - Editar 46
  - Eliminar 46
- Waypoints, rutas y tracks
  - Exportar 122

## **Z**

- Zonas de altavoces 107





**SIMRAD**