

APÉNDICE versión del software 20.0 para:

- **HDS Live**
- **HDS Carbon**
- **ELITE Ti²**

En este apéndice se documentan las nuevas funciones incluidas en esta versión del software.

Característica	Página
Compatibilidad con motores eléctricos Ghost	3
Compatibilidad de LiveSight ^{1 + 2}	11
Registro del dispositivo	11
Aplicación móvil de Lowrance disponible	11
Función de sincronización	12

¹ No está disponible en ELITE Ti².

² Esta característica se incluye en la versión 20.0 de HDS Carbon. Se ha añadido a HDS Live en la versión 19.1 y también se incluye en la versión 20.0.

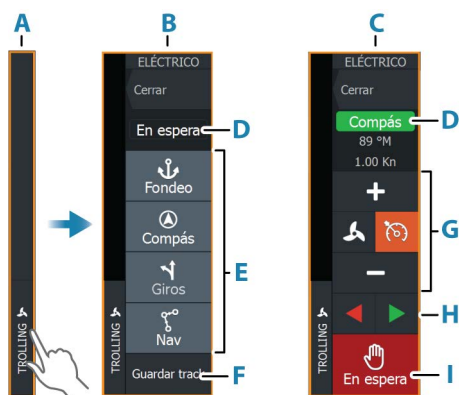
Compatibilidad con motores eléctricos Ghost

Compatible con el motor eléctrico Ghost.

Los controles del motor eléctrico se describen a continuación.

Para configurar los pedales del motor Ghost, consulte *"Configuración de las teclas del pedal del motor eléctrico Ghost"* en la página 10.

Controlador del piloto automático para el motor de arrastre



- A** Barra de control
- B** Controlador del piloto automático, desactivado
- C** Controlador del piloto automático, activado
- D** Indicación de modo
- E** Lista de los modos disponibles
- F** Botón Grabar/Guardar
- G** Información dependiente del modo
- H** Botones dependientes del modo
- I** Botón de activación/en espera

Cuando el controlador del piloto automático es el panel activo, se perfila con un borde.

Activación y desactivación del piloto automático

Para activar el piloto automático:

- Seleccione el botón del modo preferido

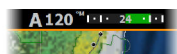


El piloto automático se activará en el modo seleccionado y el controlador del piloto automático volverá a mostrar las opciones del modo activo.

Para desactivar el piloto automático:

- Seleccione el botón de en espera

Cuando el piloto automático está en espera, la embarcación debe gobernarse manualmente.



Indicación de piloto automático

La barra de información de piloto automático muestra información del piloto automático. La barra se incluye en todas las páginas si el piloto automático se encuentra en modo activo. En el cuadro de diálogo de ajustes del piloto automático puede seleccionar que la barra se desactive cuando el piloto automático esté en modo en espera.

Modos de fondeo

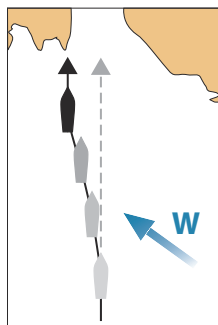
En estos modos, el motor de arrastre mantiene la posición de la embarcación en la ubicación seleccionada.

→ **Nota:** En modo de fondeo, el rumbo de la embarcación puede verse afectado por el viento o la corriente.

Hay disponibles las opciones de fondeo siguientes:

Cambio de posición en modo de fondeo

Utilice los botones de flecha para cambiar la posición de la embarcación en modo de fondeo. Cada pulsación del botón moverá la posición del fondeo 1,5 m (5 pies) en la dirección seleccionada.



Modo Compás

En este modo, el piloto automático gobierna la embarcación en un rumbo fijado.

Cuando este modo está seleccionado, el piloto automático selecciona el rumbo del compás actual como el rumbo fijado.

→ **Nota:** En este modo, el piloto automático no compensa la deriva causada por la corriente o el viento (**W**).

Para cambiar el rumbo fijado

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

Modo NAV

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

Antes de entrar en modo NAV, debe navegar por una ruta o hacia un waypoint.

En modo NAV, el piloto automático dirige automáticamente la embarcación hasta la posición de un waypoint específico o a lo largo de una ruta predefinida. La información de posición se utiliza para cambiar el rumbo a gobernar, mantener la embarcación dentro de la línea de ruta y avanzar al waypoint de destino.

Al llegar al destino, el piloto automático cambia al modo de Llegada seleccionado. Es importante seleccionar un modo de Llegada que se adapte a sus necesidades de navegación antes de activar el modo NAV. Consulte "*Modo de Llegada*" en la página 9.



Opciones del modo NAV

Mientras está en modo NAV, los botones siguientes están disponibles en el controlador del piloto automático:

Restart (Reiniciar)

Reinicia la navegación desde la posición actual de la embarcación.

Skip (Omitir)

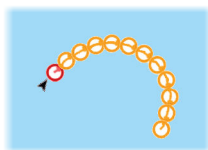
Omite el waypoint activo y navega hacia el siguiente waypoint. Esta opción solo está disponible cuando se navega por una ruta de más de un waypoint entre la posición de la embarcación y el final de la ruta.

Gobierno por patrón de giro

El sistema incluye un conjunto de funciones de gobierno por giro automático.

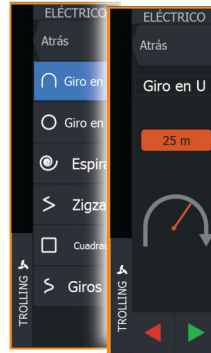
Cuando se activa un patrón de giros prefijados, el sistema crea waypoints temporales con el giro.

El último waypoint del giro es el waypoint final. Cuando la embarcación alcanza el waypoint final, la embarcación pasa al modo de llegada. Consulte "*Modo de llegada*" en la página 9.



Inicio de un giro

- Seleccione el botón de babor o de estribor



Variables de giro

Todos los giros prefijados ofrecen ajustes que pueden definirse antes de comenzar el giro o en cualquier momento durante la maniobra.

Giro en U

Cambia el ajuste actual de rumbo en 180°.

Variable de giro:

- Radio de giro

Giro en C

Gobierna la embarcación en círculo.

Variable de giro:

- Radio de giro
- Grados de giro

Espiral

Hace que la embarcación gire en espiral con un radio creciente o decreciente.

Variables de giro:

- Radio inicial
- Cambio de radio por vuelta
- Numero de vueltas

Giro en zigzag

Gobierna la embarcación según un patrón de zigzag.

Variables de giro:

- Cambio de curso por etapa
- Distancia de etapa
- Numero de etapas

Cuadrado

Navega con la embarcación siguiendo un patrón cuadrado, haciendo cambios de curso de 90°.

Variable de giro:

- Distancia de etapa
- Numero de etapas

Giro-S

Hace que la embarcación realice virajes por el rumbo establecido.

Variables de giro:

- Radio de giro
- Cambio de trayectoria
- Numero de etapas

Control de velocidad del motor de arrastre

Cuando la embarcación se gobierna en los modos Compás, Nav y Giros prefijados, el sistema de piloto automático puede controlar la velocidad del motor de arrastre.

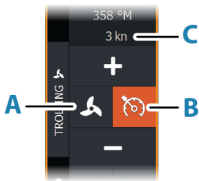
La velocidad objetivo establecida se muestra en el controlador del piloto automático.

Existen dos formas de controlar la velocidad objetivo del motor de arrastre:

- La velocidad de la hélice, establecida como un porcentaje de potencia (A)
- La velocidad de control de crucero (B)

Puede alternar entre las opciones de velocidad seleccionando el icono de velocidad.

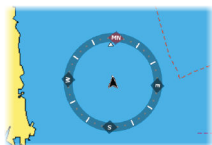
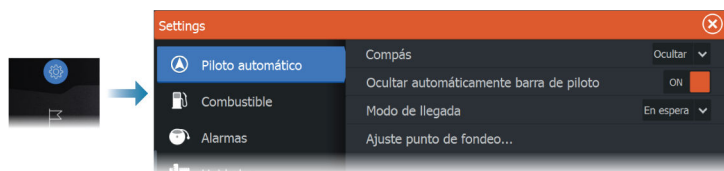
La velocidad aumenta o disminuye en pasos preestablecidos mediante los botones más y menos. También puede establecer la



velocidad de forma manual seleccionando el campo de velocidad (C).

Ajustes del piloto automático

Las opciones del cuadro de diálogo Ajustes del piloto automático pueden ser distintas.



Compás de carta

Selecione para mostrar un símbolo de compás alrededor de la embarcación en el panel de carta. Este símbolo se desactivará cuando se coloque el cursor en el panel.

Modo de llegada

El piloto automático cambia del modo de navegación al modo de llegada seleccionado cuando la embarcación llega al punto de destino.

Standby (en espera)

Desactiva el piloto automático. El motor de arrastre se controla mediante un remoto manual o un pedal.

Compás

Bloquea y mantiene el último rumbo de la embarcación.

Fondeo

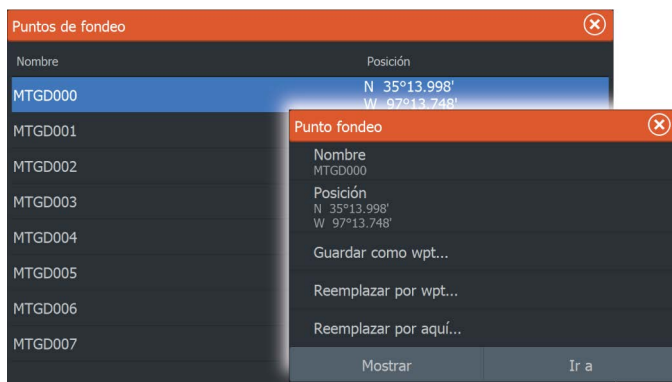
Fondea la embarcación en el punto de destino.

Ajuste punto de fondeo

El motor de arrastre puede almacenar un conjunto de puntos de fondeo, etiquetados con el prefijo MTG. Los puntos de fondeo del motor de arrastre se muestran en el cuadro de diálogo Puntos de Fondeo.

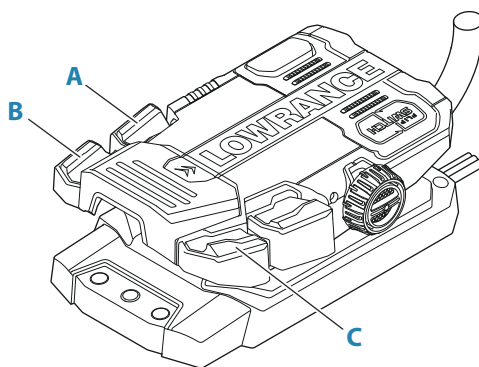
Estos puntos de fondeo MTG se pueden guardar como un waypoint en el sistema de la pantalla multifunción. La posición de un punto

de fondeo MTG se pueden redefinir para que sea idéntica a un waypoint existente o a la posición actual de la embarcación.

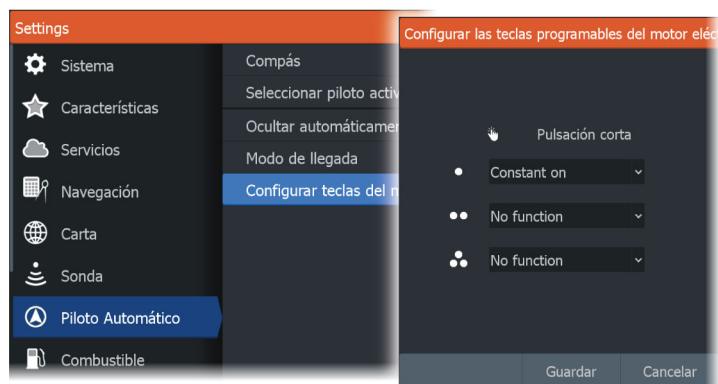


Configuración de las teclas del pedal del motor eléctrico Ghost

Puedes configurar tres de las teclas de acción (**A**, **B** y **C**) del pedal del motor eléctrico de la serie Ghost.



Seleccione una acción de la lista desplegable para cada una de las teclas que desee configurar.



Compatibilidad de LiveSight

Las vistas orientadas hacia delante y hacia abajo de LiveSight son compatibles. Cuando conecte un transductor LiveSight a su sistema y establezca los ajustes del transductor, aparecerá el botón correspondiente de la aplicación LiveSight en la página de inicio.

➔ **Nota:** El HDS Carbon requiere un módulo PSI-1 y un transductor LiveSight para habilitar la compatibilidad con LiveSight. El HDS Live solo requiere un transductor LiveSight.

Registro del dispositivo

Se le pedirá que registre el dispositivo durante el inicio. También puede registrarlo siguiendo las instrucciones al seleccionar la opción de registro en el cuadro de diálogo Ajustes del sistema o en el cuadro de diálogo Controles del sistema.

Aplicación móvil de Lowrance disponible

La aplicación móvil de Lowrance ya se puede descargar desde la Apple Store y la Play Store.

Para ver qué versiones del sistema operativo son compatibles, consulte la aplicación en la App Store.

Utilice la aplicación móvil de Lowrance para:

- Registre su dispositivo
- Reciba atención al cliente para su dispositivo
- Obtenga cartas actualizadas y mapas sin conexión

- Acceda a manuales, guías y mucho más
- Descargue actualizaciones de software
- Sincronice con la nube todos los waypoints, rutas y tracks

Función de sincronización

El botón C-MAP Embark del cuadro de diálogo de controles del sistema se sustituye por el botón Sincronizar mis datos. La opción C-MAP Embark en el cuadro de diálogo de ajustes de servicios también se sustituye con la opción Sincronizar mis datos.

Ejemplo del botón Sincronizar mis datos en el cuadro de diálogo de controles del sistema:



Uso de la función de sincronización

Puede utilizar un navegador para iniciar sesión en www.letsembark.io o iniciar sesión en su cuenta de la aplicación Lowrance desde su dispositivo móvil o tableta para realizar labores de gestión (crear nuevo, cambiar, mover y eliminar):

- Waypoints
- Rutas
- Tracks

Utilice la opción Sincronizar mis datos de la pantalla multifunción (MFD) para sincronizar la MFD con su cuenta de la aplicación Lowrance.

Requisitos

- Una cuenta con la aplicación móvil de Lowrance

→ **Nota:** Puede utilizar las credenciales de la cuenta de C-MAP Embark o de la aplicación C-MAP para iniciar sesión en la

aplicación móvil. No es necesario que cree una cuenta independiente para la aplicación móvil.

- Para poder sincronizarse, la unidad tiene que estar conectada a Internet. Para conectar la unidad a Internet, consulte el manual de usuario.

Sincronización

Para sincronizar los datos de la MFD y los datos de la cuenta de la aplicación de Lowrance (lo que incluye los datos de www.letsembark.io), abra la función Sincronizar mis datos del cuadro de diálogo de controles del sistema o el cuadro de diálogo de ajustes de servicios.

Tras el inicio de sesión, el sistema le indicará la última vez que se ha realizado una sincronización; además, las siguientes opciones estarán disponibles:

- Editar: se utiliza para cambiar las credenciales de inicio de sesión
- Sincronizar automáticamente: la sincronización se realiza periódicamente en segundo plano cuando se conecta a Internet
- Sincronizar ahora: la sincronización se realiza inmediatamente

