

Sistema FinishLynx “Championship Elite”

Guia De Rapido Inicio

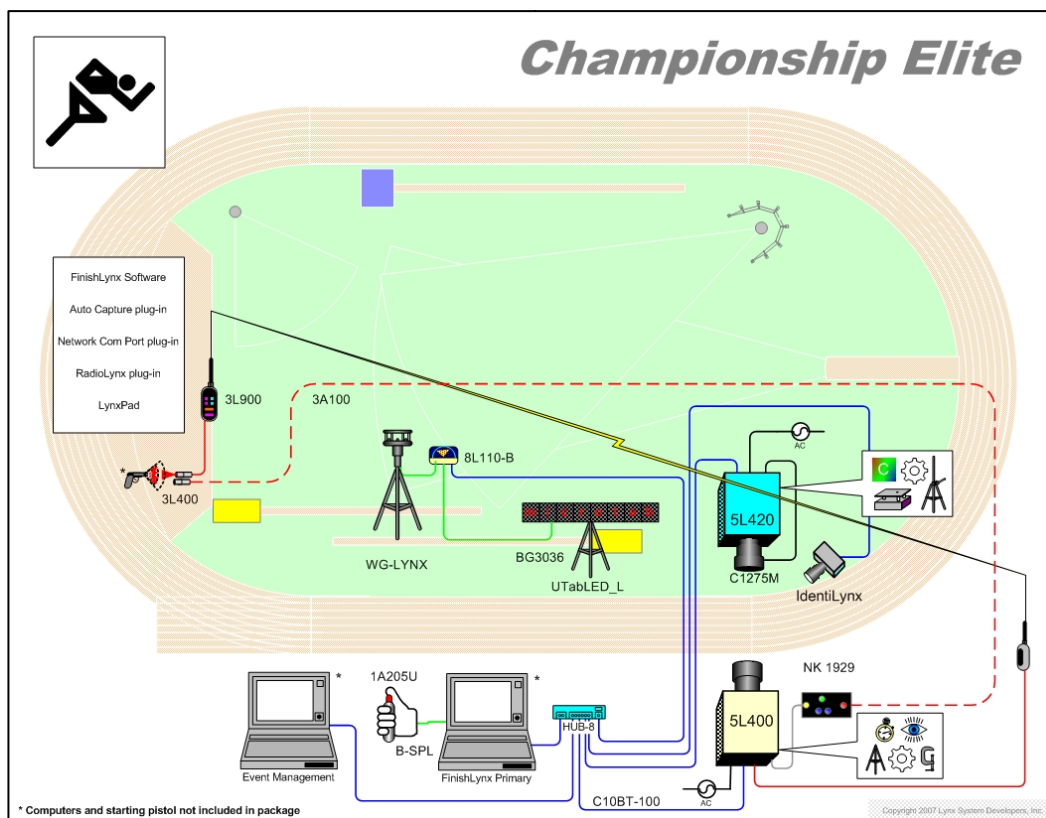
Notes:

FinishLynx – Sistema “CHAMPIONSHIP ELITE”

Verifica que tu Sistema FinishLynx “CHAMPIONSHIP ELITE” contenga los siguientes componentes aquí demostrados. De no ser así, ó si necesita ayuda, comuníquese al: (978) 556 9780 - USA

Parte	Descripción	ID
	EtherLynx Fusion cámara con visor a través del lente y iris a control remoto	5L40 MC-RV
No se muestra	Opciones de Cronometraje y Color integrados en la cámara	5LTE 5LCO
	Lente Nikkor 50mm f1.8	NK2137
	EtherLynx 2000+ cámara a color con adaptador de l lente c-mount	5L420 MM-C
No se muestra	Opción de Color integrado en la cámara	5LCO
	Lente a control remoto	C1275M
	Posicionador Remoto	2L102
	Camara IdentifyLynx	IDL 511
	2 x Cabezal de Montura	BG3275
	2 x Súper abrazadera para cabezal	BG2909
	Botón de captura con adaptador USB/Serial	1A205U
	Maletín de transporte	1A207
	Anemómetro Sonico con Trípode y 50m de cable	WG-SONIC

Parte	Descripción	ID
	Connection box	C-Box
	Cable para el Connection box	451
	2 x Cordón de corriente	452
	Sensor normalmente cerrado con iluminación	3L400
	4 x 25 pies cables de Ethernet	C10BT
	Divisor del botón de captura	B-SPL
	500 pies. Cable del sensor de salida	3A100
	RadioLynx - Transmisor y Recibidor (incluye el sensor de salida para el RadioLynx (cubierta roja))	3L900
	Hub de 8 puertos y cordón de corriente	HUB 8
	Marcador MicroTab, cubierta de transporte y cargador	MG-TAB9
	1 x Trípode para el Marcador 2 x Trípode para Cámara	BG3036
	SerialLynx Alambrado	8L108
	Lynx Resource CD, contiene FinishLynx® 32, Automatic Capture Plug-in, Network COM Port Plug-in, Wireless Serial Software Plug-in para RadioLynx, y la aplicación LynxPad™	5LSW, 5LPRL 5LPACM 5LPNCP and 9LSW01



Partes no incluidas

- Computador (portátil recomendado) manejando Microsoft Windows. El computador necesita: dos puertos seriales disponibles (una conexión de 9-pines que puede encontrarse en la parte trasera) ó un puerto USB, un puerto de Ethernet disponible, y un controlador de CD
- Destornillador de cabeza plana.
- Escalera pequeña y una mesa.
- Cordón y plomada. La plomada esta disponible en cualquier ferretería, y usted puede utilizar cualquier tipo de cuerda fina, pero resistente que tenga la medida del ancho de la pista.
- Impresora (opcional).
- **Recomendado:** UPS – Fuente de Poder Ininterrumpible (Battery Backup)

Introducción

En esta guía de rápido inicio, aprenderás como instalar y configurar una red de FinishLynx según se muestra en el diagrama: Instalar las cámaras EtherLynx 2000+ y alinearlas con la línea de llegada utilizando el posicionador y lente remoto, realizar captura, evaluación, e impresión de una Imagen y resultados de FinishLynx. Configurar FinishLynx para que trabaje con marcadores y anemómetro, e importar listas de inicio de los competidores que usted ha creado en LynxPad.

Para instrucciones mas detalladas y avanzadas, incluyendo el uso del ACM Plug-in, consulte el *Manual del Operador FinishLynx 32* ó la ayuda en línea de FinishLynx presionando **Ayuda** |

Paso 1: Ve a la Pista

Ve con el sistema "CHAMPIONSHIP ELITE" y un asistente a la pista. Asegúrate de que haya una toma de corriente cerca de la línea de llegada en ambos lados tanto dentro como fuera de la pista con al menos tres conectores.

Coloca la mesa cerca de la línea de llegada, en la parte interior si una toma de corriente esta disponible. La línea de llegada deberá tener cuadros negros colocados en cada intersección entre la línea de llegada y los carriles. De no ser así, le sugerimos que coloque cinta adhesiva negra sobre las intersecciones de la línea de llegada y los carriles según se muestra para designar los carriles. Esto le ayudará en el alineamiento de la cámara y en la obtención de una imagen de FinishLynx mas clara.



Paso 2: Instalación de la Aplicación ("software")

- 1) **FinishLynx**
 - a) Inserte el Lynx Resource CD en el controlador del CD del computador.
 - b) Siga las instrucciones en la pantalla para instalar FinishLynx, el ACM Plug-in, el NCP Plug-in, y el RadioLynx (RL) Plug-in. Cuando se le indique, entre los números de serie que encontrará en la parte posterior de la carátula que se adjunto con el disco.
 - c) Inicie FinishLynx presionando el botón de **Start** en Microsoft Windows y seleccionando **Programas | FinishLynx**.
- 2) **LynxPad**
 - a) Inserte el Lynx Resource CD en el controlador del CD del computador.
 - b) Siga las instrucciones en pantalla para instalar LynxPad. Cuando se le indique, entre los números de serie que encontrará en la parte posterior de la carátula que se adjunto con el disco.
- 3) **Adaptador USB/Serial**
 - a) Inserte el adaptador en un puerto USB disponible en el computador. Cuando le sea indicado por Windows, inserte el CD que se adjunto con el adaptador USB en el computador y siga las instrucciones para instalar el "driver".

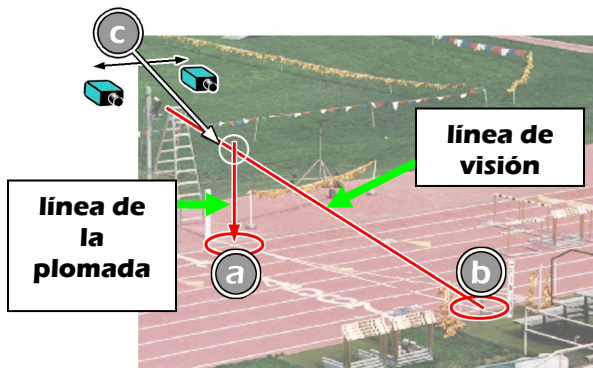
Paso 3: Evalúa la imagen de muestra

- 1) Inicia FinishLynx.
- 2) Presiona **Archivo** desde la barra del Menú y selecciona **Abrir....**
- 3) Selecciona **Sprint** entre los ejemplos de imágenes FinishLynx. Nota: Este ejemplo presenta la imagen con dos cámaras.
- 4) Presiona el ratón una vez en el torso del competidor en el lado izquierdo de tu pantalla. Una línea roja aparecerá en la pantalla.
- 5) Si es necesario, mantén presionado el ratón y mueve la pequeña línea horizontal en la pantalla hasta que el carril al que pertenece la competidora sea seleccionado en el lado izquierdo de la pantalla.
- 6) Presiona la tecla de **Enter** en el teclado del computador. El tiempo del competidor aparecerá en la lista de inicio en la parte superior derecha de la pantalla.
- 7) Repite estos pasos con todos los demás competidores. Al finalizar usted ha evaluado exitosamente una carrera en FinishLynx.

- 8) Presiona **Archivo | Cerrar Ventana**. Si usted desea rehusar la imagen para practicar nuevamente, seleccione **No** cuando se le pregunte si quiere guardar los cambios. Cierre FinishLynx.

Paso 4: Instale la Cámara Primaria en su Posición

- 1) **NOTA: para Paso 4: Paso 5: Paso 6:** Abra las piernas del trípode en posición con la línea de llegada, preferiblemente en la parte interior de la pista y aproximadamente a 3 metros del borde.
- 2) Extienda las piernas del trípode para que tenga una altura aproximada de 2-3 metros.
- 3) En el lado de la línea de llegada, cercano a la cámara, sostenga la plomada de manera que se mantenga suspendida directamente entre el medio de la línea de llegada. Esto se le conoce como la línea de la plomada, según se muestra en la letra (a) de la imagen a continuación.
- 4) Amarra el cordón en el tope del cabezal del trípode. Indícale a tu asistente que tome el otro extremo y se dirija al extremo opuesto de la línea de llegada sosteniendo el cordón de manera firme. Esto es la línea de visión, según se muestra en la letra (b) de la imagen a continuación.
- 5) Mueva el trípode hacia la derecha ó izquierda hasta que haga contacto suavemente con el cordón de la plomada según se muestra en la letra (c) de la imagen a continuación. El trípode ahora se encuentra en el plano de la línea de llegada.



Paso 5: Instalación de la Cámara de Angulo Reverso en su Posición

- 1) Abra las piernas del trípode alineadas con la línea de llegada, *en el lado opuesto a la cámara primaria en relación a la pista y* aproximadamente a 3 metros del borde.
- 2) Extienda las piernas del trípode para que tenga una altura aproximada de 2-3 metros.
- 3) Repita las instrucciones 3), 4), 5) más atrás

Paso 6: Montaje de la Cámara Primaria

- 1) Seleccione la cámara con el visor a través del lente y el lente Nikon.
- 2) Enrosque y asegure el cabezal de montura en el tope del trípode.
- 3) Note como la placa de la montura esta insertada en el tope del cabezal de montura. Entonces, mueva la palanca en el tope del cabezal para remover la placa.
- 4) Coloque y ajuste dicha placa en la parte inferior de la cámara ajustando el tornillo con un destornillador de cabeza plana.
- 5) Coloque la cámara en el cabezal haciendo un agarre entre la placa y el cabezal. Escuchara un "click" cuando esto suceda.
- 6) Con el lente de la cámara en posición a la línea de llegada, haga ajustes menores para que las burbujas en el trípode y en el cabezal estén centralizadas.
- 7) Conecte el cable del ajuste al iris remoto entre los puertos marcados como REMOTE en la parte trasera de la cámara y el puerto que se encuentra en el lado opuesto al visor a través del lente.
- 8) Mueva las perillas negras en el cabezal hasta colocar la cámara en el punto medio con la línea de llegada.

Paso 7: Montaje de la Cámara de Angulo Reverso

- 1) La cámara del ángulo reverso deberá tener un lente a control remoto y una plataforma de ajuste remoto. Cuando todo esta ensamblado deberá lucir como en la imagen que se muestra a continuación.



- 2) Asegura el posicionador remoto a la cámara utilizando el tornillo que se encuentra bajo la placa y que puede ser ajustado manualmente. Asegúrate de que la etiqueta de Lynx se encuentra en la misma dirección que el lente de la cámara.
- 3) Conecte uno de los extremos del cable que se incluye con el posicionador remoto en el cualquiera de los puertos del posicionador y el otro extremo en la parte trasera de la cámara etiquetado como **Remote Control**.
- 4) Conecte el cable del lente a control remoto en el puerto serial disponible en el posicionador remoto.
- 5) Coloque el cabezal en el tope del trípode.
- 6) Note como la placa de la montura esta insertada en el tope del cabezal de montura. Entonces, mueva la palanca en el tope del cabezal para remover la placa.
- 7) Coloque y ajuste dicha placa en la parte inferior de la cámara ajustando el tornillo con un destornillador de cabeza plana.
- 8) Coloque la cámara con el posicionador remoto en el cabezal haciendo un agarre entre la placa y el cabezal. Escuchara un "click" cuando esto suceda.
- 9) Con el lente de la cámara en posición a la línea de llegada, haga ajustes menores para que las burbujas en el trípode y en el cabezal estén centralizadas.
- 10) Mueva las perillas negras en el cabezal hasta colocar la cámara en el punto medio con la línea de llegada.

Paso 8: Configure la red

- 1) En el Computador con FinishLynx, presione en el botón de Inicio y seleccione **Panel de Control**, ó presione **Inicio | Ajustes | Panel de Control**.
- 2) Seleccione **Conexiones de Red**.
- 3) Presione el botón derecho del ratón sobre **Conexión de Área Local** asociado con la tarjeta (NIC) de la interfase de red en uso y seleccione **Propiedades**. Las propiedades de la Conexión de Área Local aparecerán.
- 4) Marque el encasillado que indica Protocolo de Internet (**TCP/IP**).
- 5) Al marcar el encasillado de Protocolo de Internet (**TCP/IP**) proceda a presionar **Propiedades**. Las propiedades del protocolo de Internet (**TCP/IP**) aparecerán.
- 6) Presione sobre el botón de **Utilizar la siguiente Dirección de IP**: y escriba los siguientes números:
- 7) **Dirección de IP**: 192.168.0.5
- 8) **Mascara del Subnet**: 255.255.255.0. Presione **Aceptar** y luego presiona **Cerrar**.
- 9) **Si el sistema operativo es Microsoft Windows XP, siga los siguientes pasos para desactivar el cortafuegos.**
 - a) Presione el botón de la derecha del ratón sobre **Mis Sitios de Red** en el escritorio del computador y seleccione **Propiedades**. La pantalla de Mis sitios de Red aparecerá.
 - b) Presiona dos veces seguidas sobre **Conexión de Área Local** asociado con la tarjeta de red, y selecciona **Propiedades**. La pantalla de Propiedades de Conexión de Área Local aparecerá.

- c) **Selecciona la pestaña de Avanzadas.**
- d) **Asegúrate que el encasillado que dice Proteger mi equipo y mi red limitando o impidiendo el acceso a él desde Internet no este seleccionado.**
- e) **Presiona Aceptar y cierra todas las pantallas de la Conexión de Área Local.**

NOTA: Si tienes una tarjeta de Ethernet inalámbrica (WIFI), debes deshabilitarla antes de intentar hacer conexión con las cámaras.

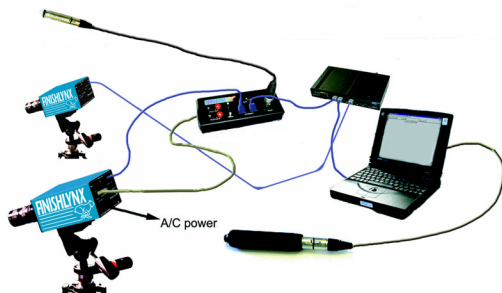
- 10) Reinicia el computador.

Paso 9: Conexión del Hub al Computador

- 1) Utilice uno de los cables provistos para conectar la tarjeta/puerto de Ethernet en el computador de FinishLynx al Puerto 2 del Hub de Ethernet provisto.
- 2) Conecte el Hub de Ethernet a la fuente de poder AC.
- 3) Si su computador esta encendido, vera una pequeña luz verde parpadeando indicando que hay una conexión activa en el Puerto 2 del Hub, de no ser así, coteje que el Hub y el computador están encendidos, y que el cable de Ethernet esta propiamente conectado.

Paso 10: Conecte los Cables de la Cámara Primaria

- 1) Seleccione la cámara con CRONOMETRAJE INTEGRADO (puede verificar en la etiqueta bajo la cámara donde se encuentra el #ID si tiene una marca en el encasillado de "Timing Enabled"). Conecte el extremo hembra del cable del connection box en el puerto que se encuentra en la parte trasera de la cámara etiquetado **Connection Box** y el extremo macho en el conector en el lado izquierdo del connection box.
- 2) Conecte uno de los cables de Ethernet en la parte trasera de la cámara etiquetada **10 Base T** en uno de los puertos del connection box etiquetado **Ethernet**. Coloque el interruptor de "Hub" en el connection box en "Yes."



- 3) Conecta un cable Ethernet entre el puerto Ethernet disponible en el connection box y el puerto 3 del Hub Ethernet provisto.
- 4) Conecta el cordón negro de corriente en la parte trasera de la cámara y el otro extremo a la fuente de poder.

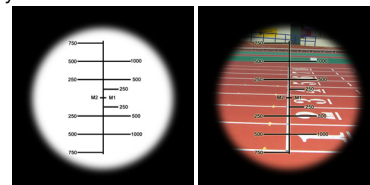
NOTA: Si utiliza el sistema inalámbrico de salidas RadioLynx, este es el momento de configurar el equipo utilizando las instrucciones que se adjuntan con el sistema inalámbrico de salidas RadioLynx. Si este es su caso, obvie el siguiente paso numero 5).

- 5) Si utiliza el sistema de detección de salidas alambreado, conecte el extremo con el terminal macho el connection box donde esta etiquetado como **Start**. En el otro extremo del cable coloque el sensor de salidas y manténgalo cerca de usted.
- 6) Si ni lo ha realizado todavía, conecte el adaptador USB a Serial en un puerto disponible en el computador.
- 7) Conecte el cable de captura al puerto de 9 pines del adaptador USB.
- 8) Encienda la cámara en el interruptor negro localizado en la parte trasera.
- 9) Deberá ver una luz verde indicando conexión en el Puerto 3 del Hub, de no ser así, coteje que el Hub y la cámara estén encendidos, y que los cables de Ethernet están correctamente conectados.

Paso 11: Alineamiento de la Cámara Primaria

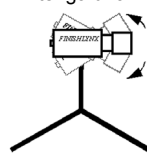
- 1) Posiciónate de tal manera que puedas tener acceso al visor que se encuentra en uno de los lados de la montura del lente.
- 2) Mueva la palanca en el tope de la montura del lente de tal manera que puedas observar la línea de llegada a través del visor. Ajusta el enfoque de tal manera que la línea de llegada se observe clara y detallada.

- 3) Utilice las marcas en la pantalla del visor para guiarle en el proceso del alineamiento centralizando la línea en el visor con la línea de llegada tal y como se muestra a continuación.

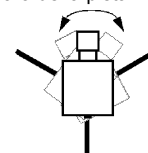


- 4) Mueva la palanca en el tope de la montura de lente a la posición de la cámara – de esta manera el visor redirigirá la imagen al sensor.
- 5) Inicie FinishLynx. Espere mientras la barra de estado en la parte inferior derecha de la pantalla completa los ciclos.

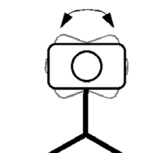
- 6) Presione , ó mejor conocido como el icono rojo del alineamiento de la cámara localizado en la parte superior izquierda de la pantalla de FinishLynx Control del Hardware. El icono se tornará verde, y aparecerá una imagen en el monitor del computador. Ya que esta tomando fotos de la línea de llegada, la imagen que recibe en el computador no se le presenta como algo reconocible. En los próximos pasos, su meta debe ser obtener una imagen con un fondo blanco (el color de la línea de llegada) y líneas negras. Si la imagen se presenta totalmente oscura, ó borrosa, ajuste la apertura del lente hasta que tenga una imagen clara de la pista.



Inclinación



Lado a lado



Giratorio

- 7) Indícale a tu asistente que camine a través de la línea de llegada. Note hacia que lado en referencia a la pantalla del computador se esta dirigiendo, Indica en la **Orientación** si es hacia la **Izquierda**, ó si es en el caso opuesto hacia la **Derecha**
- 8) Ahora, indica al asistente que corra en los últimos carriles y en los primeros carriles. Ajuste la **inclinación** de la cámara hasta que el/ella sea claramente visible en ambos lugares de la línea de llegada.
- 9) Presione . La pantalla de **Valores de la Camera** aparecerá para la del Angulo Primario.
- 10) Presione la pestaña de **Configurar**.
- 11) En el campo de **Nombre** escribe "Principal" para hacer la identificación de la cámara mas sencilla.
- 12) Apaga el Alineamiento de la Cámara.

Paso 12: Conecta los cables en la Cámara de Angulo Reverso

- 1) Conecta los cables de Ethernet entre el puerto en la parte trasera de la cámara de Angulo Reverso etiquetado **10 Base T** y el puerto 4 en el Hub de Ethernet provisto.
- 2) Conecta el cordón negro de corriente en la parte trasera de la cámara y el otro extremo a la fuente de poder – **no enciendas la cámara.**

Paso 13: Alineamiento de la Cámara de Angulo Reverso

- 1) Asegure que el Alineamiento de la Cámara esta apagado (el icono de ) Observe la esquina inferior derecha de la aplicación FinishLynx mientras su asistente enciende el interruptor de la cámara de ángulo reverso.
- 2) La barra de estado color verde deberá reportar el proceso del inicio de la cámara hasta que esta sea vista en el listado como activa. Usted tendrá dos cámaras en el listado de la parte superior de la pantalla del Control del Hardware.
- 3) Seleccione la cámara de ángulo reverse presionando sobre esta en el listado de la ventana del Control del Hardware. La información de la cámara se iluminará al ser seleccionada.

- 4) Presiona  el icono del alineamiento de la cámara en la parte superior izquierda de la pantalla de **Control del Hardware** de FinishLynx. El icono se tornará verde, y la imagen aparecerá en la pantalla del computador. Ya que esta tomando fotos de la línea de llegada, la imagen que recibe en el computador no se le presenta como algo reconocible.

En los próximos pasos, su meta debe ser obtener una imagen con un fondo blanco (el color de la línea de llegada) y líneas negras.

- 5) Presione . La pantalla de los **Valores de la cámara** para la cámara del Angulo Reverso se mostrarán.
- 6) Presione la pestaña de **Configurar**.
- 7) En el campo disponible para el **Nombre** escriba "Angulo Reverso" para hacer la identificación mas sencilla.
- 8) Indícale al asistente que cruce la línea de llegada. Note hacia que lado en referencia a la pantalla del computador se está dirigiendo. Si es el lado izquierdo del monitor, seleccione **Izquierda** en la **Orientación de la imagen**, si es el lado derecho del monitor, seleccione **Derecha**.
- 9) Presione la pestaña de **Parámetros**.
- 10) En la línea del **Método de ganancia**: seleccione **Manual** y escriba 30 en el campo de **Ganancia**, luego presione Aceptar.
- 11) En el teclado que se muestra en la parte derecha de la pantalla de

FinishLynx, presiona el icono  y mantenlo presionado en incrementos de dos segundos hasta que el iris del lente remoto este abierto y mostrando una imagen.

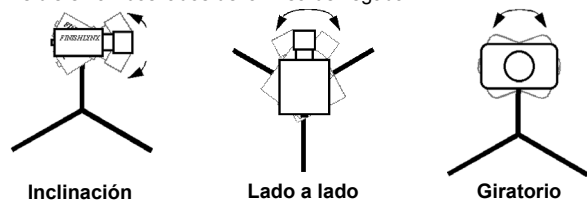
- 12) Para realizar el enfoque debes concentrar en obtener el punto medio en aproximadamente 1/3 de toda la línea de llegada (carril 3 si te encuentras dentro de la pista) y luego mantén presionado los botones

de  y  en el teclado que se muestra en la derecha de la pantalla de FinishLynx hasta que la imagen se observe detallada.

- 13) Si la pantalla se ve borrosa ó con demasiada iluminación, presiona y

mantén el icono  en incrementos de dos segundos hasta que mejore la imagen.

- 14) Presiona  para centralizar el posicionador remoto de la cámara de manera automática.
- 15) Presione  para el alineamiento automático de la cámara con la línea de llegada. La cámara se moverá de lado a lado y girará de manera automática.
- 16) Indícale al asistente que corra a través de la línea de llegada y ajusta la inclinación de la cámara hasta que el/ella se muestre claramente visible en ambos lados de la línea de llegada.



- 17) Luego que la imagen en el computador muestre un fondo blanco con líneas negras y sus asistente se vea completamente en los carriles internos y externos, ajuste el enfoque en el lente de la cámara

presionando  ó  hasta que todos los carriles aparezcan detallados y enfocados.

Paso 14: Conexión del Marcador y el Anemómetro

- 1) Conecte el cable de datos serial provisto con el marcador al puerto DB9 etiquetado como **Display** en la unidad SerialLynx.
- 2) Conecte el cable de datos serial provisto para el Anemómetro al puerto DB9 etiquetado como **Wind Gauge** en la unidad de SerialLynx.
- 3) Conecte el cable de Ethernet entre el puerto de Ethernet en el SerialLynx y el **Puerto 5** en el Hub

Paso 15: Configuración de los valores de la cámara FinishLynx

Cámara Primaria

- 1) En la ventana del Control del Hardware, seleccione la cámara Primaria presionando sobre la información de esta para iluminarla
- 2) Presione  | **Parámetros** | **Parámetros AGC**.
- 3) Presione en el encasillado de **Velocidad macro** y indica un valor entre los **600-800** para carreras de velocidad (400m ó menos) ó escribe **500** para carreras de larga distancia. Cambia este valor según los eventos ocurran en base a velocidad ó fondo. De no hacerlo la imagen en FinishLynx podrá lucir distorsionada.
Nota: La distorsión de la imagen no afecta la veracidad del cronometraje.
- 4) Presiona **Aceptar**.
- 5) Abre un nuevo evento en FinishLynx presionando  en la parte superior izquierda de la pantalla.
- 6) Captura una pequeña porción de imagen conteniendo un objeto blanco, puedes utilizar una persona vistiendo una camiseta Blanca.
- 7) Mantén presionado el botón derecho del ratón y haz un cuadro alrededor de la porción blanca de la imagen. Tal vez necesitarás realizar un acercamiento (zoom) para esto.
- 8) Presiona **Imagen** desde la barra del Menú y selecciona **Ajuste de los blanco**. Cierra el evento luego de aplicar el ajuste.
- 9) Resetea el valor de la **Ganancia** presionando en . La pantalla de **Valores de la Cámara** aparecerá.
- 10) Presiona la pestaña de **Parámetros**.
- 11) En el Método de Ganancia: selecciona **AGC**, y luego presiona **Aceptar**.

Cámara de Angulo Reverso

- 1) Repita las instrucciones anteriores de la 2) hasta la 11) más atrás

Paso 16: Configuración del Plug in de Captura Automática en los Valores de la Cámara.

Para utilizar este Plug-in en el manejo del Marcador Cronógrafo

- 1) En FinishLynx, presione **Ventana** desde la barra del Menú y seleccione **Control de Hardware**
- 2) Presione en la línea de información de la cámara primaria para iluminarla.

- 3) Presione en el icono de información .
- 4) Seleccione la pestaña de **Entradas**.
- 5) En la **Línea de Fotocelda** seleccione **Interna**

Para Activar la Auto Captura

- 6) Repita las instrucciones 1), 2), 3) más atrás
- 7) Seleccione la pestaña de **Captura**.
- 8) En el **Método de captura** seleccione **Automático ACM**
- 9) Presione **Aceptar**.
- 10) Cierre FinishLynx y reinicielo para guardar los cambios
- 4) Encienda el Anemómetro, el Marcador y la unidad de SerialLynx. Usted deberá ver una luz de activación en el puerto 5 del Hub de Ethernet cuando la unidad de SerialLynx haya terminado de iniciarse.

Paso 17: Configure los parámetros del Marcador y el Anemómetro

Marcador

- 1) En FinishLynx, presione **Archivo** desde la barra del Menú y seleccione **Opciones...**
- 2) Seleccione la pestaña de **Marcador**
- 3) Presione el botón de **Nuevo** para activar el marcador.
- 4) En el encasillado de **Archivo**: presione la flecha hacia abajo para seleccionar **microtab16-9.Iss**. Luego presiona **Aceptar**.
- 5) En el encasillado de **Puerto Serie**, seleccione Red (Conectar)

- 6) Identifique y escriba el **Puerto** y la **Dirección de IP** en base a los que se muestran en la unidad de SerialLynx en referencia al Marcador
- 7) Para mostrar el **Tiempo de ejecución** (tiempo de la carrera), seleccione **Normal**
- 8) En la línea de **Resultados** seleccione **Desactivado**
- 9) Presione **Aceptar**.

Anemómetro

- 1) En FinishLynx, presione **Archivo** desde la barra del Menú y seleccione **Opciones...**
- 2) Seleccione la pestaña de **Anemómetro**.
- 3) En el **Modulo del Anemómetro**: seleccione **Gill**
- 4) En **Puerto Serie** seleccione **Red (Conectar)**
- 5) Identifique y escriba el **Puerto** y la **Dirección de IP** en base a los que se muestran en la unidad de SerialLynx en referencia al Anemómetro.
- 6) En el **Modo predeterminado** seleccione **100M**
- 7) Presione **Aceptar**.
- 8) Cierre FinishLynx y reinicielo para guardar los cambios

Paso 18: Crear un directorio de competición para ser compartido entre FinishLynx y LynxPad

- 1) Presiona Mi PC en el escritorio utilizando el botón de la derecha del ratón y selecciona **Nuevo | Carpeta**. Cuando aparezca la **Nueva Carpeta**, cámbiale el nombre a **Competición de Practica**.
- 2) En FinishLynx, presiona **Archivo | Opciones...**. Presiona el botón de **Buscar** en el **Directorio de la prueba**: y navega en el directorio hasta encontrar la carpeta que usted creo llamada **Competición de Practica**. Finalizado esto presione **Aceptar**.
- 3) Nuevamente presione **Archivo | Opciones...** y seleccione la pestaña de **Base de Datos**. Presione el botón de **Buscar...** en el encasillado de **Directorio de entrada y salida**. navega en el directorio hasta encontrar la carpeta que usted creo llamada **Competición de Practica**. Al completar el proceso para ambos encasillados presione **Aceptar**.
- 4) Ahora, inicia LynxPad presionando el botón de Windows **Inicio** en Windows y luego **Todos los Programas | LynxPad**.
- 5) Presione **Archivo | Opciones...** y **no actives** el encasillado de **Cargar los Resultados Existentes al Iniciar la Prueba**. Selecciona **Aceptar**.
- 6) Abre la competición de prueba presionando **Archivo | Abrir...** Navega hasta **C:\LynxPadData\Sample** y luego presiona dos veces seguidas sobre el archivo **lynx.cmp**. Una competición de práctica abrirá en la pantalla.
- 7) Manteniéndose en LynxPad, presione **Archivo | Opciones...**. Presione el botón de **Navegar** al lado del encasillado de **Directorio**: Navega hasta la carpeta de **Competición de Practica** que habías creado previamente. Selecciónala y presiona **OK**. Presiona **Apply** y luego presiona **Ok**.
- 8) Manteniéndose en LynxPad, presione **Archivo | Grabar como...** y navega hasta la carpeta **Competición de Practica**. Presione **Ok**. Ahora FinishLynx podrá obtener las listas de inicio creadas en LynxPad y los resultados de FinishLynx podrán ser exportados a LynxPad.

Paso 19: Utilice FinishLynx con datos de LynxPad



- 1) En FinishLynx, presione  para seleccionar una prueba de las generadas en LynxPad. La pantalla de **Ir a la prueba** aparecerá.
- 2) Presiona el botón de **Cargar el Programa** una sola vez. Proceda a presionar el triángulo al lado del encasillado en blanco. Aparecerá un listado de eventos bajo el botón de **Cargar el Programa**. Seleccione **"110 Meter Hurdles Men (9, 3, 1)"** del listado, y presione **Aceptar**. La primera serie de la tercera ronda de los men's 110m hurdles abrirá en la pantalla de FinishLynx.

- 3) Haz un aplauso de manera contundente cercano al sensor de salidas. Esto simulará el disparo de una pistola de salidas por lo que el cronometraje de FinishLynx se activará



- 4) Si usted esta utilizando la Captura Automática necesitará activar la función de captura antes de que los atletas crucen la línea de llegada. Para hacer esto presione el icono de **Activar**



Captura según se muestra en la imagen adjunta. Cuando la captura esta activada, el círculo rojo desaparece. Cualquier movimiento en la línea de llegada será grabado como una imagen.



- 5) Si esta utilizando captura Manual, necesitará ajustar la captura a **Manual** según se indican en las *instrucciones 8) del Paso 16: más atrás*. Indícale a asistente que corra hacia la línea de llegada mientras presiona y mantiene presionado el botón rojo para capturar la imagen. Deje de presionar el botón rojo para finalizar la captura inmediatamente el/ella cruce completamente la línea de llegada.
- 6) Practique la evaluación de la imagen siguiendo los pasos que anteriormente realizó en el **Paso 3: Evalúa la imagen de muestra en la pagina 4**. En la pestaña de **Configurar** de la pantalla de **Valores de la cámara**, asegúrate que en **Identificar por** este seleccionado **Carril**.
- 7) Presiona **Archivo | Guardar** para guardar la carrera en el directorio de **Competición de Practica**.
- 8) Elimina espacio entre los competidores en la imagen de FinishLynx manteniendo presionado el botón derecho del ratón y a la vez dibujando un cuadro sobre el espacio no deseado. Al dejar de presionar el ratón aparecerá un cuadro con opciones, selecciona **Agrupar**, el espacio seleccionado en el cuadro desaparecerá.
- 9) (Opcional) Imprime los resultados y una porción de la imagen de FinishLynx manteniendo presionado el botón de la derecha del ratón y dibujando un cuadro alrededor de la porción de la imagen que desea que aparezca en la impresión; por ejemplo, el primer lugar ó una llegada cerrada entre dos competidores. Presione **Aceptar** y luego seleccione la impresora en la pantalla de **Impresión** enviando la imagen y los resultados a la impresora.
- 10) Presione **Archivo | Cerrar ventana** y luego presione **Aceptar** para guardar los cambios que ha realizado al la imagen de FinishLynx cuando la agrupaste.
- 11) En LynxPad, selecciona el evento **Men 110 Meter Hurdles** en la ventana de **Pruebas**. El listado de competidores aparecerá en la ventana de **Series**.
- 12) Continué en LynxPad, y presione **Competición | Importar todos los Resultados**. Los resultados de la carrera que acabas de evaluar aparecerán en LynxPad.

Esto completa la *Guía de Rápido Inicio para el Sistema FinishLynx "CHAMPIONSHIP ELITE"*.

179 Ward Hill Ave.
Haverhill MA
01835

Tel: 978.556.9780
Toll Free: 800.989.5969

www.finishlynx.com
info@finishlynx.com


LYNX SYSTEM DEVELOPERS, INC.