

VesselView 4

INNHOLD

Del 1 - Komme i gang

VesselView 4 – Oversikt	2
Knapper	2
Bakpanel	2
VesselView 4-displayet – plassering og beskrivelser	3
Slik oppdaterer du VesselView 4-programvaren	3
Skaffe den nyeste programvaren	4

Oppgradere VesselView	4
Montere temperatursensor for omgivelsesluft	5
Vedlikehold	5
Rengjøre skjermen	5
Rengjøring av mediespor	6
Fastklemte knapper	6

Del 2 - Startsskjermbilder og oppsettveiviser

Splash-skjermbildet	8
Oppsettveiviser	8
Importere en konfigurasjon	10
Motoroppsett	10
Displayoppsett	11
Enhetsoppsett	12
Oppsett av måleenheter	12
Tankkonfigurasjon	12
Hatighetsoppsett	14
Fullføre oppsettsveiviseren	15

Oppsett av datakilde Oppstartsskjermbilder Oppstart Motor av, tenning på Motor går på tomgang Feil på motoren Feilnavigering	
Feilnavigering	
Planlagt vedlikehold av motoren	17
Systemskann – skannerapport	
Kommunikasjonsiell	

Del 3 - Oversikt over og bruk av skjermbildene

Systemstatusfeltets funksjoner	20
Forstørre datafelter	20
Autosyklus	21
Rullefeltfunksjoner	21
Rullefeltet – aktivering og navigasjon	22
Brukerspesifisert dataområde	22
Endelig brukerspesifisert datavalg	22
Rullefeltikoner	22
X-Pand2	22
Temperatur	22
Trykk	23
Spenning	23
Drivstoff	23
Tanker	23
Avansert	23
Ytelse	23
Trim og trimror	23
Trip Log (Tripplogg)	24
Navigasjon2	24
Generator	24
ØKO	24
Autopilot	24
Cruise	24
Troll (dorge)	24
SmartTow	25
Innstillinger	25
Økonomimodus	25
ECO-modus	25
ECO-modus – minimums- og maksimumsverdier2	26
ECO-målverdier for turtall og trim	26
Målfarger	26
ECO-navigering2	27

ECO – oppfrisking	27
Minimer	28
Exit ECO (Avslutt ECO-modus)	28
Endre ECO-målverdier	28
Endre standardmålverdier	29
Smart Tow-modus	29
SmartTow	29
Funksjoner	29
Aktivere Smart Tow	30
SmartTow-målverdier	30
SmartTow – oversiktspanel	31
Brukerspesifisert SmartTow-dataområde	31
Navigasjon	32
Lagre	33
Opprette egentilpasset startprofil	33
Deaktivere Smart Tow	34
Fartsholdermodus	34
Cruisekontroll	34
Fartsholder-dataområde	34
Endring av konstant datafelt	34
Fartsholder – Brukerspesifisert dataområde	34
Fartsholder – navigering	35
Dorgekontrollmodus	37
Dorgekontroll	37
Dorgekontroll-dataområde	37
Endring av konstant datafelt	37
Dorgekontroll – Brukerspesifisert dataområde	37
Dorgenavigering	37
Autopilot-skjermbilder	39
Översikt over Autopilot-skjermbilder	39
Navigere i autopilot-skjermbildene	39
Minimere autopilot	39
· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	

Del 4 - Oppsett og kalibrering

Navigere i innstillingsmenyen	42
Navigere i menyen	. 42
System	. 42
Śpråk	. 42
	43
Rorstasjon 1, enhet 1	43
Oppsettveiviser	43
Gjenopprett standardverdier	43
Nettverk	. 44
Simulate (simulering)	44
Tid	44
Fartøy	44
Tabs (trimror)	45
Tanker	45
Tankkalibrering	. 46
Hastighet	46
Styring	46
Sea Temp (vanntemperatur)	46
Dybdeavvik	. 47
Motorer	47
Engines Shown (motorvisning)	48
Engine model (motormodell)	48
,	

Limits (grenser)	48
Supported Data (støttede data)	49
ECO-modus	49
Fartsholder-/SmartTow-type	49
Trim	49
EasyLink	49
Motor og girkasse	50
Turtallsynkronisering	50
Tanker	50
Preferanser	51
Summer	52
Bakgrunnsbelysning	52
Rullefelt	52
Databokser	52
Popup-vinduer	53
Autosyklusintervall	53
Enheter	53
Alarmer	53
Tilpasningsfil	54
Eksportere	55
Import (importer)	55
Gjenopprett	55

Del 5 - Varselalarmer

Advarsler – feil og alarmer	58
Kritisk drivstoffalarm	. 58

1

Del 1 - Komme i gang

Innhold

VesselView 4 – Oversikt	Oppgradere VesselView
Skaffe den nyeste programvaren	Fastklemte knapper

VesselView 4 - Oversikt

VIKTIG: VesselView er et flerfunksjonsdisplay (MFD) som er kompatibelt med produkter produsert av Mercury Marine Outboards, Mercury MerCruiser og Mercury Diesel. Enkelte av funksjonene beskrevet i denne brukerhåndboken vil være deaktivert, avhengig av hvilken motor enheten er tilkoplet.

VesselView 4 er et omfattende informasjonssenter som kan vise båtinformasjon for opptil to bensin- eller dieselmotorer. Funksjonen overvåker og rapporterer kontinuerlig grunnleggende driftsdata samt detaljert informasjon som sjøvannstemperatur og -dybde, trimstatus, båtens hastighet, styrevinkel og status for drivstoff-, olje-, vann- og spillvannstankene.

VesselView kan integreres med båtens globale posisjoneringssystem (GPS) eller annet utstyr som er kompatibelt med NMEA, for å gi oppdatert informasjon om kurs, hastighet og drivstofforbruk til målet.

VesselView er en displayforlengelse av autopilot- og styrespakfunksjonene. Alle funksjonene til disse styreenhetene kontrolleres via Mercury Marines autopilot-CAN-tastatur. VesselView viser om en kontrollmodus er aktiv eller i standby. Popup-vinduer vises når fartøyet ankommer et kurspunkt, og ber føreren om å bekrefte kursendring Ytterligere tekst kan også vises, med informasjon om hvordan motoren og drivenhetene kan justeres for å oppnå maksimal effektivitet.

VesselView er utstyrt med et mikro-SD-kortspor, som gjør at en autorisert originalutstyrsprodusent eller forhandler kan importere fartøystilpasningen. Det kan også benyttes av eieren for å oppgradere til nyeste programvareversjon. Når flere VesselView-enheter benyttes, ved bruk av tre eller fire motorer eller en rorstasjon nummer to, kan det samme mikro-SD-kortet brukes for å laste ned disse konfigurasjonene.

Knapper



VesselView 4 a - SIDE-knapp b - VENSTRE pilknapp c - HØYRE pilknapp d - ENTER-knapp

- Trykk på SIDE-knappen for å aktivere rullemenyen. Trykk på SIDE-knappen igjen for å gå ut av rullemenyen.
- Bruk VENSTRE og HØYRE pilknapper for å navigere (utheve) feltene på skjermen.
- Trykk på ENTER-knappen når riktig ikon er uthevet for å aktivere det aktuelle datafeltet eller den aktuelle funksjonen.

Bakpanel



Artikkel	Funksjon	Beskrivelse
а	NMEA 2000	Koples til NMEA 2000-nettverket
b	SmartCraft	Strøminngang og kopling til SmartCraft-nettverket, koplinger til SC 100-målere

VesselView 4-displayet – plassering og beskrivelser

VesselView har flere felt som viser spesifikk motorinformasjon og aktive moduser.



- 1. Volt eller Dybde: Dette datafeltet kan defineres av brukeren. En liste over tilgjengelig visningsinnhold kan endres i innstillingsmenyen.
 - Volt vil vises utenfor feltet bare når en dybdetransduser er installert.
 - Dybde erstattes av Volt hvis en dybdetransduser ikke er installert eller har blitt avinstallert.
- 2. Drivstoff: Dette datafeltet kan defineres av brukeren. En liste over tilgjengelig visningsinnhold kan endres i innstillingsmenyen.
 - · Viser kun samlet drivstoffmengde. Individuelle drivstoffdata finner du under drivstoffstyring på skjermen.
- 3. Styrevinkel: Hvis installert, kan brukeren velge maksimumsgrenser på 45 eller 60 grader samt invertere vinkelen. Styrevinkelen vil være tilgjengelig hvis en sensor er montert og overvåkes av kontrollmodulen. Når den installerte motoren er en påhengsmotor, vil denne funksjonen som standard være avslått, men den kan slås på i innstillingsmenyen.
- 4. Turtall: Viser en bevegelig linje som representerer motorens turtall. Ved bruk av to motorer vises to separate, bevegelige linjer.
- Hastighet: Viser fartøyets hastighet. Hvis ingen hastighetskilde er tilgjengelig, vil displayet vise en stiplet linje. Displayet viser hastighetsverdi, hastighetskilde (skovlhjul, pitot eller GPS) samt måleenhet (MPH er standardenheten). En hastighetsverdi med mer enn to sifre vises i mindre skrift.
- Girstilling: På DTS-produkter vises alle girstillinger for hver motor. Posisjonene er definert som F (forover), N (nøytral) og R (revers). Produkter uten DTS vil vise N (nøytral) og G (i gir).
- 7. Trim: Dette datafeltet kan defineres av brukeren. Viser trimverdi for inntil to motorer. Popup-vinduet for trim er tilgjengelig via det kontekstuelle dataområdet. Popup-vinduet for trim kan slås av og på via innstillingsmenyen.
- 8. Trimror: Dette datafeltet kan defineres av brukeren. En liste over tilgjengelig visningsinnhold kan endres i innstillingsmenyen.
 - Hvis trimror er installert, vil babord trimror vises til venstre for trimdataene. Styrbord trimror vises til høyre for trimdataene.
- Rullefeltikon: Viser et ikon som representerer dataene som for øyeblikket vises i det valgte området på skjermen. Trykk på SIDE-knappen for å åpne rullefeltet. Brukeren kan velge et annet ikon i rullefeltet, og de valgte dataene vil deretter vises.
- 10. Systemstatusfelt: Viser den aktuelle aktive modusen og advarsler.
- 11. Brukerspesifisert dataområde: Viser alle valgte data, inkludert fremdrift av første oppstartsskanning, meldinger vedrørende god praksis, vedlikeholdsplaner og advarsler.

Slik oppdaterer du VesselView 4-programvaren

De følgende anvisningene forklarer hvordan du oppgraderer VesselView 4-programvaren. Du trenger Internett-tilgang og i tillegg en kommunikasjonsport for overføring av filen til et FAT- eller FAT32-mikro-SD-kort.

Skaffe den nyeste programvaren

 Den nyeste programvaren for skjermen er tilgjengelig for generell nedlasting fra Mercurys nettsted, www.mercurymarine.com. Slå på VesselView for å finne ut hvilken VesselView-programvareversjon du har. Mens systemet slår seg på vil skjermen vise programvareversjonen nederst i høyre hjørne. Hvis VesselView allerede er slått på, skal du velge Settings (Innstillinger)>System>About (Om) for å se den nåværende versjonen av VesselViewprogramvaren.





- 2. Velg produktet VesselView 4, og klikk på DOWNLOAD UPGRADE (last ned oppgradering).
- 3. Avhengig av datamaskinens sikkerhetsinnstillinger, kan det hende den viser en sikkerhetsadvarsel. Klikk på Allow (Tillat) for å fortsette.
- 4. Opprett en mappe på harddisken, og lagre filen der.
- 5. Hvis du får spørsmålet "SAVE or RUN" (Lagre eller kjør), velger du SAVE (Lagre) og lagrer filen på harddisken. *MERK: Filen er vanligvis på 20–40 MB.*

VIKTIG: Enkelte nettlesere kan endre filendelsen. Kontroller at filnavnet og filendelsen ikke er endret. Den riktige filendelsen etter filnavnet skal være .upd. Ikke gi filen nytt navn eller endre filendelsen.

6. Etter at filen er lagret til harddisken skal du kopiere filen til rotkatalogen på et tomt FAT- eller FAT32-mikro-SD-kort med kapasitet på 512 MB eller mer. Rotkatalogen er stasjonens toppnivå, og er ikke lagret i en mappe.

Oppgradere VesselView

Viktige hensyn før og under oppgraderingsprosessen:

- Hvert display må oppgraderes separat. Det finnes ingen automatisk nettverksfunksjon for samtidig oppgradering av flere VesselView-enheter.
- Ikke slå av displayet eller strømtilførselen mens oppgraderingsprosessen pågår.
- Ikke fjern mikro-SD-kortet mens oppgraderingsprosessen pågår.
- Påse at tenningsnøkkelen er i avstillingen og at VesselView ikke er slått på.
 MERK: På enkelte installasjoner kan VesselView slås på med en dedikert krets i stedet for med kretsens tenningsnøkkel.

VIKTIG: VesselView må være avslått i minst 30 sekunder før programvaren oppgraderes.

- 2. Sett mikro-SD-kortet helt inn i kortlesersporet, til det klikker på plass.
- 3. Vri tenningsnøkkelen til påstillingen, og kontroller at VesselView er på.
- 4. La systemet startes opp. Oppdateringsprosessen er automatisk.

5. Ikke vri tenningsnøkkelen til avstillingen, slå av VesselView eller fjern mikro-SD-kortet mens programvaren lastes opp. Det kan ta flere minutter å fullføre oppgraderingsprosessen.



56561

6. Når opplastingen er fullført, tar du ut mikro-SD-kortet. Systemet startes automatisk på nytt for å fullføre oppgraderingen.



 Kontroller at den oppgraderte programvareversjonen er riktig versjon. Trykk på knappen PAGES (sider) og bruk HØYRE pil for å bla til innstillings- menyen. Bruk ENTER-knappen og pilknappene for å utheve System og åpne About (Om). Den gjeldende programvareversjonen vil vises.

Montere temperatursensor for omgivelsesluft

MERK: Det er valgfritt å montere temperatursensor for omgivelsesluft.

- 1. Velg plassering for lufttemperatursensoren. Monter sensoren der den kommer i kontakt med uteluften uten å bli utsatt for direkte sollys.
- 2. Bor et hull med en diameter på 19 mm (0.75 in.) monteringshull.
- 3. Monter monteringsadapteren som vist nedenfor.



4. Sett sensoren inn i festeadapteren.

5. Kople temperatursensoren til koplingen på VesselView-ledningsbunten.

Vedlikehold

VIKTIG: Det anbefales at det medfølgende soltrekket festes for beskyttelse når enheten ikke er i bruk.

Rengjøre skjermen

Rutinemessig rengjøring av skjermen anbefales for å forhindre at det bygger seg opp saltavleiringer og annen skitt. Salt kan krystalliseres og skrape opp displayets overflate hvis du bruker en tørr eller lett fuktig klut. Påse at det er nok ferskvann på kluten til at saltavleiringer kan løses opp og fjernes. Ikke trykk hardt på skjermen når du rengjør den.

Hvis vannmerker ikke kan fjernes med kluten, kan du blande varmt vann og isopropylalkohol i et forhold på 50/50 for å rengjøre skjermen. Ikke bruk aceton, mineralbasert sprit, løsemidler med terpentin eller amoniakkbaserte rengjøringsprodukter. Bruk av sterke løsemidler eller rengjøringsmidler kan skade det refleksdempende belegget, plastdelene eller gummitastene.

Det anbefales å feste soltrekket når enheten ikke er i bruk, for å forhindre UV-skader på plastkransen og gummispakene.

Rengjøring av mediespor

Mediesporluken må rengjøres jevnlig for å forhindre at det bygger seg opp saltkrystaller ogg annen skitt. En rød gummikomposittplugg inne i mikro-SD-porten forhindrer at vann trenger inn i kortsporet.

VIKTIG: Pluggen må alltid settes inn etter rengjøring og etter oppdatering av programvaren.

MERK: Pluggen settes inn slik at rillene vender oppover. Den andre enden har en skråkant, slik at luken ikke støter bort i pluggen.



Fastklemte knapper

Kontroller at ingen av knappene er fastkilt i nedoverstillingen. Hvis en av knapp er fastkilt, skal du rugge på den for å løsne den.

Del 2 - Startsskjermbilder og oppsettveiviser

Innhold

Splash-skjermbildet 8	5
Dppsettveiviser	5
Importere en konfigurasjon 10)
Motoroppsett 10)
Displayoppsett 11	
Enhetsoppsett 12)
Oppsett av måleenheter 12	<u>)</u>
Tankkonfigurasjon 12	<u>)</u>
Hatighetsoppsett 14	Ļ
Fullføre oppsettsveiviseren 15	,

		0
Oppsett av datakilde	15	2
Oppstartsskjermbilder	15	
Oppstart	15	
Motor av, tenning på	15	
Motor går på tomgang	16	
Feil på motoren	16	
Feilnavigering	17	
Planlagt vedlikehold av motoren	17	
Systemskann – skannerapport	18	
Kommunikasjonsfeil	18	

Splash-skjermbildet

Når tenningsnøkkelen vris til påstillingen, vil et Mercurys Splash-oppstartsskjermbilde vises. Skjermbildet kan vise inntil 9999 driftstimer. Programvareversjonen vises nederst i høyre hjørne av skjermen. På motorpakker med utslippskontroll vil skjermen ha et motorikon nederst i venstre hjørne.



Mercurys Splash-skjermbilde

Oppsettveiviser

VIKTIG: Ikke prøv å forsere innhentingen av fartøys- og motordata i VesselView ved å trykke på noen av knappene mens systemet starter opp. Første gang VesselView startes opp, eller etter en tilbakestilling til fabrikkinnstillingene, vil det ta systemet noen sekunder å fullføre oppstartsprosessen.

Oppsettveiviseren for VesselView tar deg gjennom de første trinnene i konfigureringen av VesselView. Oppsettveiviseren kan åpnes når som helst via ikonet SETTINGS (innstillinger) i rullefeltmenyen. Trykk på knappen PAGES (sider), høyre pilknapp og ENTER for å navigere til **innstillings-** menyene.



Del 2 - Startsskjermbilder og oppsettveiviser

 Velg hvilket språk du ønsker at VesselView skal bruke. Bruk VENSTRE og HØYRE pilknapp for å bla gjennom de tilgjengelige alternativene. Trykk på ENTER-knappen for å aktivere valget. VesselView ber deg bekrefte at du ønsker å skifte språk, og startes på nytt. Skjermbildet for omstart vises. Når skjermbildet åpnes igjen, vil all tekst vises i valgt språk.



2. Velkomstskjermen vil åpnes. Trykk på HØYRE pil for å utheve feltet Next (Neste).



 Hovedskjermen for VesselView vil vises i valgt språk. Ikonet INNSTILLINGER vil bli uthevet. Trykk på ENTERknappen. System vil være uthevet i innstillings- menyen. Trykk på ENTER-knappen for å åpne sidemenyen. Trykk på HØYRE pilknapp for å bla ned til Setup wizard (Oppsettveiviser).



Importere en konfigurasjon

Importer en eksisterende fartøystilpasning ved å sette inn et mikro-SD-kort med konfigurasjonsfilen, og velg filen i rullemenyen. Hvis du ikke finner en importfil, bruk HØYRE pilknapp for å utheve **Next (Neste)**, og trykk på ENTER.

IMPORT CONFIG	
To import configuration, select settings file and press Import.	
no settings to import	
Previous Next Import	
	56794

Motoroppsett

1. I skjermen Engine Setup (Motoroppsett) trykker du på HØYRE og VENSTRE pilknapper for å utheve rullefeltene. Velg din motortype og -modell.



Valgfelt for motortype

	ENGINE SETUP
	Engine Type
	Verado 🗸
\langle	Engine Model
	Pro Four Stroke 300
	Pro Four Stroke 300
	Pro Four Stroke 250
	Pro Four Stroke 200
	Six-Cylinder 300
	Six-Cylinder 275
	Six-Cylinder 250
	Six-Cylinder 225
	Six-Cylinder 200
	Previous Next

60112

Valgfelt for motormodell

2. Bla ned for å velge alternativer i skjermen **Engine Setup (Motoroppsett)**. Når alle valgene er gjort, uthever du **Next** (Neste), og trykker på ENTER.

Engi	е Туре			
Ver	ado		-	
Engi	e Model			
Pro	Four Stroke 300	C		-
Does	vessel have a joys	itick?		
No				
No				
Ye				

60113

Valgfelt for st	vrespak
-----------------	---------

	ENGINE SETUP
	Engine Type
	Verado 🗸
	Engine Model
	Pro Four Stroke 300 🔹
	Does vessel have a joystick?
	Yes
\triangleleft	Number of Engines
	2
	1
	3
	(Previous) (Next)

60114

Felt for valg av antall motorer

Displayoppsett

Avhengig av antall motorer angitt i skjermen **Engine Setup (Motoroppsett)** kan du velge motorene som skal vises av denne VesselView-enheten. Du kan velge inntil to motorer.

	DISPLAY SETUP	
	Select which engines to show on this display.	
$\left(\right)$	o port o stbd	
		60116

Enhetsoppsett

I skjermen **Device Setup (Enhetsoppsett)** trykker du på HØYRE og VENSTRE pilknapper for å utheve rullefeltene. Når flere VesselView-enheter benyttes, må unike numre tilordnes hver enhet, for å unngå dataproblemer. Rorstasjonsnumre skal samsvare med plasseringen av den enkelte VesselView-enheten. Uthev **Next (Neste)** og trykk på ENTER for å fortsette.



- a VesselView-enhetsnummer
- b Nummer for rorstasjonsplassering

Oppsett av måleenheter

Velg måleenhetene som VesselView skal vise på skjermen for hastighet, avstand og volum. De enkelte måleenhetene kan endres senere. Etter at du har valgt måleenheter, uthever du feltet **Next (Neste)**, og trykker på ENTER.



Tankkonfigurasjon

I skjermen **Tank Setup (Tankoppsett)** kan du angi tanktype, -kapasitet og -navn for inntil 8 tanker. Kolonnen % viser tankvolumet i sanntid. Velg knappen **Refresh (Oppdater)** for å avspørre tanksensorene og oppdatere avlesningene. Den uovervåkede tanken er en tank som ikke er forbundet med en sensor.

TANK SET	UP			
Source	%	Туре	Capacity (gal)	Name
PORT 1		Fuel	200.00	PORT FUEL
PORT 2		Live well	100.00	LIVEWELL
STBD 1		Fuel	200.00	STBDFUEL
STBD 2		Water	200.00	WATER
Unmoni		Fuel		
Previo	ous		ext >	Refresh

60120

Bruk pilknappene for å veksle mellom tanktypealternativene.

Tank type		
Fuel		-
None		·
Oil Water Gray Black Live well		

60121

Angi tankkapasitet ved å trykke på pilknappene for å endre tallene. Bruk ENTER-knappen for å gå videre til neste tall. Når du er ferdig med å endre tall, trykker du på ENTER for å fortsette.

PORT 1 TANK CONFIGURATION
Tank type
Fuel 🔻
Tank capacity (gallons)
Name
PORT FUEL
OK Cancel
OK Cancel

60122

Velg vinduet Name (Navn), og bruk pilknappene for å bla gjennom bokstavene.

PORT 1 TANK CONFIGURATION
Tank type
Fuel 🔻
Tank capacity (gallons)
0200.00
Name
PORT FUEL
the second s
OK Cancel
OK Cancel

60123

Velg OK-knappen ved bruk av pilknappene og ENTER-knappen. Dette tar deg tilbake til skjermen for tankvalg, slik at du kan fullføre konfigurasjonen av en ekstra tank.

Tank type	
Fuel	-
Tank capacity (gallons)	
0200.00	
Name	
PORT FUEL	
OV Canaal	

Gjenta prosessen for å tilordne tanktype, -kapasitet og -navn for de øvrige tankene på båten. Når du er ferdig, velger du knappen **Next (Neste)** for å fortsette med oppsettveiviseren.

TANK SETUP					
Source	%	Туре	Capacity (gal)	Name	
PORT 1		Fuel	200.00	PORT FUEL	
PORT 2		Live well	100.00	LIVEWELL	
STBD 1		Fuel	200.00	STBDFUEL	
STBD 2		Water	200.00	WATER	
Unmoni		Fuel			
Previous Next Refresh					

60125

Hatighetsoppsett

I skjermen **Speed Setup (Hastighetsoppsett)** finnes det tre alternativer for hvordan VesselView skal hente hastighetsinformasjon. Hvis fartøyet er utstyrt med GPS, vil nedtrekksmenyen vise tilgjengelige enheter. Hvis fartøyet er utstyrt med en pitotsensor, vil dette alternativet være valgt. Hvis fartøyet er utstyrt med et skovlhjul, vil dette alternativet vises. Når hastighetskilden er valgt, uthever du **Next (Neste)** og trykker på ENTER for å fortsette.

SPEED SETUP	
GPS source	
	-
Pitot source	
None	-
Paddle wheel source	
None	
Previous Next >	
	56810

a - Alternativer for hastighetsdata



- a PCM0 = styrbord/ytre
- b PCM1 = babord/ytre
- c PCM2 = styrbord/indre eller midtre
- d PCM3 = babord/indre

Fullføre oppsettsveiviseren

Uthev **Finish (Fullfør)** med HØYRE pilknapp, og trykk på ENTER for å fullføre oppsettveiviseren for VesselView. Skjermbildet for omstart vises. Slå ikke av enheten før skjermbildet Restarting (Omstart) er erstattet av skjermbildet for fartøysaktiviteter.



Oppsett av datakilde

Slå på alle produkter og slå på alle motorer for å sikre at alle datagenererende kilder kan registreres.

VesselView vil be om å konfigurere registrerbare datakilder. Trykk på OK for å fortsette.

Velg Start for å begynne prosessen.

MERK: Hvis du ved en feiltakelse velger Cancel (Avbryt), kan du likevel fullføre oppsettet av datakilde ved å gå til Settings>System>Network>Auto select (Innstillinger>System>Nettverk>Automatisk valg). Auto select (Automatisk valg) skanner fartøysnettverket og identifiserer alle kompatible enheter ombord.

Trykk på Close (Lukk) når automatisk valg er fullført.

Oppstartsskjermbilder

Oppstart

Etter Splash-skjermbildesekvensen ved oppstart vil hovedskjermbildet lastes inn, og alle data og all grafikk vil være aktive. To tilstander er tilgjengelige: motor av eller motor i gang. Den følgende tabellen og informasjonen forklarer sekvensen for hvordan de konstante og de brukerspesifiserte dataområdene endres.

Motortilstand	Brukerspesifisert dataområde
Motor av, tenning på	Melding om god praksis
Motoren starter	Systemskanning pågår – animert propell vises
Motor går på tomgang	Propellen skifter farge til grønt
Motor går i gir	Kontekstuelle Smart-data, nivå 1

Motor av, tenning på

Mercurys meldingsskjermbilde for god praksis vises i det brukerspesifiserte dataområdet når tenningen er på og motorene ikke er i gang. Alle funksjoner er tilgjengelige, og ingen motordata vises.

- Meldingene velges på tilfeldig basis. Eksempler omfatter: Do you have floatation devices, Mercury reminds you to
 please boat safely. (Har du flytevester? Dette er en påminnelse fra Mercury om sikker båtbruk.)
 - Listen med meldinger for god praksis kan endres, avhengig av motortype eller fartøystilpasning.

Motor går på tomgang

Når motoren er i gang, viser det brukerspesifiserte displayområdet en grønn propell etter at systemskann-rapporten er fullført.

• Skjermens brukerspesifiserte dataområde viser en animert propell og en fremdriftslinje som angir at skanning pågår.



Systemskanning a - Animert propell b - Fremdriftslinje

- Når motoren settes i gir, vil systemskanningen stoppe. Propellen blir grønn, og Smart-data for nivå 1 vises.
- Når skanningen er fullført, kan ulike popup-vinduer vises: motorfeil, vedlikeholdspåminnelser, kommunikasjonsfeil, "System OK"-skannerapport.





Feil på motoren

Hvis systemet oppdager en motorfeil i løpet av systemskanningen, vil det brukerspesifiserte dataområdet vise en tekstbeskrivelse i et feilskjermbilde med sterk farge. Feilskjermbildets farge avhenger av hvilken feil som er registrert. Systemstatusfeltet vil endres ut fra hvilken feil som vises.



- a Varselikon med feiltittel
- b Kort tekst eller lang beskrivelse
- c Motorfeilplassering
- d Handling
- e Antall feil

Feilnavigering

Hvis det foreligger feil, vil disse merkes med en tallverdi bunnteksten i feilfeltet.

- 1. Valgfanen vil som standard gå til første tallverdi.
- 2. Trykk på VENSTRE eller HØYRE pilknapp for å gå igjennom feilene.



a - SIDE-knapp

- **b** VENSTRE pilknapp
- c HØYRE pilknapp
- **d** ENTER-knapp
- 3. Den valgte feilen vil ha en hvit boks med et svart tall.
- 4. Den valgte feilen vil veksle mellom feiltallet og et plusstegn (+), som angir at det finnes flere data som kan vises.



- 5. Når et plusstegn (+) vises, kan du trykke på ENTER-knappen for å vise ytterligere informasjon forbundet med den aktuelle feilen.
- 6. Når det kreves flere sider for å vise ytterligere informasjon, vil det vises én eller flere sirkler i feilbunnteksten. Sirkelen for den valgte siden vil være hvit. Dette området vil vise den lange tekstbeskrivelsen av feilen.
- 7. Gå ut av feilbunnteksten ved å bruke VENSTRE eller HØYRE knapp for å utheve "X" i feilbunnteksten. Trykk på ENTER-knappen for å gå ut av feilbunnteksten og gå tilbake til systemstatusfeltet.

Planlagt vedlikehold av motoren

Hvis systemet oppdager en påminnelse om vedlikehold i løpet av systemskanningen, vil det brukerspesifiserte dataområdet vise en tekstbeskrivelse i et skjermbilde med sterk farge. Systemstatusfeltet nederst i venstre hjørne vil endres i henhold til det viste vedlikeholdsproblemet. Bruk sunn fornuft for å beskytte din investering, og kontroller motoroljen regelmessig, helst før hver gangs bruk.

1. Når tidsintervallet før en planlagt vedlikeholdsoppgave har utløpt, vil det brukerspesifiserte dataområdet vise en generell påminner om utføring av planlagt vedlikehold.



2. Åpne +-ikonet for å utvide teksten. Du kan tilbakestille vedlikeholdet til 100 % eller gå ut av skjermbildet. *MERK:* Skiftenøkkelen er en vedlikeholdspåminner som vises i systemstatusfeltet til feilen er slettet.



Del 2 - Startsskjermbilder og oppsettveiviser

3. Etter at vedlikeholdspåminnelsen er tilbakestilt, vil skiftenøkkelikonet ikke vises i systemstatusfeltet lengre.



56985

Systemskann - skannerapport

Når systemet er skannet uten at det er funnet feil, vedlikeholdspåminnelser eller kommunikasjonsfeil, vil det brukerspesifiserte dataområdet vise meldingen SCAN COMPLETE (Skanning fullført) sammen med en rapport og en melding om god praksis. Skannerapporten vil vises til motoren settes i gir, eller du kan bruke VENSTRE eller HØYRE pilknapp for å utheve "X", og deretter trykke på ENTER-knappen.

- Meldingene om god praksis velges på tilfeldig basis. Eksempler omfatter: Do you have floatation devices, Mercury reminds you to please boat safely. (Har du flytevester? Dette er en påminnelse fra Mercury om sikker båtbruk.)
 - Listen med meldinger for god praksis kan endres, avhengig av motortype eller fartøystilpasning.



Skanning fullført



Kommunikasjonsfeil

Når systemskanningen oppdager en kommunikasjonsfeil, vil skanningen stoppe, og alle datafeil vil vises med stiplede linjer. Systemstatusfeltet vil være grått og vise en X i en rød sirkel med teksten Comm. Error (Kommunikasjonsfeil).



Kommunikasjonsfeil

Del 3 - Oversikt over og bruk av skjermbildene

Innhold

Systemstatusfeltets funksjoner 20
Forstørre datafelter 20
Autosyklus
Rullefeitfunksjoner
Rullefeltet – aktivering og navigasjon 22
Brukerspesifisert dataområde
Endelig brukerspesifisert datavalg
Rullefeltikoner
X-Pand
Temperatur
Trykk
Spenning
Drivstoff
Tanker
Avansert 23
Ytelse 23
Trim og trimror 23
Trip Log (Tripplogg) 24
Navigasjon 24
Generator 24
ØKO 24
Autopilot 24
Cruise
Troll (dorge) 24
SmartTow 25
Innstillinger 25
Økonomimodus 25
ECO-modus25
ECO-modus – minimums- og maksimumsverdier
ECO-målverdier for turtall og trim
Målfarger 26
ECO-navigering27

ECO – oppfrisking	27	
Minimer	28	
Exit ECO (Avslutt ECO-modus)	28	
Endre ECO-målverdier	28	
Endre standardmålverdier	29	R
Smart Tow-modus	29	U
SmartTow	29	
Funksjoner	29	
Aktivere Smart Tow	30	
SmartTow-målverdier	30	
SmartTow – oversiktspanel	31	
Brukerspesifisert SmartTow-dataområde	31	
Navigasjon	32	
Lagre	33	
Opprette egentilpasset startprofil	33	
Deaktivere Smart Tow	34	
Fartsholdermodus	34	
Cruisekontroll	34	
Fartsholder-dataområde	34	
Endring av konstant datafelt	34	
Fartsholder – Brukerspesifisert dataområde	34	
Fartsholder – navigering	35	
Dorgekontrollmodus	37	
Dorgekontroll	37	
Dorgekontroll-dataområde	37	
Endring av konstant datafelt	37	
Dorgekontroll – Brukerspesifisert dataområde	37	
Dorgenavigering	37	
Autopilot-skjermbilder	39	
Oversikt over Autopilot-skjermbilder	39	
Navigere i autopilot-skjermbildene	39	
Minimere autopilot	39	

Systemstatusfeltets funksjoner

Systemstatusfeltet brukes til å kommunisere spesifikk motorinformasjon og aktive moduser. Det vil alltid være synlig i hovedskjermbildet i nedre, venstre hjørne av skjermen, med mindre systemet viser et popup-skjermbilde i fullskjermvisning. Fargen, ikonet og teksten vil avhenge av systemets status, advarsler, vedlikeholdsindikasjoner og aktive moduser. Fartøystilpasningen og motorinstallasjonstypen vil ha direkte innvirkning på hvilke ikoner som er tilgjengelige i systemstatusfeltet. Ikke alle de tilgjengelige ikonene er oppgitt i tabellen nedenfor.

Systemstatus, eksempler	
٤١ 51875	Motorikon når tenningen er på. Ikonet vises bare hvis motorpakken har utslippskontroll.
COMM ERROR	Kommunikasjonsfeil når tenningen er på. Motorpakken kommuniserer ikke via CAN-nettverket.
SYSTEM OK 52100	Angir at alle komponentene som er tilkoplet CAN-nettverket, er innenfor normale driftsparametere.
WARNING 52101	Varselsikon som angir at det foreligger en feil.
STBD 52102	Advarsel som angir at den integrerte diagnostikken for styrbord motor har registrert en feil. Alle andre motorplasseringer med identifiserte feil vil vises på samme måte.
SYSTEM OK TRACK SYSTEM OK STANDBY 52104	Kurspunktsporing i Autopilot. Den oransje fargen angir at funksjonen for kurspunktsporing er aktiv og kontrolleres av datamaskinen. Hvis funksjonen for kurspunktsporing i Autopilot er i standbymodus (ikke aktivert), vil feltet være grått. Denne fargeendringen er den samme for alle autopilot-funksjonene.

Forstørre datafelter

Du kan forstørre datafelter ved å utheve X-PAND-ikonet og trykke på Enter-knappen.



Utvidelsesikonet X-PAND

Etter at ikonet er aktivert vil det brukerspesifiserte dataområdet fylles med utvidede data fra det aktive datautvalget som vises. Det er mulig å forstørre inntil seks datautvalg, ett om gangen, og bla gjennom disse i den kronologiske sekvensen vist i følgende illustrasjon. I datafelt 3 og 4 vil kun valgfrie, brukerspesifiserte data vises.

MERK: Standardinnstillingene for trim og trimror vil ikke utvides med mindre de aktiveres med eksterne kontrollenheter. Hvis de aktiveres, vil det benyttes en popup-prosess. Popup-vinduer for trim og trimror kan slås av i **innstillings-** menyen.

- 1. Volt eller dybde: Dette datafeltet kan defineres av brukeren. Det finnes en liste med alt tilgjengelig skjerminnhold i **innstillings-** menyen.
- 2. Styrevinkelen vil være tilgjengelig hvis den installerte sensoren er tilkoplet SmartCraft CAN-nettverket. Styrevinkelen er som standard slått av, men kan slås på manuelt i **innstillings-** menyen.
- Hastighet: Viser fartøyets hastighet. Hvis ingen hastighetskilde er tilgjengelig, vil skjermen vise en stiplet linje. Skjermen viser hastighetsverdi, hastighetskilde (skovlhjul, pitot eller GPS) og måleenhetene (MPH er standardenheten.) En hastighetsverdi med mer enn to sifre vises i mindre skrift.
- 4. Turtall: Viser en bevegelig linje som representerer motorens turtall. Ved bruk av to motorer vises to separate, bevegelige linjer.
- 5. Drivstoff: Dette datafeltet viser samlet drivstoffmengde ombord.
 - Viser kun samlet drivstoffmengde. Individuelle drivstoffdata finner du under drivstoffstyring, i det valgte dataområdet.
- 6. Ved bruk av rullefeltet kan brukeren velge ulike Mercury-programskjermbilder som kan åpnes i det brukervalgte dataområdet. Bruk knappen PAGES (sider) og pilknappene for å flytte mellom ikonene i denne delen av skjermen.
- Girstilling: På DTS-produkter vises alle girstillinger for hver motor. Stillingene er definert som F– Forover N– Nøytral R– Revers Produkter uten DTS vil vise N– Nøytral G– I gir
- 8. Trim: Dette datafeltet kan defineres av brukeren. Viser trimverdi for inntil to motorer. Popup-vinduet for trim er tilgjengelig i det valgte dataområdet. Popup-vinduet for trim kan slås av og på i **innstillings-** menyen.
- 9. Valgt dataikon: Viser et ikon som representerer dataene som for øyeblikket vises i det valgte dataområdet på skjermen. Det vil også vise det tidligere valgte dataikonet hvis ingen nåværende valgte data vises. Trykk på knappen PAGES (sider) for å åpne rullefeltet. Brukeren kan velge et ikon i rullefeltet for å vise valgte data.
- 10. Systemstatus: Viser den aktuelle aktive modusen og advarsler.
- 11. Valgt dataområde: Viser alle valgte data, inkludert fremdrift av første oppstartsskanning, meldinger vedrørende god praksis, vedlikeholdsplaner og advarsler.
- 12. Ikonet Auto cycle (automatisk syklus) vil vise alle dataskjermene som er forbundet med et menyvalg. Displayet vil bla gjennom valgene i rekkefølge etter et brukervalgt tidsintervall.
- 13. Ikonet X lukker eller går ut av det gjeldende dataområdet.

Hvert datafelt har en egen sideindikator nederst i venstre hjørne av det brukerspesifiserte dataområdet. Bruk pilknappene for å navigere til de ulike sidene eller ikonet for automatisk syklus eller Exit (Avslutt). Trykk på Enter-knappen når autosyklus- eller ikonet Exit (Avslutt) er uthevet.



Autosyklus

- Når autosyklus er valgt, men ikke aktivert, vil ikonet vises i et hvitt felt.
- Trykk på Enter-knappen for å aktivere autosyklus. Ikonet vil vises i et blått felt med hvite piler. Denne fargekodingen opprettholdes til autosyklus deaktiveres. Standardtiden for autosyklus er 5 sekunder per side og kan endres i **innstillings-** menyen.
- Når autosyklus er aktivert, er pilknappene ikke tilgjengelige. Uthev én av sidene, og trykk på Enter-knappen.
 Autosyklus forblir aktivert, men vil ikke være synlig. Gå tilbake til autosyklus ved å utheve autosyklusikonet og trykke på Enter-knappen.
- Slå av autosyklus ved å utheve "X" og trykke på Enter-knappen. Skjermbildet vil lukke det brukerspesifiserte dataområdet.

Rullefeltfunksjoner

Rullefeltet gir tilgang til elementer som ikke for øyeblikket vises i skjermens brukerspesifiserte dataområde. Elementet vil være skjult frem til det aktiveres, og det vil vises i det tidsintervallet som brukeren har valgt i **innstillings-** menyen. Hvis det innen fem sekunder ikke har forekommet aktivitet, vil ikonelementet i det brukerspesifiserte dataområdet slås av. Når det er aktivt, vil det brukerspesifiserte dataområdet vise ikonnavn og data for den aktuelle funksjonen.

Rullefeltet - aktivering og navigasjon

- 1. Trykk på SIDE-knappen for å aktivere rullefeltmenyen.
- 2. Bruk VENSTRE eller HØYRE pilknapp for å utheve det ikonet du ønsker å vise. En blå ramme vil utheve rullefeltikonet som skal velges.

MERK: Et pilikon vil vises til venstre og høyre for rullefeltet. Når bare den ene pilknappen vises, må du bruke den angitte pilknappen for å flytte uthevingen. Når begge pilknappene vises, kan du bruke hvilken som helst av dem.



Brukerspesifisert dataområde

Ved navigering i rullefeltet, vil det brukerspesifiserte dataområdet veksle til å vise ikonet, ikonnavnet og en beskrivelse av den aktuelle funksjonen når ikonet er uthevet og du ikke trykker på Enter-knappen. Det brukerspesifiserte dataområdet vil vise denne informasjonen i opptil 30 sekunder. Du kan stille inn hvor lenge brukervalgte data og det samsvarende rullefeltet vil vises på skjermen uten at du trykker på Enter-knappen, ved å gå til Preferences>Scroller Bar>Auto hide delay (Preferanser>Rullefelt>Tidsforsinkelse for automatisk skjuling).

Endelig brukerspesifisert datavalg

Trykk på Enter-knappen når du har valgt ikonet. Ikonet vil vises ved siden av systemstatusfeltet, og det brukerspesifiserte dataområdet vil vise alle data for det aktuelle valget.

Rullefeltikoner

X-Pand

X-pand (Utvid) - viser utvidede data fra valgte dataskjermer. De valgte dataene vil vises i sekvens på skjermen.



Temperatur

Temperatur – viser motortemperatur og temperaturverdier for olje, vann og drivstoff. Viser temperaturen på omgivelsesluften og luften i manifolden. Den tilgjengelige informasjonen avhenger av motorpakken.



Trykk

Trykk – viser motortrykkverdier for vann, olje, drivstoff og boost. Den tilgjengelige informasjonen avhenger av motorpakken.



Spenning

Spenning – viser batteriverdier for alle motorer.



Drivstoff

Drivstoff – viser statistikk for drivstoffsystemet: gjeldende drivstofføkonomi, gjennomsnittlig drivstofføkonomi, volum brukt per time, samlet kapasitet og benyttet drivstoff.



Tanker

Tanker - viser data for fartøyets tanker for drivstoff, vann, spillvann og oljekapasitet (totaktere).



Avansert

Avansert – viser ytterligere motorinformasjon: manifoldtemperatur, gassprosent, motorbelastning og ladetrykk for manifold. Den tilgjengelige informasjonen avhenger av motorpakken.



Ytelse

Ytelse - viser avanserte ytelsesdata: toppytelse (turtall/hastighet) og tommer per propellomdreining.



Trim og trimror

Trim og trimror – viser drivenhetens trim- og trimrorposisjon. For at denne funksjonen skal kunne vise informasjon, må en sensor være installert.



Trip Log (Tripplogg)

Tripplogg – viser registrerte trippdata: samlet avstand, samlet tid, gjennomsnittshastighet, gjennomsnittlig drivstofforbruk. De registrerte dataene i tripploggen kan slettes og tilbakestilles til null.



Navigasjon

Navigasjon – viser data forbundet med det installerte navigasjonssystemet: kompasskurs, lengde- og breddegrad, tid til kurspunkt (TTW), kurs til kurspunkt (BTW), avstand til kurspunkt (DTW) og kurs over havbunn (COG).



Generator

Generator – viser data som generatoren kan sende via et CAN-nettverk med NMEA 2000- eller J1939-protokoll: gjeldende status (kjøring/stans), spenning (AC/DC), hertz, timer, oljetrykk og vanntemperatur.



ØKO

ECO (økonomi) – viser informasjon som føreren kan benytte for å få best mulig trimposisjon og motorhastighet, og derved oppnå optimal drivstofføkonomi.

MERK: Se Økonomimodus i denne delen for ytterligere driftsinformasjon.



Autopilot

Autopilot – viser autopilotdata.

MERK: Se Autopilotmodus i denne delen for ytterligere driftsinformasjon.



Cruise

Cruise (fartsholder) – aktiverer fartsholderen. Lar brukeren kontrollere fartøyet med motorturtallet eller båthastigheten. Båthastighetskontrollen krever en skovlhjulsensor eller GPS.

MERK: Se Fartsholdermodus i denne delen for ytterligere driftsinformasjon.



Troll (dorge)

Troll (dorge) – aktiverer motorkontroll ved lav hastighet. Kan benyttes for å regulere motorturtallet.

MERK: Se Dorgekontrollmodus i denne delen for ytterligere driftsinformasjon.



SmartTow

Smart Tow – aktiverer Smart Tow-profiler som kan velges. Profilene kan modifiseres, legges til og lagres. *MERK: Se Smart Tow-modus i denne delen for ytterligere driftsinformasjon.*



Innstillinger

Innstillinger – hovedplassering for å slå data på eller av, modifisere toleranse for sensordata ±, velge foretrukne verdier for visning (metriske/britiske/nautiske) og tilbakestilling til fabrikkinnstillinger.

MERK: En tilbakestilling til fabrikkinnstillingene vil slette alle brukertilpasninger. Se del 4 for ytterligere informasjon.



Økonomimodus

ECO-modus



ECO-modus viser informasjon som føreren kan benytte for å få best mulig trimposisjon og motorhastighet, og derved oppnå optimal drivstofføkonomi. Motorens kontrollmodul (ECM) eller fremdriftskontrollmodul (PCM) beregner beste drivstofføkonomi ut fra informasjon fra de ulike sensorene på motoren og fartøyet.

- 1. Trykk på knappen PAGES (sider) for å aktivere rullefeltet.
- 2. Trykk på pilknappen for å utheve ECO-ikonet, og trykk på Enter-knappen. Det brukervalgte området vil vise ECOikonelementet med en kort beskrivelse av hvordan du kan oppnå best drivstofføkonomi.



MERK: Når ECO-modus aktiveres, vil systemets databunntekst 4 som standard vise trimverdier hvis en annen dataverdi for øyeblikket vises. Trimverdier vil vises nederst til høyre i skjermen hvis en annen dataverdi for øyeblikket vises.



ECO-modus aktivert, trimverdier

ECO-modus - minimums- og maksimumsverdier

Når ECO-modus er aktivert og motorene er i forovergir, vil minimums- og maksimumsverdilinjene vises i turtallfeltet. Disse linjene viser det aktive optimalområdet som skal beregnes. Dette vinduet kan justeres i **innstillings-** menyen.



ECO-målverdier for turtall og trim

Når turtallsverdiene når minimumsverdiområdet, vil målverdiene for turtall og trim vises. En farget linje vil vises i turtallsfeltet med fargede målverdier, som viser brukeren hvor målverdiene er. Disse vil endre farge når de har nådd optimalområdet.

Målfarger

Regler for trekantfarger					
Tilstand	Farge	Fylleverdi	Handling	Bilde	
Mål ikke nådd	Gul	Omriss	Blinker	52170	
Mål nådd	Grønn	Lyser kontinuerlig	Kontinuerlig	52171	

De følgende eksemplene viser målverdier for ECO-turtall i ulike tilstander.





Optimert

Det brukerspesifiserte dataområdet vil vise målverdiene for trim.

Ikke optimert



Når alle målverdiene er nådd, vil det brukerspesifiserte dataområdet veksle fra å vise instruksjoner til å vise OPTIMIZED (optimalisert) med verdien for gjeldende drivstofføkonomi.



ECO-navigering

Bunnteksten for det brukerspesifiserte dataområdet vil vise REFRESH (oppfrisk), MINIMIZE (minimer) og X. Bruk sideknappen, pilknappene og Enter-knappen for å navigere mellom disse funksjonene.

- Minimering vil skjule ECO-instruksjonene og vise ECO MODE i systemstatusfeltet. Med funksjonen Minimize (minimere) kan brukeren vise annen informasjon i det brukerspesifiserte dataområdet.
- Med funksjonen Refresh (oppfrisking) vil ECO-verdiene nullstilles slik at nye verdier kan benyttes for å bestemme målverdier for turtall og trim.
- Trykk på X for å avslutte ECO-modus og fjerne målverdiene for turtall og trim fra det konstante dataområdet.
- Det aktive området vil ha hvit kant.



ECO – oppfrisking

Ved bruk av Refresh (oppfrisking) kan du beregne de gjeldende verdiene som ECO benytter for turtalls- og trimmålverdiene på nytt.

- 1. Bruk pilknappene for å utheve oppfriskingsalternativet, og trykk på Enter.
- 2. Anvisninger vil vises i det brukerspesifiserte dataområdet. Bruk pilknappen for å utheve oppfriskingsalternativet, og trykk på Enter.



3. Når systemet er ferdig med å beregne nye målverdier, vil det brukerspesifiserte dataområdet endres for å vise at verdiene har blitt oppfrisket.

4. Uthev "X" og trykk på Enter for å gå tilbake til hovedanvisningsskjermbildet for ECO.



5. Det kontekstbrukerspesifiserte uelle ECO-dataområdet vil vise anvisninger og nye målverdier for hvordan du kan optimalisere driften for best drivstofføkonomi.

Minimer

Med funksjonen Minimize (minimer) kan brukeren fortsette med ECO-funksjonene mens ytterligere informasjon vises i det brukervalgte dataområdet.

- Når minimering er valgt vil ECO-anvisningene forsvinne, og ytterligere informasjon vil vises i det brukerspesifiserte dataområdet. Du kan også velge enkelte elementer i rullefeltet.
 - Rullefeltets alternativer begrenses til: Expand (utvid), Fuel Management (drivstoffstyring), Trip Log (tripplogg), Voltage (spenning), Navigation (navigering), Pressure (trykk), Temperature (temperatur), Tanks (tanker) og Generator (generator).

MERK: Elementene som er tilgjengelige i rullefeltet, avhenger av hvilken informasjon som kommer inn fra måleren og fartøystilpasningen.

• Elementer i rullefeltet som er grå når ECO er aktivert, er ikke tilgjengelige og kan ikke velges.

60837

- 2. Når minimering er aktivert vil systemstatusfeltet vise ECO.
- 3. Forstørr ECO-modus ved å bruke pilknappene for å utheve ECO-ikonet og deretter trykke på Enter-knappen.
- 4. Når ECO-optimalisering er nådd, vil det brukerspesifiserte dataområdet veksle til å vise OPTIMIZED (optimalisert).

Exit ECO (Avslutt ECO-modus)

Avslutt ECO-modus ved å velge X i det brukervalgte dataområdets bunntekst, og VesselView vil slå av ECO-funksjonen.

Endre ECO-målverdier

Programvaren for ECO overvåker motorens sensorer og ser etter tallet som gir best drivstofføkonomi når fartøyet er i drift. Når programvaren oppdager en bedring i drivstofføkonomien, registrerer VesselView hva verdiene for trim og motorturtall er på det aktuelle tidspunktet. Denne beregningen skjer enten ECO-skjermbildet er synlig eller ikke. Når programvaren har registrert verdiene for trim og motorturtall, veileder den føreren med piler for å oppnå optimal kjørehastighet og trim. For de fleste bruksområder trenger ECO-skjermbildet ikke kalibrering, selv om det er innstillinger du kan bruke for å tilpasse måleren til kjørestilen din. Standardinnstillingene befinner seg innenfor akseptable parametere for de fleste fartøy. De følgende innstillingene er standardinnstillinger. Justeringsalternativet kan aktiveres ved å trykke på Enter-knappen når en parameter er uthevet.

Setting	Settings				
System)				
Vessel					
Eng	Engines sh	own			
Eas	Engine mo	del Pro Four Stroke 300 💌			
Ala	Limits				
Bor	Supported Data				
Fei	ECO Mod	Fuel Economy Stability 0.7 sec			
	Cruise/S	RPM Stability 0.7 sec			
	Trim	RPM Window Min 2000 rpm			
	RPM Window Max 4000 rpm				
		RPM Target Proximity 10 %			
Trim Target Proximity 3 %					



90-8M0126152 nor MARS 2016

Standardinnstillinger for ECO-målverdier		
Drivstofføkonomiens stabilitet	0,7 sekunder	
Turtallsstabilitet	0,7 sekunder	
Turtallsvindu, minimum	2000 o/min	
Turtallsvindu, maksimum	4000 o/min	
Nærhet av turtallsmålverdi	10 %	
Nærhet av trimmål	10 %	

VIKTIG: En manuell trimkalibrering må utføres før ECO-skjermbildet kan brukes, hvis fartøystilpasningen ikke ble lastet opp med et mikro-SD-kort. ECO-skjermbildet vil ikke fungere riktig ved bruk av en standard trimkalibrering.

Endre standardmålverdier

- 1. Trykk på knappen PAGES (sider) for å åpne rullefeltet.
- 2. Trykk på pilknappen for å utheve innstillingsikonet. Trykk på Enter-knappen.
- 3. Trykk på pilknappen for å utheve nettverksfunksjonen, og trykk på Enter-knappen.
- 4. Trykk på pilknappen for å utheve ECO-modus, og trykk på Enter-knappen.
- 5. Trykk på pilknappen for å utheve målet du ønsker å endre turtallsvindu minimum eller turtallsvindu maksimum og trykk på enter-knappen.
- Trykk på pilknappene for å endre de enkelte tallene (X000). Trykk på enter-knappen for å lagre det aktuelle tallet og gå til neste tall (0X00). Bruk så pilknappene for å endre dette tallet.
- 7. Trykk på Enter-knappen når du har valgt det siste tallet (000X).

MERK: Innstillings- **menyen** vil lukkes etter at du har trykket på Enter-knappen. Trykk på sideknappen for å endre andre målverdier. Innstillinger vil være det uthevede ikonet. Følg samme fremgangsmåte som tidligere for å endre andre målverdier.

Smart Tow-modus

SmartTow



Smart Tow er et enkelt program å bruke for å regulere båtens akselerasjon og målhastighet når du skal trekke folk på vannski, oppblåsbare farkoster eller annet vannsportutstyr. Med Smart Tow slipper du å gjette deg til hva du må gjøre for å få båten i plan, unngå overstyring, bremse ned riktig og holde konstant hastighet. Velg en profil, velg Enable (Aktiver) og sett spaken i stillingen for full gass. Smart Tow vil gjøre resten.

SmartTow baseres på motorturtallet, med mindre fartøyet har en GPS som er installert og tilkoplet CAN-nettverket. Hvis fartøyet har en GPS-enhet, kan du velge målverdier for hastighet eller motorturtall for SmartTow-kontrollalternativer. Du kan også opprette tilpassede startprofiler.



Funksjoner

Med Smart Tows brukervalgte dataområde og bunntekstdel kan du justere innstillingene. Trykk eller sveip for å gå gjennom valgboksfeltene. Ved bruk av bunntekstdelen kan du aktivere eller deaktivere SmartTow, lagre eller avslutte. Elementene i dataområdets bunntekst krever at du trykker på valget eller bruker dreieknotten for å utheve og velge.

Smart Tow har fem fabrikkinnstilte startprofiler. Brukeren kan i tillegg opprette nye, tilpassede startprofiler. Tilpassede profiler er nyttige når det er personer ombord som har ulik mengde erfaring med vannsportutstyr. Brukeren kan opprette mer aggressive startprofiler for erfarne vannskiløpere samt mykere profiler for å trekke barn eller oppblåsbart utstyr.



Fabrikkinnstilte profiler

Det finnes fem valgbare felt i en profil. Bruk pilknappene og Enter-knappen for å endre profilvalg.

- Settpunktet er turtall eller hastighet. Brukeren kan justere turtall og hastighet i dataskjermbildeområdet.
- Ramp (rampe) er hvor lang tid det vil ta båten å nå det innstilte punktet.
- · Overshoot (overskyte) viser hvor mye lengre enn det innstilte punktet båten vil gå i prosent.
- Overstyringsvarigheten viser hvor lenge båten vil kjøre i mer enn settpunktet.

Etter at du har justert ønskede innstillinger, trykker du på NEXT (Neste) i dataområdets bunntekst. Dette tar deg tilbake til tastaturskjermen, slik at du kan legge til navn og lagre endringer i profillisten. Navngi profilen og bruk Enter-knappen for å legge til den nye profilen i listen.

Aktivering og deaktivering slår funksjonen på og av. Turtallfeltet vil vises som ikke-aktive, hvite felt når deaktivert. Turtallfeltet vil vises som aktive, oransje felt når aktivert. Brukeren kan endre alle innstillinger når Smart Tow er i av-tilstand (deaktivert).

Velg SAVE (lagre). Save (Lagre) vil modifisere Smart Tow-skjermbildet slik at brukeren kan velge hurtiglagring, lagre som ny, opprette tilpasning eller slette profil.

Hvis brukeren velger X, deaktiveres Smart Tow, og det konstante og brukervalgte området går tilbake til standardskjermbildet.

Aktivere Smart Tow

Aktiver Smart Tow ved å velge en forhåndsinnstilt startprofil eller en egentilpasset profil. Når fartøyet og den som skal slepes er klare, setter du gasspaken i stillingen for full gass. Smart Tow vil iverksette startprofilen. Du vil se en prikk som beveger seg langs profilbanen. Denne angir startprofilens fremdrift.

- 1. Aktivert (på) er grønt når det er aktivert
- 2. Deaktivert (av) er rødt når det ikke er aktivert

Båten vil fortsette ved innstilt turtall eller hastighetsmål inntil du velger å deaktivere, eller inntil føreren setter gasspaken i tomgangsstilling.

SmartTow-målverdier

SmartTow vil modifisere det konstante dataområdet ved å innlemme turtalls- og overskridelsesindikatorer i turtallsfeltet. Målverdien for turtallssettpunkt vil være oransjefarget, og overskridelsesskalaen vil være hvit.



a - Målverdi for turtallssettpunkt
b - Overskridelsesskala

Målverdien for turtallssettpunkt vil være skyggelagt når den ikke er aktivert, og i farger når den er aktivert.

Målverdi for turtallssettpunkt				
Tilstand	Farge	Fylleverdi	Bilde	
Settpunkt	Oransje	Omriss	52182	
Aktiv	Oransje	Lyser kontinuerlig	52183	

Når SmartTow ikke er aktivert, vil turtallsfeltsdisplayet være hvitt. SmartTow vil endre fargen på turtallsfeltsdisplayet til oransje når funksjonen er aktivert.



Det aktiverte turtallsfeltsdisplayet er oransje

SmartTow - oversiktspanel

SmartTow vil vise et oversiktspanel før SmartTow startes for første gang. Dette skjermbildet vil vises et kort øyeblikk. Oversiktspanelet viser anvisninger for hvordan man navigerer i SmartTow-skjermbildet. Du kan skjule hjelp, fortsette eller gå ut av SmartTow-funksjonen fra dette skjermbildet.

- Når HIDE HELP (skjul hjelp) er valgt, vil hjelp-skjermbildet ikke vises neste gang funksjonen startes, og systemet vil fortsette å starte opp det brukerspesifiserte standardskjermbildet for SmartTow.
- Bruk CONTINUE (fortsett) for å starte den standardskjermbildet for SmartTow og beholde oversiktssiden i oppstartssekvensen neste gang SmartTow startes.



Bruk X for å avslutte SmartTow-alternativet.

Brukerspesifisert SmartTow-dataområde

Med standardskjermbildet for SmartTow kan du velge, stille inn og modifisere SmartTow-funksjonenes innstillinger. Oppstartsdiagrampunktet er animert når SmartTow er aktivert og utfører en oppstartssekvens. Punktet vil bevege seg langt oppstartsbanen og vise hvilken del av oppstartssekvensen systemet utfører.



Oppstartsdiagrammets animerte punkt

Navigasjon

Med Smart Tows brukerspesifiserte dataområde og bunntekstdel kan du justere innstillingene. Flytt valgboksen gjennom feltene med knappen PAGES (sider). Ved bruk av bunntekstdelen kan du aktivere eller deaktivere Smart Tow, lagre eller avslutte.

Det finnes fem valgbare faner. Bruk knappen PAGES (sider) for å bla gjennom profilvalg, turtall-/hastighetssettpunkt og aktivering/deaktivering. Når den valgbare fanen er aktivert, kan du bruke pilknappene for å lagre eller avslutte (X).

- Elementene som er plassert i bunntekstområdet, krever at du trykker på enter-knappen for å bekrefte valget.
- Bruk av enter-knappen er ikke nødvendig for feltet utenfor bunntekstområdet.



Med settpunktsverdien kan brukeren justere settpunkt for turtall eller hastighet. Disse vil gå tilbake til standardverdien på 10 mph eller 1700 o/min til brukeren hurtiglagrer verdiene.

• Settpunktet er standardvalget når SmartTow er aktivert. Brukeren kan justere turtall eller hastighet med pilknappene.



a - Standard settpunktsverdi

Når de ønskede innstillingene er justert, kan brukeren ved å trykke på knappen PAGES (sider) flytte markøren til aktiveringsvalget i det brukerspesifiserte dataområdets bunntekstområde.

- Aktivering og deaktivering slår funksjonen på og av. Turtallfeltet for konstante data vil vises som ikke-aktive, hvite felt. Brukeren kan endre alle innstillinger når systemet er i av-tilstand.
 - a. Ikonet Enable (aktivere) vil være grønt når det er aktivert
 - b. Ikonet Disable (deaktivere) vil være rødt når det ikke er aktivert



- a Ikke aktiv rød
- b Normalt turtallfelt vist når MPH-modus er valgt

- Bruk pilknappene for å utheve Save (lagre). Save (Lagre) vil modifisere SmartTow-skjermbildet slik at brukeren kan velge hurtiglagring, lagre som ny eller opprette tilpasning.
- Hvis brukeren velger X og trykker på enter-knappen, deaktiveres SmartTow, og det konstante og brukerspesifiserte dataområdet går tilbake til standardskjermbildet.

Lagre

Når brukeren velger Save (lagre) og trykker på enter-knappen, vil det brukerspesifiserte dataområdet gå over til å vise alternativer for lagring. Hurtiglagring er standardvalget.

Du kan bla gjennom alternativene med knappen PAGES (sider). Trykk på Enter for å bekrefte valget.



- a Hurtiglagring
- Opprette tilpasning
- HURTIGLAGRING lagrer den eksisterende profilen med de nye turtalls- eller hastighetsverdiene. Trykk på enterknappen for å lagre data og gå tilbake til SmartTow-skjermbildet.
- LAGRE SOM NY gjør at brukeren kan lagre den gjeldende innstillingen med et egentilpasset navn. Trykk på Enterknappen for å gå over til egentilpasset filnavn. Filnavnvalget er som standard aktivert.
 - a. Trykk på pilknappene for å endre bokstaven.
 - b. Bruk Enter-knappen for å gå videre til neste bokstav.



Bruk knappen PAGES (sider) for å utheve Save (lagre), og trykk på Enter-knappen for å bekrefte endringene. C.

MERK: Hvis du ønsker å avslutte, kan du trykke på side-knappen for å flytte valgfanen til navigasjonsbunnteksten. Trykk deretter på pilknappene for å velge X, og trykk på Enter-knappen. Skjermen vil gå til hovedskjermbildet uten å lagre nye data.

Opprette egentilpasset startprofil

Med Create Custom Launch (Opprette egentilpasset startprofil) kan brukeren opprette en egentilpasset startprofil. Brukeren kan justere settpunkt for turtall eller hastighet, rampe, overskridelse og overskridelsesvarighet. Når dette alternativet er valgt, vil det brukerspesifiserte dataområdet gå over til oppsettskjermbildet for egentilpasset profil.



- Trykk på knappen PAGES (sider) for å flytte valgfanen til feltene som skal justeres. Bruk pilknappene for å justere verdien til det valgte elementet.
- Etter at den egentilpassede profilen er fullført, bruker du knappen PAGES (sider) for å utheve Next (Neste) eller X.
 - Hvis du velger Next (Neste), vil det brukerspesifiserte dataområdet gå over til å vise SAVE AS NEW (lagre som a. ny), slik at du kan opprette et egentilpasset navn for den nye oppstartsprofilen. Trykk på Enter-knappen for å bekrefte valget.
 - b. Hvis du velger X, vil de egentilpassede profilinnstillingene ikke lagres, og skjermen vil gå over til å vise hovedskjermbildet for Smart Tow.

Deaktivere Smart Tow

Velg DISABLE (deaktiver) for å gå ut av Smart Tow. VesselView vil overføre gasskontroll tilbake til føreren. Når Smart Tow er aktivert, vil du redusere båtens hastighet ved å flytte gasspaken til et punkt under målhastigheten. Båtens topphastighet vil imidlertid ikke øke utover målhastigheten.

Fartsholdermodus

Cruisekontroll



Med fartsholderfunksjonen kan brukeren velge et settpunkt og justere verdien slik at fartøyet opprettholder spesifisert hastighet eller motorturtall.

- Fartsholderen baseres på turtallet med mindre en Mercury Marine-GPS er integrert i CAN-nettverket.
- Hvis fartøyet er utstyrt med en Mercury Marine-GPS, er fartøyets hastighet standardinnstillingen.
- Brukeren kan velge mellom turtallsettpunkt eller hastighetsbaserte settpunkt. Det valgte fartsholderalternativet kan endres i **innstillings-** menyen.
- Åpne rullefeltet og uthev fartsholderikonet. Se delen Rullefeltikoner for identifikasjon av fartsholderikonet.

Fartsholder-dataområde

Endring av konstant datafelt

•

Fartsholderen vil endre skjermens konstante dataområde ved å innlemme en turtallsindikator i turtallsfeltet, på samme måte som for målverdiene for SmartTow og ECO-modus.

- Når fartsholdermodus er aktivert, vil enkelte konstante datafelt endres for å meddele:
 - Turtallssettpunkt
 - Turtallsfeltets farge vil endres til oransje når det er aktivt, for å angi at motoren er datastyrt.





- a Fartsholder ikke aktiv
- b Fartsholder aktiv

Fartsholder - Brukerspesifisert dataområde

Fartsholderen vil endre skjermens brukerspesifiserte dataområde når den er aktiv.

- Elementer i det brukervalgte dataområdet endres slik at brukeren kan stille inn:
 - a. Turtallsettpunkt
 - b. Fartsholderstatus aktivert eller deaktivert



Fartsholder - navigering

Fartsholdermodus har et modifisert navigasjonssystem som ligner på SmartTow. Ved bruk av bunntekstdelen i det brukerspesifiserte dataområdet kan brukeren aktivere eller deaktivere fartsholderen, minimere eller avslutte programelementet. Bunntekstnavigeringen følger samme grunnleggende navigeringsstrategi som for de andre funksjonene.

- 1. Bruk pilknappene for å bla gjennom valgene.
- 2. Trykk på Enter for å aktivere valget.



60839

a. Aktivering og deaktivering slår fartsholderfunksjonen på og av. Velg aktivering og sett gasspaken i stilling for full gass for å få VesselView til å kontrollere båtens hastighet.



60841

Aktivert valgt



60843

Deaktivert valgt

Del 3 - Oversikt over og bruk av skjermbildene

b. Når fartsholderen er deaktivert, kan brukeren gi gass til enhver ønsket hastighet, og målmarkøren vil holde seg i turtallfeltet ved fartsholderinnstillingen.



c. Hvis du velger aktiver, vil turtallfeltet gå tilbake til fartsholderinnstillingen.



- d. Minimering vil skjule fartsholderdata og vise CRUISE (fartsholder) i systemstatusfeltet. Dette gjør at brukeren kan vise informasjon fra andre, valgte ikoner.
- Valgfeltet for justering av settpunkt vil være standardplasseringen ved oppstart av fartsholderen. Når de ønskede innstillingene er justert, kan brukeren ved å trykke på knappen PAGES (sider) flytte valgfanen til aktiverings-/ deaktiveringsvalget i det brukerspesifiserte dataområdets bunntekst.
 - a. Bruk pilknappene for å flytte mellom settpunktsvalgene.
 - b. Når valgfanen er utenfor navigasjonsområdet (settpunktsfeltet), trenger brukeren bare å endre turtall- eller hastighetsinnstillinger. Det er ikke nødvendig å trykke på Enter-knappen for å aktivere den nye innstillingen.
- 4. Minimering er en funksjon som gjør at brukeren kan benytte fartsholderfunksjonen samtidig som ytterligere data vises i det brukerspesifiserte dataområdet.

VIKTIG: Settpunkter kan ikke justeres når fartsholderen er minimert.

- a. Ikonvalgmuligheter i rullefeltet er begrenset. Elementer som ikke er tilgjengelige, vises i grått når fartsholderen er aktivert.
- b. Hvis autopilot er aktivert og fartsholderen er minimert, vil systemstatusfeltet vise CRUISE (fartsholder).
 - Fartsholderdata vil vises over autopilotinnstillingene hvis brukeren velger systemstatusfeltet.
 - Hvis det kommer opp et popup-varsel for autopiloten, eller brukeren bruker autopilotens CAN-tastatur, vil autopilotens kontekstuelle data automatisk fylle det Hvis autopilot er aktivert og fartsholderen er minimert, vil systemfeltet vise CRUISE (fartsholder) i det brukerspesifiserte dataområdet. Brukeren må bruke minimeringsfunksjonen for å skjule popup-dataene.
- 5. Etter at minimering er aktivert vil systemstatusfeltet vise CRUISE (fartsholder).
- 6. Hvis du velger Exit (Avslutt) mens fartsholderelementet vises, og samtidig trykker på Enter, vil fartsholderfunksjonen deaktiveres. Fartsholderikonet vil vises ved siden av systemstatusfeltet inntil et annet ikon velges i rullefeltet.

Dorgekontrollmodus Dorgekontroll



Med dorgefunksjonen kan brukeren velge et settpunkt og justere verdien slik at fartøyet opprettholder spesifisert hastighet eller motorturtall.

- Dorgefunksjonen baseres på turtallet med mindre en Mercury Marine-GPS er integrert i CAN-nettverket.
- Hvis fartøyet er utstyrt med en Mercury Marine-GPS, er fartøyets hastighet standardinnstillingen.
- Brukeren kan velge mellom turtallsettpunkt eller hastighetsbaserte settpunkt. Det valgte dorgekontrollalternativet kan endres i **innstillings-** menyen.
- Bruk pilknappene for å utheve dorgeikonet. Se Rullefeltikoner for identifikasjon av dorgekontrollikonet.

Dorgekontroll-dataområde

Endring av konstant datafelt

Dorgekontrollen vil endre skjermens konstante dataområde ved å innlemme en turtallsindikator i turtallsfeltet, på samme måte som for målverdiene for SmartTow og ECO-modus.

- Når dorgekontroll er aktivert, vil enkelte konstante dataelementer endres for å kommunisere:
 - Turtallssettpunkt
 - Turtallsfeltets farge vil endres til oransje når det er aktivt, for å angi at motoren er datastyrt.



Dorgekontroll - Brukerspesifisert dataområde

Dorgekontrollen vil endre skjermens brukerspesifiserte dataområde når den er aktiv.

- Elementer i det brukerspesifiserte dataområdet vil endres slik at brukeren kan stille inn:
 - a. Turtallssettpunkt
 - b. Dorgekontrollstatus aktivert eller deaktivert



Dorgenavigering

Dorgemodus har et modifisert navigasjonssystem som ligner på SmartTow. Ved bruk av bunntekstdelen i det brukerspesifiserte dataområdet kan brukeren aktivere eller deaktivere dorgekontrollen, minimere eller avslutte programelementet. Bunntekstnavigeringen følger samme grunnleggende navigeringsstrategi som for de andre funksjonene.

1. Bruk pilknappene for å bla gjennom valgene i bunnteksten.



- 2. Trykk på Enter for å aktivere valget.
 - a. Aktiver eller deaktiver elementfunksjonen.



Aktivert valgt



Deaktivert valgt

- b. Velg deaktiver for å overføre gassbetjening tilbake til føreren. Dorgefunksjonen kan ikke aktiveres igjen før gassen settes i tomgangsstilling mens motoren er i gir.
- c. Minimering vil skjule dorgedata og vise TROLL (dorge) i systemstatusfeltet. Dette gjør at brukeren kan vise informasjon fra andre, valgte ikoner.
- 3. Valgfeltet for justering av settpunkt vil være standardplasseringen ved oppstart av dorgekontrollen. Når de ønskede innstillingene er justert, kan brukeren bruke pilknappene til aktiverings-/deaktiveringsvalget i det brukerspesifiserte dataområdets bunntekst.
 - a. Bruk pilknappene for å flytte mellom settpunktsvalgene og bunnteksten.
 - b. Når valgfanen er utenfor bunntekstnavigasjonsområdet (settpunktsfeltet), trenger brukeren bare å bruke pilknappene for å endre turtalls- eller hastighetsinnstillinger. Det er ikke nødvendig å trykke på Enter-knappen for å aktivere den nye innstillingen.

4. Minimering er en funksjon som gjør at brukeren kan benytte dorgefunksjonen samtidig som ytterligere data vises i det brukerspesifiserte dataområdet.

VIKTIG: Settpunkter kan ikke justeres når dorgefunksjonen er minimert.

- a. Ikonvalgmuligheter i rullefeltet er begrenset. Elementer som ikke er tilgjengelige, vises i grått når dorgekontroll er aktivert.
- b. Hvis autopilot er aktivert og dorgekontrollen er minimert, vil systemstatusfeltet vise TROLL (dorgekontroll).



- Dorgedata vil vises over autopilotinnstillingene hvis brukeren velger systemstatusfeltet.
- Hvis det kommer opp et popup-varsel for autopiloten, eller brukeren bruker autopilotens CAN-tastatur, vil autopilotens data automatisk fylle det brukervalgte dataområdet. Brukeren må bruke minimeringsfunksjonen for å skjule popup-dataene.
- 5. Etter at minimering er aktivert vil systemstatusfeltet vise TROLL (dorge).
- 6. Hvis du velger Exit (Avslutt) men du viser dorgeelementet, vil dorgefunksjonen deaktiveres. Dorgeikonet vil vises ved siden av systemstatusfeltet inntil et annet ikon velges i rullefeltet.

Autopilot-skjermbilder

Oversikt over Autopilot-skjermbilder



VesselView er en displayforlengelse av autopilot- og styrespakfunksjonene. Alle funksjonene til disse styreenhetene kontrolleres via Mercury Marines autopilot-CAN-tastatur. VesselView viser om en modus er aktiv eller i standby. Popupvinduer som vises når fartøyet ankommer et kurspunkt og ber føreren om å bekrefte kursendring, og de viser tekstinformasjon om hvordan motoren og drivenhetene kan justeres for å oppnå maksimal effektivitet.

- Hvis du trykker på en knapp på autopilotens CAN-tastatur, vil VesselView som standard vise autopilot-skjermbildet.
- · Autopilot vises aktivt når denne funksjonen er slått på. Alle moduser og funksjoner kontrolleres med CAN-tastaturet.

Navigere i autopilot-skjermbildene

Autopilot-skjermbildene har et modifisert navigasjonssystem. Informasjonen vises på to sider med data. De eneste valgene som er tilgjengelige, er sideindikatorer og X.

- Side 1 inneholder grunnleggende autopilot-informasjon.
- Side 2 inneholder ytterligere navigasjonsdata.
- Bruk X for å skjule autopilot-data og vise autopilotmodus i systemstatusfeltet. Dette gjør at annen informasjon kan vises i det brukerspesifiserte dataområdet.



a - Siderb - Minimerer autopilot-data

Minimere autopilot

Når minimering er valgt i det brukerspesifiserte dataområdet, vil autopilotdataene forsvinne. Du kan velge å vise et begrenset antall elementer fra rullefeltet i det brukerspesifiserte dataområdet. De siste brukerspesifiserte dataene vil vises som standard.

 Rullefeltets alternativer begrenses til: Expand (utvid), ECO, Fuel Management (drivstoffstyring), Trip Log (tripplogg), Voltage (spenning), Navigation (navigasjon), Pressure (trykk), Temperature (temperatur), Tanks (tanker), Cruise (fartsholder), Genset og Settings (innstillinger).

MERK: De tilgjengelige elementene i rullefeltet baseres på hvilken motor som er valgt i oppsettveiviseren.

- Hvis ECO er aktivert og autopiloten er minimert, vil systemstatusfeltet vise AUTO (autopilot).
- Elementer i rullefeltet som ikke kan velges, vil vises i grått når autopilot er aktivert.
- Hvis det kommer opp et popup-varsel for autopiloten, eller brukeren trykker på en knapp på autopilotens CAN-tastatur, vil autopilot-data automatisk fylle det brukerspesifiserte dataområdet. Du må velge X for å skjule dataene.
- Systemstatusfeltet vil vise hvilken modus autopiloten er i: sporing, auto, kurspunktsekvens eller standby. Kurspunktsekvens vises i oransje i systemstatusfeltet. Alle andre moduser vises i grått.

Del 4 - Oppsett og kalibrering

Innhold

Navigere i innstillingsmenyen	42
Navigere i menyen	42
System	42
Språk	42
Om	43
Rorstasjon 1, enhet 1	43
Oppsettveiviser	43
Gjenopprett standardverdier	43
Nettverk	44
Simulate (simulering)	44
Tid	44
Fartøy	44
Tabs (trimror)	45
Tanker	45
Tankkalibrering	46
Hastighet	46
Styring	46
Sea Temp (vanntemperatur)	46
Dybdeavvik	47
Motorer	47
Engines Shown (motorvisning)	48
Engine model (motormodell)	48

	Limits (grenser)	48	
	Supported Data (støttede data)	49	
	ECO-modus	49	
	Fartsholder-/SmartTow-type	49	
	Trim	49	
Eas	yLink	49	
	Motor og girkasse	50	
	Turtallsynkronisering	50	
	Tanker	50	
Pref	feranser	51	4
	Summer	52	
	Bakgrunnsbelysning	52	
	Rullefelt	52	
	Databokser	52	
	Popup-vinduer	53	
	Autosyklusintervall	53	
	Enheter	53	
Alar	mer	53	
Tilpa	asningsfil	54	
	Eksportere	55	
	Import (importer)	55	
	Gjenopprett	55	

Navigere i innstillingsmenyen

Navigere i menyen

- 1. Trykk på sideknappen.
- 2. Trykk på høyre pilknapp flere ganger, til siste ikon er uthevet. Det siste ikonet er innstillingsmenyen.
- 3. Trykk på Enter-knappen.
- 4. Trykk på venstre eller høyre pilknapp for å navigere til sidene.
- 5. Trykk på Enter-knappen for å åpne menyen.
- 6. Etter at du har endret innstillingene trykker du på sideknappen flere ganger for å gå tilbake til innstillingsikonet.



System



Den følgende tabellen beskriver hvordan du navigerer i **innstillings-** menyen. En stjerne (*) angir at flere handlinger må utføres på det aktuelle punktet i menyen.

	System				
Språk >	Velg ønsket språk	—			
Om >	Vis programvareversjon	—			
Porstasion 1 onhot 1	Velg rorstasjonsposisjon >	Avbryt eller lagre og start på nytt			
	Velg enhetsposisjon >	Avbryt eller lagre og start på nytt			
Oppsettveiviser >	Next (neste) for å starte oppsettveiviser >	*			
	Alle innstillinger >	Valgt – prikk. Ikke valgt – tom			
Gjenopprett standard- verdier >	Motorbegrensninger >	Valgt – prikk. Ikke valgt – tom			
Torraio.	Alarmhistorikk >	Valgt – prikk. Ikke valgt – tom			
Nettverk >	Automatisk valg >	Kilder >	Valg av datakilde >	*	
Simulering >	På – hakemerke. Av – ikke hakemerke	*			
	Lokal tidsforskjell	—			
Tid >	Tidsformat >	12 eller 24 timer			
	Datoformat >	Mm/dd/åååå eller dd/mm/åååå			

Innstillingene kan endres når som helst ved bruk av **innstillings-** menyen. Alle nedtrekks- og sidemenyer kan navigeres i med HØYRE og VENSTRE pilknapp samt ENTER-knappen.

Språk

Velg hvilket språk du ønsker at VesselView skal bruke.

1. Trykk på ENTER-knappen når innstillingsikonet er uthevet. Innstillings- menyens skjermbilde vises.



2. Trykk på ENTER-knappen for å åpne sidemenyen for System- alternativer, og velg Language (Språk).



Om

Den gjeldende programvareversjonen av VesselView vises.

Rorstasjon 1, enhet 1

Still inn den unike identifikatoren for VesselView. Dette er viktig på båter med flere rorstasjoner eller VesselView-enheter, for å sikre at data overføres riktig over nettverket.

Oppsettveiviser

Et praktisk og brukervennlig konfigurasjonsverktøy. Oppsettveiviseren veileder deg gjennom de påkrevde båtinformasjonsvalgene, som avgjør hvilke funksjoner og alternativer som vil være tilgjengelig for føreren.

- Importere konfigurasjonen fra et mikro-SD-kort
- Motoroppsett
 - Velg motortype
 - Velg motormodell
 - Båten har styrespak, ja/nei
 - Velg antall motorer
- Visningsoppsettet avgjør hvilke motorer som skal vises av VesselView
- Enhetsoppsettet tilordner VesselViews identifikasjon og plassering
- Enhetsoppsettet avgjør hvilke måleenheter som skal benyttes (metrisk eller amerikansk standard). Måleenheter kan justeres når som helst ved å bruke menyen Preferences (Preferanser).
- Med tankkonfigurasjonen angir du tanktype, -kapasitet og -navn for tankene på båten
- Med hastighetsoppsettet velger du hvilken enhet som skal sende hastighetsdata til VesselView
- Fullfør oppsettveiviseren for å lagre alle valgene og gå tilbake til navigasjonsskjermbildet

Gjenopprett standardverdier

Setter brukeren i stand til å slette alle innstillinger, alarmhistorikken og alle motorbegrensninger.

Del 4 - Oppsett og kalibrering

MERK: Sletting av motorbegrensningene har ingen innvirkning på motorens Engine Guardian-system (overvåkingssystem). Motorbegrensninger stilles inn etter førerens ønske, og kan endres eller slettes når som helst.

Nettverk

Med nettverksinnstillingene kan brukeren velge ulike datakilder, skanne CAN-bussen og NMEA-systemet for installerte datarapporteringskomponenter (inndata og utdata) samt gjennomgå diagnostikkrapporter. Diagnostikken viser data om feil og overstyringer på CAN- og NMEA-nettverkene. Dette kan være nyttig for en teknisk spesialist ved diagnostisering av CAN- og NMEA-kommunikasjonsfeil. Enhetslisten (Device List) viser alle datarapporteringskomponenter som gjenkjennes på CAN-bussen og NMEA-stammen.

- Auto select (Automatisk valg) skanner fartøysnettverket og identifiserer alle kompatible enheter.
- Med Sources (kilder) kan brukeren velge hvilke enheter som skal overføre data til VesselView. Standardinnstillingen for alle elementer er VesselView.

Valg av datakilde		
GPS >	Alle data >	Auto
Fartøy >	Kurs, drivstofforhold, rorvinkel og trimror >	
Motor >	Babord og styrbord >	Temperatur, oljetemperatur, ladetrykk, oljetrykk, vanntrykk, turtall, generator, drivstofforhold, motortimer, planlagt generelt vedlikehold, trimstatus, feilindikatorlampe, motorytelse
Drivstofftank >	Babord og styrbord drivstofftank >	
Drivstofftank >	Babord og styrbord >	Drivstoffnivå og gjenværende drivstoff
Vanntank >	Vann >	Ferskvannsnivå
Fiskebrønn >	Fiskebrønn >	Fiskebrønnsnivå
Batteri >	#>	Batterispenning
Hastighet/dybde >	Pitothastighet og dybde >	Kilde
Logg/tidtaker >	Vannavstand >	Beregnet
Miljø >	Utetemperatur >	Kilde

Enhetslisten vil vise alle komponenter registrert i løpet av autovalg-prosessen.

- Diagnostikkalternativet viser gjeldende aktivitet og belastning på CAN-nettverkene.
- Magnetisk variasjon kan stilles inn på Auto, eller variasjonen kan økes (+) eller reduseres (–) med inntil 5 sifre, inkludert to desimaler.
- Med Smart Contextual Enabled (smart kontekstuell aktivert) kan visningen av digitale motorturtall i det brukervalgte dataområdet slås på eller av.
- · CAN H kan slås av for å feilsøke kommunikasjonsproblemer. Ved normal drift er denne funksjonen alltid på.

Simulate (simulering)

Simuleringsmodus fjerner VesselView fra nettverket og genererer tilfeldige data på skjermen. Dataene som da vises, skal ikke fortolkes som nøyaktige eller brukes for å navigere båten. Simulering kan brukes for å hjelpe føreren å gjøre seg kjent med VesselView før bruk på vannet.

Tid

Tidsinnstillingen kan endres gjennom å velge: lokal tid, 12-/24-timersformat, og datoformat.

"Større enn"-tegnet (>) angir at det finnes ytterligere menyalternativer. En stjerne (*angir at det finnes mer informasjon om det aktuelle menyelementet.

Fartøy





Med Vessel (fartøy) kan føreren tilordne kilden til trimrordata, konfigurere tanknavn og -kapasiteter, bestemme hastighetskilde, tilordne hastighet og sjøtemperatur, stille inn offset for dybdetransduser, motorkilde, antall drivstofftanker og samlet drivstoffkapasitet. Drivstoffkapasiteten kan også tilbakestilles etter fylling.

"Større enn"-tegnet (>) angir at det finnes ytterligere menyalternativer. En stjerne (*angir at det finnes mer informasjon om det aktuelle menyelementet.

	Fartøy			
	Kildo >	Styrbord kalibrering >	Kalibreringsvindu >	Tilbakestill, lagre eller avbryt
	Kilde >	Kalibrering av påhengsmotor >	Kalibreringsvindu >	Tilbakestill, lagre eller avbryt
Tanker >	Tanknavn og -posisjon >	Kalibrering >	Kalibreringsvindu >	Tilbakestill, lagre eller avbryt *
		Strategi eller GPS >	GPS >	Can P eller CAN H
Hastighet >	Hastighetskilde >	Pitot >	Pitotkilde >	Sensortype
		Skovlhjul >	Skovlhjulskilde >	Sensor – ny eller eldre
	Styrevinkelkilde >	Valg		
Other in a b	Vis >	Prikk – vist. Tom – skjult.		
Styring >	Reversert styring >	Prikk – ja. Tom – nei.		*
	Avvik >	Offset-alternativer >	Lagre eller avbryt	*
Vanntempera- tur >	Valg >			
Dybdeavvik >	Avvik >	Offset-alternativer >	Kalibrering >	Lagre eller avbryt

Tabs (trimror)

Trimrordatakilden kan velges med denne innstillingen. Trimrordatakilder: Trimror, TVM-enhet, PCM-enhet. Nedenfor finner du plasseringene til trimrorkildene.

- 1. PCM0 = styrbord/ytre motor
- 2. PCM1 = babord/ytre motor
- 3. PCM2 = midtre eller styrbord/indre motor
- 4. PCM3 = babord/indre motor
- 5. TVM = Pod-enhet
- 6. TAB = trimrormodul

Med alternativet Show (vis) kan du velge om trimrordata skal vises på skjermen. Med kryss = ja. Uten kryss = nei.

Ved bruk av trimrorkalibrering kan brukeren sette trimrorene i øvre eller nedre stilling og registrere prosentandelene. Dette er nyttig når du skal bestemme den sanne posisjonen for 0° trim – punktet der trimrorene står parallelt med båtbunnen. Riktig kalibrerte trimror vil vise den nøyaktige plasseringen med glidebryterne på skjermen.

Kalibrer trimrorene ved å trimme trimroret slik at det står parallelt med skroget, og noter avlesningen. Dette vil være den faktiske posisjonen for 0 %. Trim trimroret helt ned, og noter avlesningen. Dette vil være den faktiske posisjonen for 100 %. Velg "SAVE" (lagre) for å beholde de nye kalibrerte trimrordataene.

Tanker

Det finnes mange situasjoner der det kan være nødvendig å kalibrere en tank: tanken kan ha uregelmessig form, v-formet bunn eller sider med trinnvis utforming. Det kan også være nødvendig å ta hensyn til tankens vinkel når båten er på vannet. Flytesonder og sendere kan sende unøyaktige data til brukeren, noe som kan forårsake problemer med visning av drivstoffnivå og andre væskemengder. Den mest nøyaktige måten å kalibrere tanken på, er å starte med en tom tank med kjent kapasitet. Fyll på til 25 % av kapasiteten, og noter flytesondens eller senderens posisjon. Gjenta denne prosedyren i trinn på 25 %, og noter flytesondens eller senderens posisjon hver gang, til tanken er full.

Tankkonfigurasjon dekkes i oppsettveiviseren, men endringer kan gjøres når som helst.

Tankkalibrering

Tankkalibrering gjør det mulig for brukeren å justere tankavlesningene fra full til tom. Uthev en tank, og trykk på ENTER for å åpne kalibreringsskjermen.

Standardavlesningene befinner seg i andre kolonne, og kan velges ved å trykke på pilknappene. I det følgende eksempelet vet vi at drivstofftanken er full, men vi får en avlesning på 79 prosent av full tank. Velg knappen RECORD (registrer) i raden for 100 prosent. VesselView vil da betrakte en avlesning på 79 prosent som full tank. Avlesningene for halvfull og tom tank justeres deretter. Når brukeren vet hvor mye drivstoff som er i tanken, kan tankkalibrering benyttes for å korrigere måleravlesningen, slik at den samsvarer med den faktiske drivstoffmengden.

Hastighet

Hastighetsinnstillinger dekkes i oppsettveiviseren, men valg av GPS-, pitot- og skovlhjulskilder kan endres ved bruk av denne menyen. Alternativene er strategi og GPS. Hvis fartøyet er utstyrt med en GPS som er tilkoplet CAN-nettverket, skal dette alternativet velges. Hvis fartøyet er utstyrt med en pitotsensor og/eller et skovlhjul, skal dette alternativet velges. En hastighetsstrategi som bruker pitotsensorer og skovlhjul omtales senere i denne delen.

Du kan velge GPS og GPS-kilde, CAN P- eller CAN H-nettverket som hastighetskilde. Du kan også velge en strategi som bruker pitotsensor og/eller skovlhjul. Velg pitot eller skovlhjul for å vise et utvalg kilder.

Posisjonene til PCM-alternativene vises i den følgende illustrasjonen:



- a PCM0
- b PCM1
- c PCM2
- d PCM3

Terskelen for hastighet gjennom vann (STW – speed-through-water) er den omtrentlige overgangshastigheten der beregningene går over fra å bruke skovlhjul til en annen kilde – GPS eller pitot. Standardhastigheten kan endres ved å velge feltet og bruke tastaturet på skjermen for å legge inn en ny verdi.

Styring

Du kan velge at styrekildedata skal komme fra PCM- eller TVM-modulen. Alternativene omfatter visning av data på skjermen, speile inndata for styring og opprette en avviksvinkel for styringen.

Alternativet Invert steering (speile styring) er nyttig når VesselView vender bakover. I en slik situasjon vil styredata samsvare med retningen som føreren ser i.

Steering Offset (styreavvik) benyttes for å justere utenbordsmotoren, hekkaggregatet eller innenbordsmotoren til 0°. Hvis drivenheten er plassert i 90 graders vinkel i forhold til skroget, er det mulig at styrevinkelen ikke samsvarer med styresensoren på drivenheten. Korriger for dette avviket ved å velge fanen Offset (avvik). Boksen Steering Angle Calibration (styrevinkelkalibrering) åpnes. Velg null-knappen i raden Calibrated (kalibrert) for å ta i bruk avviket. Merk: Avviket endres ikke på skjermindikatoren før du har trykket på knappen SAVE (lagre).

Sea Temp (vanntemperatur)

Avhengig av hvilken vanntemperatursender fartøyet er utstyrt med, kan brukeren velge datakilden. PCM-alternativene gjelder for fartøyer som er utstyrt med en SmartCraft-sensor. Airmar®-alternativene gjelder for fartøyer der sensoren er koplet til en 4-pinners diagnostikkopling på motoren. Tabellen viser posisjonen til motoren som brukes for å overføre temperaturdata til VesselView.

	SmartCraft-sensor		Airmar-sensor	
PCM0	Ytre motor på styrbord side	Airmar0	Ytre motor på styrbord side	
PCM1	Ytre motor på babord side	Airmar1	Ytre motor på babord side	
PCM2	Indre eller midtre motor på styrbord side	Airmar2	Indre motor på styrbord side	
PCM3	Indre motor på babord side	Airmar3	Indre motor på babord side	

Dybdeavvik

Dybdeavvik er avstanden fra dybdemåleren til den faktiske vannlinjen. Standardinnstillingen for offset er 0,0 ft. For å stille inn et offset nedenfor dybdemåleren, må du trekke fra dybdeavviket. Dersom du ønsker et avvik ovenfor dybdemåleren, legger du til dybdeavviket.



- a Dybdemåler
- Dersom du ønsker et avvik nedenfor dybdemåleren, trekker du fra dybdeavviket.
- c Ingen avvik. Avstand fra dybdemåler til bunn.
- d Dersom du ønsker et avvik ovenfor dybdemåleren, legger du til dybdeavviket.

Motorer





56818

Med alternativet for motorer kan du stille inn motortype og -modell. Motorbegrensninger kan stilles inn med minimums- og maksimumsverdier for driftsparametre. Valg av støttede dataelementer kan slås på og av ved bruk av denne menyen. Innstillinger for Øko-modus, fartsholder, Smart Tow og trim justeres ved bruk av **Engines (Motorer)-** menyens **innstillinger**. "Større enn"-tegnet (>) angir at det finnes ytterligere menyalternativer.

Motorer				
	Babord: Prikk – ja. Uten prikk – nei.			
Viste motorer >	Velg >	Styrbord: Prikk – ja. Uten prikk – nei.		
Motormodell >	Velg			
Grenser >	Turtall >	Alternativer for min., maks. og ad- varsler >	Tilbakestill, lagre eller avbryt	

Motorer				
	Drivstofforhold >	Styrbord eller babord >	Alternativer for min., maks. og ad- varsler >	Tilbakestill, lagre eller avbryt
	Kjølevæsketemperatur >	Alternativer for min., maks. og ad- varsler >		
	Oljetemperatur >	Alternativer for min., maks. og ad- varsler >	Tilbakestill, lagre eller avbryt	
	Oljetrykk >	Alternativer for min., maks. og ad- varsler >	Tilbakestill, lagre eller avbryt	
	Vanntrykk >	Alternativer for min., maks. og ad- varsler >	Tilbakestill, lagre eller avbryt	
	Batterispenning >	Alternativer for min., maks. og ad- varsler >	Tilbakestill, lagre eller avbryt	
	Innsugningstemperatur >	Styrbord eller babord >	Alternativer for min., maks. og ad- varsler >	Tilbakestill, lagre eller avbryt
	Ladetrykk >	Styrbord eller babord >	Alternativer for min., maks. og ad- varsler >	Tilbakestill, lagre eller avbryt
	Giroljetrykk >	Styrbord eller babord >	Alternativer for min., maks. og ad- varsler >	Tilbakestill, lagre eller avbryt
	Giroljetemperatur >	Styrbord eller babord >	Alternativer for min., maks. og ad- varsler >	Tilbakestill, lagre eller avbryt
	Faktisk gir >	Prikk – ja. Tom – nei.		
	Ladetrykk >	Prikk – ja. Tom – nei.		
	Drivstofftrykk >	Prikk – ja. Tom – nei.		
	Giroljetrykk >	Prikk – ja. Tom – nei.		
	Giroljetemperatur >	Prikk – ja. Tom – nei.		
Støttede data >	Belastningsprosent >	Prikk – ja. Tom – nei.		
	Manifoldtemperatur >	Prikk – ja. Tom – nei.		
	Oljetrykk >	Prikk – ja. Tom – nei.		
	Oljetemperatur >	Prikk – ja. Tom – nei.		
	Gassprosent >	Prikk – ja. Tom – nei.		
	Vanntrykk >	Prikk – ja. Tom – nei.		
	Drivstofføkonomiens sta- bilitet >	Tast inn data		
	Turtallstabilitet >	Tast inn data		
~ .	Turtallvindu, minimum >	Tast inn data		
Øko-modus >	Turtallvindu, maksimum >	Tast inn data		
	Nærhet av turtallmålverdi >	Tast inn data		
	Nærhet av trimmål >	Tast inn data		
Fartsholder-/Smart- Tow-type >	Turtall – auto, turtall eller hastighet			
Trim >	Vis – babord og styrbord >	Har trim: Prikk – ja. Uten prikk – nei.	Kalibreringsdata >	Tilbakestill, lagre eller avbryt

Engines Shown (motorvisning)

Viste motorer dekkes i oppsettveiviseren, men visningsalternativer kan endres i innstillingene i menyen **Engines (Motorer)** når som helst. VesselView kan vise inntil to motorer, avhengig av hvor mange motorer som ble valgt i oppsettveiviseren. Brukeren kan velge hvilke motorer som skal vises. Du kan velge hvilke motorer som skal vises på VesselView, ved å avmerke eller fjerne avmerkingen for en motor.

Engine model (motormodell)

Med motormodellinnstillingene kan brukeren endre motorpakkens beskrivelser. Motormodeller dekkes i oppsettveiviseren, men endringer kan gjøres når som helst. Alle endringer som gjøres her, kan gjøre andre innstillinger og visningsalternativer utilgjengelige i VesselView. Bruk dreieknotten for å bla gjennom motorlisten, og trykk på knotten for å gjøre et valg.

Limits (grenser)

Med Limits (grenser) kan du stille inn spesifikke områder for mange motordataparametere, som: turtall, kjølevæsketemperatur, oljetemperatur, batterispenning og trykkforsterkning. Endring av grensene vil ikke ha innvirkning på motorpakken eller de programmerte funksjonene i Mercury Engine Guardian. De faktiske motorgrensene bestemmes av motorens fabrikkprogrammerte kontrollmodul.

Innstilling	Beskrivelse	
Min:	Nederste verdi i grafen på skjermen	
Maks:	Øverste verdi i grafen på skjermen	
Varsel – lavt:	Verdien øverst i den nedre, røde delen av grafen på skjermen	
Varsel – høyt:	Verdien nederst i den øvre, røde delen av grafen på skjermen	

Supported Data (støttede data)

I Supported Data (støttede data) kan brukeren velge hva slags motor- og drivenhetsinformasjon som skal vises på skjermen. Databoksene er avkrysset på forhånd basert på den valgte motormodellen, men kan endres når som helst. Støttede data varierer fra motor til motor.

ECO-modus

Med øko-modusinnstillingene kan du justere oppdateringsintervaller for drivstofføkonomi og turtallvisning samt justere ønsket turtallområde og nøyaktigheten på turtall- og trimmål. Standardverdiene er basert på motormodellen valgt i menyen for valg av motormodell. Se **Del 3 – Øko-modus** for ytterligere informasjon.

Fartsholder-/SmartTow-type

Med innstillingene for fartsholder-/SmartTow-type kan brukeren velge fra hvilken kilde VesselView skal motta hastighetsdata: GPS, turtall eller auto. Standardinnstillingen er auto. VesselView overvåker data fra hastighetskildevalget som ble gjort i oppsettveiviseren.

Trim

Med triminnstillingene kan brukeren velge hvilken motors eller drivenhets trimposisjon som skal vises på VesselViewskjermen. Når trim ikke er avkrysset i **innstillings-** menyen, erstattes trimvisningen på skjermen av en annen databoks.

Med triminnstillingene kan du også kalibrere trimvisningsområdet til en drivenhet eller motor. VesselView viser en gradert skala i den brukervalgte databoksen samt en gradert glidebryter nederst på skjermen. Prosentverdier for trim vises med de lysegrå markørene. Tilt vises med de mørkere markørene. Den hvite linjen i fremstillingen viser faktisk trimposisjon.

Ved bruk av kalibreringsvinduet kan prosentverdier for trim finjusteres slik at de samsvarer bedre med de faktiske grensene i trimstatusfeltene på skjermen.

Punktet der trimområde og tiltområde møtes, er punktet der trim blir tilt. Dette overgangsprosentpunktet kan justeres slik at det samsvarer mer nøyaktig med posisjonen til glidebryteren i trimskalavisningen.

EasyLink





56819

På fartøyer med SC 100-målere må EasyLink aktiveres (prikk) i VesselView for at data skal kunne mottas ved SC 100måleren.

EasyLink			
	Motor og girkasse >	Babord eller styrbord: På – med prikk. Av – ingen prikk	
	Turtallsynkronisering >	Babord eller styrbord: På – med prikk. Av – ingen prikk	
	Drivstofftank 1 >	Babord eller styrbord: På – med prikk. Av – ingen prikk	
Babord, styrbord >	Drivstofftank 2 >	På – med prikk. Av – ingen prikk	
	Oljetank >	På – med prikk. Av – ingen prikk	
	Ferskvann >	På – med prikk. Av – ingen prikk	
	Spillvannstank >	Gråvannstank 1, Sortvannstank 1: På med prikk. Av – ingen prikk	

Med EasyLink-innstillingene kan målerens koplinger på VesselView-ledningsbunten benyttes for å overføre data til Linkmålerne ved rorstasjonen. Fire Link-målerkoplinger på VesselView-ledningsbunten er merket: SYS LINK STBD (systemkopling styrbord) og SYS LINK PORT (systemkopling babord).

Babord og styrbord Link-koplinger kan velges for å overføre data fra kilder som ikke er de samme som Linkkoplingsmerkene på ledningsbunten. Dette kan være nyttig når lignende målere befinner seg utenfor Link-målerkoplingens hunnkopling på skjøteledningsbunten.



Eksempel på EasyLink-koplinger på VesselView-ledningsbunt

Motor og girkasse

Du kan velge å vise motor- og transmisjonsdata på en kompatibel Link-måler ved å velge ledningsbuntkoplingen som skal benyttes for å overføre dataene.

Turtallsynkronisering

Med turtallsynkronisering kan flere motorer synkroniseres til samme turtallnivå ved bruk av SYNC-knappen på CANtastaturet. Hvis fartøyet er utstyrt med en SYNC-koplingsmåler, kan brukeren se at nålen beveger seg til synkronisering oppnås. Standardplasseringen til Link-ledningsbunten er BABORD for denne måleren. PORT (babord) skal alltid være krysset av.



Tanker

Under tankoppsettet ble det lagt inn informasjon som definerte de enkelte tankenes plassering, navn og kapasitet. Med Link-målerinnstillingene kan brukeren velge hvilke ledningsbunter som skal overføre data fra den valgte tankfanen. Tankfaner merket med pil angir at tanken ble definert under tankoppsettet i menyen **Vessel Settings (Fartøysinnstillinger)**, og den kan tilordnes en EasyLink-plassering.

Preferanser





Menyen **Preferences (Preferanser)** kan brukes for å stille inn lydnivåer, endre bakgrunnsbelysning, aktivere elementer i rullefelt, fylle inn databokser, tilpasse popup-skjermer og velge måleenheter.

"Større enn"-tegnet (>) angir at det finnes ytterligere menyalternativer.

Preferanser			
Summer >	Lydnivåer, tastatur – av, stille, normal, høy	_	
Summer	Lydnivåer, alarm: På – med prikk. Av – ingen prikk	—	
	Nivå >	Velg 0 % – 100 %	
Bakarupashalyaning >	Nattmodus >	På – med prikk. Av – ingen prikk	
	Nettverksoppdatering >	På – med prikk. Av – ingen prikk	
	Lokal forsterkning >	Inngangsverdi 0 % – 100 %	
	Forsinkelse for automatisk skjuling >	Velg 5, 10, 15 eller 20 sekunder	
		X-Pand: På – med prikk. Av – ingen prikk	
		Temperaturer: På – med prikk. Av – ingen prikk	
		Trykk: På – med prikk. Av – ingen prikk	
		Spenning: På – med prikk. Av – ingen prikk	
		Drivstoff: På – med prikk. Av – ingen prikk	
		Tanker: På – med prikk. Av – ingen prikk	
		Avansert: På – med prikk. Av – ingen prikk	
Pullofolt >		Ytelse: På – med prikk. Av – ingen prikk	
	Elementvisning >	Trim og trimror: På – med prikk. Av – ingen prikk	
		Tripplogg: På – med prikk. Av – ingen prikk	
		Navigasjon: På – med prikk. Av – ingen prikk	
		Generator: På – med prikk. Av – ingen prikk	
		Øko-modus: På – med prikk. Av – ingen prikk	
		Autopilot: På – med prikk. Av – ingen prikk	
		Fartsholder: På – med prikk. Av – ingen prikk	
		Dorgekontroll: På – med prikk. Av – ingen prikk	
		SmartTow: På – med prikk. Av – ingen prikk	

Preferanser			
Databokser >	MERK: De tilgjengelige databoksene avhenger av motorpakken. Velg alternativene som du ønsker å vise.	_	
	Advarsler >	På – med prikk. Av – ingen prikk	
Popup vinduor >	Styrespaksystem >	På – med prikk. Av – ingen prikk	
Fopup-villader >	Trim >	På – med prikk. Av – ingen prikk	
	Popup-tid for trim >	Velg 2, 5 eller 10 sekunder	
Autosyklusintervall >	Velg 1, 5 eller 10 sekunder	—	
	Avstand – nm, km eller mi	—	
	Avstand liten – ft, m eller yd	—	
	Hastighet – kn, kph eller mph	—	
	Vindhastighet – kn, kph, mph eller m/s	—	
	Dybde – m, ft eller fa	_	
	H.o.h. – m eller ft	_	
Enheter >	Kurs – °M eller °T	—	
	Temperatur – °C eller °F	—	
	Volum – I eller gal	—	
	Økonomi – avstand/volum, volum/avstand, mpg, g/mi, km/l eller liter/100 km	—	
	Trykk – inHg, bar, psi eller kPa	—	
	Barometertrykk – inHg, mb eller hPa	—	

Summer

Med innstillingene for summeren kan brukeren stille inn lydnivå på tastaturtrykk. Pipelyden er en akustisk bekreftelse på at du har gjort et valg.

Lydnivået på alarmer kan slås på og av i denne fanen. Alle alarmer vil vises på VesselView-skjermen, uansett alarmlydstatus. Tilpassede alarmlydinnstillinger vil kun gjelde alarmer som ikke kommer fra Mercurys Guardian-system. Eksempel: lavt drivstoffnivå.

Bakgrunnsbelysning

Du kan endre bakgrunnsbelysningen med denne menyen.

- Skjermens lysnivå kan endres fra 10 % til 100 % i trinn på 10 %.
- Du kan velge nattmodus for bedre synlighet når det er mørkt eller lite lys.
- Nettverksoppdatering vil vise alle Link-målere og enheter som er tilkoplet VesselView, ved samme prosentnivå som brukeren velger i fanen Level (nivå).
- Lokal forsterkning kan bare brukes for å justere VesselView-skjermen uavhengig av andre skjermer og målere, selv om du har krysset av i boksen for nettverksoppdatering. Under noen lysforhold kan VesselView-skjermen være for lys til at den er behagelig å se på, mens det kan være nødvendig å opprettholde lysstyrken på andre skjermer og målere. Følg disse anvisningene for å bruke lokal forsterkning på VesselView-skjermen:
 - a. Velg Level (nivå), og velg en lysstyrkeprosent.
 - b. Velg Local gain (lokal forsterkning), og legg inn prosentandelen du valgte i trinn a. Trykk deretter på OK.
 - c. Sett nivåalternativet tilbake på **100 %**. VesselView-skjermen vil dempes, mens lysstyrken på alle nettverksenheter og -målere opprettholdes.
 - Sett på full lysstyrke på VesselView-skjermen igjen ved å velge Local gain (lokal forsterkning) og taste inn 100.
 Velg OK.
 - e. Velg fanen Level (nivå), og velg en annen prosentandel enn 100. Trykk på Enter. Velg **100 %**, og enheten vil gå tilbake til en lysstyrke på 100 %.

Rullefelt

Med rullefeltinnstillingene kan du velge en visningsvarighet på 5–30 sekunder før rullefeltet minimeres, hvis du ikke har gjort noen valg.

Med funksjonen for visning av elementer på rullefeltet kan du velge å vise elementer i rullefeltmenyen nederst i VesselView-skjermen, ved å krysse av for dem. Rullefeltelementene er avkrysset på forhånd basert på motormodellen som ble valgt i oppsettveiviseren. Alle rullefeltelementer kan imidlertid velges eller velges bort når som helst.

Databokser

Databoksene viser inntil tre dataelementer på skjermen.

Antall databokser kan økes fra én til tre, avhengig av hvilke valg du gjør i innstillingsmenyen. Når én databoks vises, vil den vises øverst til venstre i skjermen. Hvis alternativet for flere databokser vises i grått, brukes all den tilgjengelige plassen for øyeblikket av VesselView. Følg anvisningene nedenfor for å frigi plass på skjermen.

For å aktivere nok en databoks, må du gå inn i innstillingsmenyen. Velg Vessel>Tabs>Show (Fartøy>Ror>Vis). Ta bort avkrysningen for alternativet Show (Vis) for å fjerne rordata fra skjermen. Dette skjermområdet vil erstattes av den andre databoksen.

For å aktivere en tredje databoks, må du gå inn i innstillingsmenyen. Velg Engines>Trim>Show (Motorer>Trim>Vis). Ta bort avkrysningen for alternativet Show (Vis) for å fjerne trimdata fra skjermen. Dette skjermområdet vil erstattes av den tredje databoksen.

MERK: Du kan ikke tilbakestille verdien i databoksen Fuel Used (Drivstoff brukt). Drivstoff brukt vises som FULUSD, og er en verdi som vil fortsette å øke gjennom skjermens levetid. Kun en hovedtilbakestilling vil slette verdien for brukt drivstoff. I stedet for å vise boksen for brukt drivstoff, kan du velge databoksen Fuel Used Trip (Drivstoff brukt på tripp). Du finner tilbakestillingsprosedyren ved å velge ikonet Trip Log (Tripplogg) i rullefeltet. Velg RESET (tilbakestill) i det brukervalgte dataområdet for å slette verdier på skjermen. Drivstoff brukt på tripp vises som FULTRP, og kan tilbakestilles så ofte du ønsker med denne fremgangsmåten.

Popup-vinduer

Ved bruk av menyvalget for popup-vinduer kan du velge hvilke typer popup-vinduer som skal vises på skjermen. Popupvinduer omfatter advarsler, styrespakinformasjon og triminformasjon.

Styrespakvarsler vil vises i systemstatusfeltet nederst i skjermen, og gir føreren informasjon om at autopilotfunksjonen er aktivert.

Ved bruk av avkrysningsboksen for advarsler kan brukeren vise motorfeil i full størrelse i det brukervalgte dataområdet, ved å krysse av for dem. Hvis du ikke krysser av for en feil, vil den vises i systemstatusfeltet nederst til venstre i skjermen.

Autosyklusintervall

Med autosyklusintervallet kan du velge hvor lenge data skal vises i det brukervalgte dataområdet. Alternativene er 1, 5 og 10 sekunder.

Enheter

Måleenhetene kan endres separat. Brukeren kan velge mellom amerikansk standard, metrisk eller nautisk.

Alarmer





Med Alarm-funksjonen kan du kontrollere historikken til alle alarmer, slå en spesifikk alarm av eller på, eller vise alle alarmer. Bruk pilknappene for å utheve alternativet. Trykk på Enter-knappen for å aktivere eller deaktivere alarmen.

	Alarmer			
	Alarmlogg	Viser Legacy-alarmer	MERK: Se teksten etter tabellen.	
	MERK: L skal kuni Grunt va Dypt var	MERK: Disse innstillingene må være aktivert for at alarmer skal kunne mottas.		
		Grunt vann: På – med prikk. Av – ingen prikk		
		Dypt vann: På – med prikk. Av – ingen prikk		
		Rasjonalitetsfeil for hastighet gjennom vann: På – med prikk. Av – ingen prikk		
		Lavt drivstoffnivå: På – med prikk. Av – ingen prikk		
			Lavt drivstoffnivå babord: På – med prikk. Av – ingen prikk	
			Høyt drivstoffnivå babord: På – med prikk. Av – ingen prikk	
Alarmir		Drivstontanker >	Lavt drivstoffnivå styrbord: På – med prikk. Av – ingen prikk	
	Alarminnstillinger >		Høyt drivstoffnivå styrbord: På – med prikk. Av – ingen prikk	
Aldiniei >		Olistankor	Lavt oljenivå: På – med prikk. Av – ingen prikk	
			Høyt oljenivå: På – med prikk. Av – ingen prikk	
		Family and the last	Lavt ferskvannsnivå: På – med prikk. Av – ingen prikk	
			Høyt ferskvannsnivå: På – med prikk. Av – ingen prikk	
		Gråvanstanker >	Lavt gråvannsnivå: På – med prikk. Av – ingen prikk	
			Høyt gråvannsnivå: På – med prikk. Av – ingen prikk	
		Sortvannstanker >	Lavt sortvannsnivå: På – med prikk. Av – ingen prikk	
			Høyt sortvannsnivå: På – med prikk. Av – ingen prikk	
		Fiskebrønnstanker >	Lavt fiskebrønnsnivå: På – med prikk. Av – ingen prikk	
			Høyt fiskebrønnsnivå: På – med prikk. Av – ingen prikk	
	Vis alle rorstasjonsalarmer	På – med prikk. Av – ingen prikk		

I **Alarmhistorikk**: Trykk inn og hold knappen **PAGES (sider)**. Det vises et popup-vindu som gir deg alternativet for å slette alle feil. Velg dette, og historikken slettes. Alarmhistorikk og -data kan ikke lagres eller overføres fra VesselView-enheten. **Alarminnstillinger** kan brukes for å velge og endre parametere: minimum og maksimum samt når systemet skal avgi en alarm.

Avmerkingsboksen Show all Helm alarms (Vis alle rorstasjonsalarmer) kan slås på (med prikk) eller av (ingen prikk).

Tilpasningsfil





Ved bruk av menyen **Personality Settings (Fartøystilpasning)** kan brukeren eksportere eller importere en fartøystilpasning. Fartøystilpasninger er filer som brukes av båtbyggere og -eiere for å stille inn alle preferanser og innstillinger i VesselView, for å optimalisere systemene ombord. Porten for mikro-SD-kortet brukes for å overføre filer fra og til VesselView. Importerbare fartøystilpasninger på mikro-SD-kortet vil registreres av VesselView, og brukeren kan bla gjennom listen og velge riktig fartøystilpasning. Mikro-SD-kortet må være satt inn i VesselView for at du skal kunne eksportere en fartøystilpasningsfil.

Alternativet for gjenoppretting kan bare benyttes av installatører med riktig opplæring for å gjenopprette originalutstyrsprodusentens innstillinger. En VesselView-enhet som er konfigurert av en båtprodusent eller forhandler, inneholder en fil som er spesifikk for fartøyet og som kan brukes for å tilbakestille enheten til de konfigurerte innstillingene. Ta kontakt med en autorisert forhandler dersom det er behov for dette.

Tilpasningsfil		
	Eksporter >	Til ny fil
Tilpasningsfil >	Importer >	En egnet fil må finnes på SD-kortet
	Gjenopprett >	MERK: Brukes kun av teknikere med riktig opplæring.

Eksportere

Velg alternativet Export (Eksporter) for å eksportere tilpasningsfilen fra VesselView. Det vil vises et vindu som spør om du vil eksportere fartøystilpasningen. Dette oppretter en fil som inneholder alle innstillinger og preferanser i VesselView. Denne filen kan senere importeres for å tilbakestille VesselView til den aktuelle tilpasningen.

Import (importer)

For å importere en fartøystilpasningsfil må mikro-SD-kortet være satt inn i VesselView. Velg Import (Importer), og velg en fartøystilpasning. Alle fartøystilpasninger på SD-kortet må ligge i rotkatalogen, ikke i en mappe. Du kan også importere en fartøystilpasningsfil i løpet av oppsettveiviseren.

Gjenopprett

Alternativet for gjenoppretting kan bare benyttes av installatører med riktig opplæring for å gjenopprette originalutstyrsprodusentens innstillinger. En VesselView-enhet som er konfigurert av en båtprodusent eller forhandler, inneholder en fil som er spesifikk for fartøyet og som kan brukes for å tilbakestille enheten til de konfigurerte innstillingene. Ta kontakt med en autorisert forhandler dersom det er behov for dette.

Merknader:

Del 5 - Varselalarmer

Innhold

Advarsler – feil og alarmer	58	Dybdealarm
Kritisk drivstoffalarm	. 58	

Advarsler – feil og alarmer

Alle Mercury-advarsler – feil og alarmer – vil vises uansett hvilket skjermbilde som vises når alarmen inntreffer. Når en alarm aktiveres, vil systemstatusfeltet vise advarselens tekst og ikon. Feilene vil vises i fullskjermvisning sammen med den beskrivende korte teksten, den lange teksten og handlingsteksten.

- Når det oppstår en feil:
 - a. Systemstatusfeltet blir rødt og viser varselikonet og -teksten.



- b. Feil for drivstoff og dybde vil ha ytterligere alternativer, og beskrives i Kritisk drivstoffalarm og Dybdealarm.
- c. En nivå 3-feil (trim, navigasjon, ECO, drivstoff) kan slås av og på av brukeren i innstillingsmenyen. Standardtilstanden er på. Hvis feilen slås av i innstillingsmenyen, vil feilene bare vises i systemstatusfeltet.
- d. Alle nivå 4-feil (overvåking) vil alltid vises, uansett hva som er valgt i innstillingsmenyen.
- e. Hvis feilen er forbundet med utslippskontrollsystemet, vil motorikonet vises i systemstatusfeltet.
- Når brukeren velger en feil i det brukervalgte dataområdet:
- a. Feiloverskriften og varselikonet vil vises øverst.
- b. En kort, beskrivende tekst og feilplasseringen (motor) vil vises under overskriften.
- c. Hvis det foreligger mer enn én feil, kan du trykke på knappen PAGES (sider) for å vise feilene. Bruk pilknappene for å navigere til hver enkelt feil.



- a Feiltittel med varselikon
- b Kort eller lang tekstbeskrivelse
- c Motorfeilplassering
- d Handlingstekst
- e Antall feil

Kritisk drivstoffalarm

Drivstoffalarmen kontrolleres av VesselView (via Settings>Alarms>AlarmSettings> (Innstillinger>Alarmer>Alarminnstillinger>)), ikke av motorens ECM/PCM.

- Varslingsegenskaper og drivstoffadvarselsnivåer kan stilles inn i innstillingsmenyen.
- Hvis brukeren har valgt å vise drivstoff som et konstant datafelt på plassering nr. 2 (se **Displayet plassering og beskrivelser**), vil drivstoffdatafeltet vise advarselen.
- · Varselikonet vil erstatte drivstoffikonet, og datafeltet vil forbli rødt.
- Hvis brukeren ikke har valgt å vise drivstoff som et konstant datafelt (plassering nr. 2), men det er aktivt som en advarselsfeil, vil systemstatusfeltet vise et rødt felt og teksten FUEL (drivstoff).
- Brukeren kan også velge å vise drivstoffadvarselen som et popup-vindu i det brukervalgte dataområdet i innstillingsmenyen. Trykk på X for å minimere drivstoffnivåalarmen. Feilen vil fremdeles vises på ett av to steder, avhengig av oppsettet for skjermen.

Dybdealarm

Dybdealarmen kontrolleres av VesselView (via Settings>Alarms>AlarmSettings> (Innstillinger>Alarmer>Alarminnstillinger>)), ikke av motorens ECM/PCM.

- · Varslingsegenskaper og dybdeadvarselsnivåer kan stilles inn i innstillingsmenyen.
- Hvis brukeren har valgt å vise dybde som et konstant datafelt på plassering nr. 1 (se Displayet plassering og beskrivelser), vil dybdedatafeltet vise advarselen.
- Varselikonet vil erstatte dybdeikonet, og datafeltet vil forbli rødt.

- Hvis brukeren ikke har valgt å vise dybde som et konstant datafelt (plassering nr. 1), men det er aktivt som en advarselsfeil, vil systemstatusfeltet vise et rødt felt og teksten DEPTH (dybde).
- Brukeren kan også velge å vise dybdeadvarselen som et popup-vindu i det brukervalgte dataområdet i innstillingsmenyen. Trykk på X for å minimere dybdealarmen. Feilen vil fremdeles vises på ett av to steder, avhengig av oppsettet for skjermen.