INNHOLD

Del 1 - Komme i gang

VesselView 7 – Oversikt	2
Betjeningsorganer foran	2
Bruk av betjeningsorganer foran	2
Bakpanel	3
VesselView 7-displayet - plassering og beskrivelser	3
Trykke- og sveipeområder	4
Berøringssensitive områder	5
Sveipeområder	6
Slik oppdaterer du VesselView 7-programvaren	7

Sikkerhetskopier kurspunkter, ruter og kurser	7
Skaffe den nyeste programvaren	8
Oppgradere VesselView	8
Kalibrering av berøringsskjerm	9
Vedlikehold	10
Rengjøre skjermen	10
Rengjøring av mediespor	10
Fastklemte knapper	10

Del 2 - Startsskjermbilder og oppsettveiviser

12
12
13
13
14
14
15
15
17
8

Oppsett av datakilde	18 20
Skjermbilder	
Oppstart	23
Motor av, tenning på	23
Motor går på tomgang	
Feil på motoren	24
Feilnavigering	
Planlagt vedlikehold av motoren	24
Systemskann – skannerapport	25
Kommunikasjonsfeil	26

Del 3 - Oversikt over og bruk av skjermbildene

Systemstatusfeltets funksjoner	. 28
Navigere i datafeltene	. 29
Forstørre datafelter	. 29
Autosyklus	. 30
Rullefeltfunksjoner	. 30
Rullefeltet – aktivering og navigasjon	. 30
Brukervalgt dataområde	. 30
Rullefeltikoner	. 31
Økonomimodus	31
ECO-modus	. 31
ECO-modus – minimums- og maksimumsverdier	. 32
ECO-målverdier for turtall og trim	. 32
Målfarger	. 32
ECO-navigering	. 33
ECO – oppfrisking	. 33
Minimer	. 34
Endre ECO-målverdier	. 34
Endre standardmålverdier	. 34
SmartTow-modus	. 35
SmartTow	. 35
SmartTow-målverdier	. 35

Brukervalgt SmartTow-dataområde	
Navigasjon	36
Lagre	37
Opprette egentilpasset startprofil	38
Fartsholdermodus	38
Cruisekontroll	
Dataområde for fartsholder	
Endring av konstant dataområde	39
Fartsholder – brukervalgt dataområde	39
Fartsholder – navigering	39
Autopilotmodus	40
Oversikt over Autopilot-skjermbildet	40
Navigere i autopilot-skjermbildene	40
Minimere Autopilot	40
Dorgekontrollmodus	41
Dorgekontroll	41
Dorgekontroll-dataområde	41
Endring av konstant datafelt	41
Dorgekontroll – Brukerspesifisert dataområde	41
Dorgenavigering	41

Del 4 - Oppsett og kalibrering

Navigere i innstillingsmenyen	44
Navigere til innstillingsmenyen	44
System	44
Preferanser	
Fartøv	45
SmartCraft	45

EasyLink	47
Alarmer	47
Enheter	47
Nettverk	47
Tilpasningsfil	

Del 5 - Varselalarmer

Kritisk drivstoffalarm

Del 1 - Komme i gang

Innhold

VesselView 7 – Oversikt 2	
Betjeningsorganer foran 2	
Bruk av betjeningsorganer foran 2	
Bakpanel	
VesselView 7-displayet – plassering og beskrivelser	
Trykke- og sveipeområder 4	
Berøringssensitive områder 5	
Sveipeområder 6	
Slik oppdaterer du VesselView 7-programvaren	

Sikkerhetskopier kurspunkter, ruter og kurser	7
Skaffe den nyeste programvaren	8
Oppgradere VesselView	8
Kalibrering av berøringsskjerm	9
Vedlikehold	10
Rengjøre skjermen	10
Rengjøring av mediespor	10
Fastklemte knapper	10

VesselView 7 – 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 7 er et omfattende informasjonssenter som kan vise båtinformasjon for opptil fire bensin- eller dieselmotorer. VesselView overvåker og rapporterer kontinuerlig driftsdata samt detaljert informasjon som vanntemperatur 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 displaytekst kan vises om hvordan motorene 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 til å oppgradere til den siste programvareversjonen. 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.

Betjeningsorganer foran



- a Berøringsskjerm
- b MERKE-MENY-tast
- c STBY-AUTO-tast
- d Exit-tast (Avslutt)
- e Dreieknott (trykk for Enter-funksjon)
- GÅ TIL–SIDER-tast
- g ZOOM INN/UT-MOB (mann overbord)
- h Strøm-lysstyrke
- i Kortleserluke

Bruk av betjeningsorganer foran

Berøringsskjerm: Skjermen på VesselView 7 har flere områder som er berøringssensitive. Disse kan betjenes med en berøring eller med en vertikal eller horisontal sveipebevegelse.

MERKE–MENY: MERKE–MENY har to funksjoner, avhengig av hvilken skjermmodus som er aktiv. Trykk på MERKE– MENY-tasten når kartplotteren vises for å få tilgang til kurspunkter og andre funksjoner. Trykk på tasten når SmartCraftinformasjonen vises for å åpne rullefeltet.

STBY-AUTO: Lar brukeren deaktivere (standby) eller aktivere Navico® -systemene.

Exit (Avslutt): Lukker en meny og fjerner markøren fra skjermen.

Dreieknott: Brukes til å navigere i menyer og zoome inn på kart. Kan benyttes for å bekrefte et valg.

GÅ TIL–SIDER: Trykk kort for å vise startpanelsidene. Trykk flere ganger for å bla gjennom startsidemenyene. Trykk lenge for å vise Gå til-menyalternativene.

INN UT–MOB: Zoometaster for ulike NMEA-stammekomponenter. Trykk på INN- og UT-tastene samtidig for å merke av fartøyets posisjon med et "mann overbord"-ikon (MOB).

Strøm–Standby–Lysstyrke: Trykk én gang for å gå til standby-modus, endre enhetens bakgrunnsbelysning eller gå til nattmodus.

Kortleser: Ved bruk av denne kan VesselView-programvaren oppgraderes, navigasjonskart kan lastes opp og kurspunkter og innstillinger kan lagres.

Bakpanel



Artikkel	Funksjon	Beskrivelse
а	SmartCraft	Koples til SmartCraft-nettverket, koplinger til SC 100-målere
b	Effekt	Strøminngang og ekstern alarm
с	Videoinngang	To innganger for sammensatt video
d	SIMNET/NMEA 2K	Kobles til NMEA 2K-nettverket
е	Nettverk	Ethernet-nettverksporter

VesselView 7-displayet – plassering og beskrivelser

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



- 1. Programveksling: Trykk på dette skjermområdet for å veksle mellom et Mercury-programskjermbilde og det siste Navico-skjermbildet.
- 2. Volt eller dybde: Dette datafeltet kan defineres av brukeren. Det finnes en liste med alt tilgjengelig displayinnhold i innstillings- menyen.
 - Datafeltet vil kun vise spenning når en SmartCraft-dybdetransduser ikke er montert.
 - Datafeltet vil vise dybde når en SmartCraft-dybdetransduser er montert.

Del 1 - Komme i gang

- 3. Styrevinkel: Hvis dette er installert, kan brukeren velge maksimumsgrenser på 45 eller 60 grader samt invertere vinkelen. 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.
- 4. Hastighet: Viser fartøyets hastighet. Hvis ingen hastighetskilde er tilgjengelig, vil displayet vise en stiplet linje. Displayet viser hastighetsverdi, hastighetskilde (skovlhjul, pitot eller GPS) og måleenhetene (MPH er standardenheten.) En hastighetsverdi med mer enn to sifre vises i mindre skrift.
- 5. Turtall: Viser en bevegelig linje som representerer motorens turtall. Ved bruk av to motorer vises to separate, bevegelige linjer. Ved bruk av tre motorer vises tre linjer, og ved bruk av fire motorer vises fire linjer.
- 6. Drivstoff: Dette datafeltet viser samlet drivstoffmengde ombord.
 - Viser kun samlet drivstoffmengde. Individuelle drivstoffdata finner du under drivstoffstyring, i det valgte dataområdet.
- 7. Rullefeltikon: Trykk på dette området for å vise rullefeltet. Ved bruk av rullefeltet kan brukeren velge ulike Mercuryprogramskjermbilder som kan åpnes i det brukervalgte dataområdet.
- 8. Trimror: Dette datafeltet kan defineres av brukeren. Det finnes en liste med alt tilgjengelig displayinnhold i **innstillings**menyen.
 - Hvis det er montert trimror, vil babor trimror vises til venstre for trimdataene, og styrbord trimror vises på høyre side av trimdataene.
- Girstilling: På DTS-produkter vises alle girstillinger for hver motor. Stillingene er definert som F (forover), N (nøytral) og R (revers). Produkter uten DTS vil vise N (nøytral) og G (i gir).
- 10. Trim: Dette datafeltet kan defineres av brukeren. Viser trimverdi for inntil fire motorer. Popup-vinduet for trim er tilgjengelig i det valgte dataområdet. Popup-vinduet for trim kan slås av og på i **innstillings-** menyen.
- 11. 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 MENY-pilen for å åpne rullefeltet. Brukeren kan velge et ikon i rullefeltet for å vise valgte data.
- 12. Systemstatus: Viser den aktuelle aktive modusen og advarsler.
- 13. Valgt dataområde: Viser alle valgte data, inkludert fremdrift av første oppstartsskanning, meldinger vedrørende god praksis, vedlikeholdsplaner og advarsler.

Trykke- og sveipeområder

VesselView 7-skjermen har berøringssensitive områder. Dette gjør at brukeren kan åpne eller betjene spesifikke elementer ved å berøre skjermen. Skjermen reagerer på to ulike håndbevegelser: trykk og sveip.

Berøringssensitive områder

Trykkområder brukes i både konstante og brukervalgte datafelt. Disse områdene gir maksimal brukervennlighet og bedre skjermgrafikk.



Eksempel på fire-motors installasjon

Område	Beskrivelse
1	Område som veksler mellom programmer VIKTIG: Det er mulig at andre programmer som er forbundet med VesselView, ikke vil være tilgjengelige. Fartøyet må være utstyrt med en spesifikk Navico [®] -enhet som koples til NMEA 2K-stammen, for å kunne veksle mellom programmer.
2	Område som viser datafeltinformasjon
3	Område som viser hastighetsinformasjon
4	Område som viser drivstoffinformasjon
5	Område som åpner og lukker rullefeltet
6	Område som viser datafeltinformasjon
7	Område som viser datafeltinformasjon
8	Område som veksler i visning av aktiv meny
9	Område som viser variabel systemstatusinformasjon
10	Område som utfører ulike oppgaver for det valgte dataområdet
11	Område som utfører ulike oppgaver for det valgte dataområdet



Eksempel på installasjon med én motor

Område	Beskrivelse
1	Område som veksler mellom programmer VIKTIG: Det er mulig at andre programmer som er forbundet med VesselView, ikke vil være tilgjengelige. Fartøyet må være utstyrt med en spesifikk Navico [®] -enhet som koples til NMEA 2K-stammen, for å kunne veksle mellom programmer.
2	Område som viser datafeltinformasjon
3	Område som viser drivstoffinformasjon
4	Område som viser hastighetsinformasjon
5	Område som åpner og lukker rullefeltet
6	Område som viser datafeltinformasjon
7	Område som viser datafeltinformasjon
8	Område som veksler i visning av aktiv meny
9	Område som viser systemstatusinformasjon
10	Område som utfører ulike oppgaver for det valgte dataområdet
11	Område som utfører ulike oppgaver for det valgte dataområdet

Sveipeområder

Sveipeområder brukes i det brukervalgte dataområdet og i rullefeltmenyen. Skjermen reagerer på to ulike sveipebevegelser: horisontal og vertikal.

- Horisontale sveip vil bla videre i de tilgjengelige sidene.
 - a. Dette vil bla gjennom sidene i samme retning som den horisontale sveipebevegelsen.
 - b. Når du kommer til siste side, vil du ved å sveipe mot venstre bytte side fra siste til første side.
 - c. Auto-cycle (autosyklus) og Exit (avslutt) kan ikke aktiveres eller velges når du sveiper.
- Ved bruk av vertikale sveip kan du navigere dypere inn i ytterligere data som er forbundet med det aktuelle feltet.
 - a. Sveip oppover for a navigere dypere inn i ytterligere data.
 - b. Sveip nedover for å avslutte og gå tilbake til data med oversiktsstatus.
 - c. Hvis dypere data ikke er tilgjengelig, vil vertikale sveip ikke ha noen effekt.
- I rullefeltmenyen kan du bruke hurtigsveip for å bla gjennom menyalternativene.
 - a. Langsomt sveip = bla langsomt.

b. Hurtig sveip = bla hurtig.



Område	Beskrivelse
а	Område for valgte data, horisontal og vertikal overgang
b	Område for valgte data, horisontal overgang

Slik oppdaterer du VesselView 7-programvaren

De følgende anvisningene forklarer hvordan du oppgraderer VesselView 7-programvaren. Du trenger Internett-tilgang og i tillegg en kommunikasjonsport for overføring av filen til et FAT- eller FAT32-mikro-SD-kort.

Sikkerhetskopier kurspunkter, ruter og kurser

Selv om kurspunkter, ruter og kurser ikke skal være berørt, anbefales det at du sikkerhetskopierer disse før du iverksetter oppgraderingen. Sikkerhetskopieringen kopierer alle kurspunkter, ruter og kurser til et mikro-SD-kort. Kortet kan være det samme som oppgraderingsfilene er lagret på. Kortet må ha stor nok lagringskapasitet til å lagre all informasjonen du ønsker å kopiere.

- 1. Vri tenningsnøkkelen til påstillingen, og kontroller at VesselView er på.
- 2. Sett mikro-SD-kortet helt inn i kortlesersporet, til det smekker på plass.
- 3. Trykk på knappen PAGES (sider) under dreieknotten.
- 4. Velg Tools (verktøy) og deretter Files (filer).
- 5. Velg Waypoints (kurspunkter), Routes (ruter) og Tracks (kurser).



6. Velg ønsket filformat, og trykk på Export (eksporter).

7. Velg mikro-SD-kortet som mål, og velg OK.



8. Gi sikkerhetskopifilen navn ved bruk av tastaturet på skjermen, og trykk på Enter.

Skaffe den nyeste programvaren

 Den nyeste programvaren for skjermen er tilgjengelig på nettet for generell nedlasting på Mercurys nettsted: www.mercurymarine.com/vesselview. 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 VesselView-programvaren.





56944

- 2. Velg VesselView 7-produktet og klikk på DOWNLOAD UPGRADE (Last ned oppgradering).
- 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.
- Hvis du får spørsmålet "SAVE or RUN" (Lagre eller kjør), velger du SAVE (Lagre) og lagrer filen på harddisken.
 MERK: Filen er vanligvis på 70-100 MB.
 VIKTIG: Enkelte nettlesere kan endre filendelsen. Kontroller at filnavnet og filettendelsen ikke er endret. Det riktige filendelsen etter filnavnet skal være .upd. Ikke gi filen nytt navn eller endre filettendelsen.
- 6. Etter at filen er lagret til harddisken skal du kopiere filen til rotkatalogen på et tomt FAT- eller FAT 32-mikro-SD-kort med kapasitet på 512 MB eller mer. Rotkatalogen er stasjonens toppnivå. Filen er ikke lagret i en mappe.

Oppgradere VesselView

Viktige hensyn før og under oppgraderingsprosessen:

Har du sikkerhetskopiert kurspunkter, ruter og kurser?

- 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 slås av minst 30 sekunder før programvaren oppgraderes.

- 2. Sett mikro-SD-kortet helt inn i kortlesersporet, til det smekker på plass.
- 3. Vri tenningsnøkkelen til påstillingen, og kontroller at VesselView er på.
- 4. La systemet startes opp. Skjermen vil be deg bekrefte om du ønsker å oppgradere eller avbryte.
- 5. Bruk dreieknotten for å utheve oppgraderingsfilen, og trykk på knotten for å bekrefte.



6. 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.



56562

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



8. Kontroller at den oppgraderte programvareversjonen er riktig versjon. Trykk på Gå til-knappen, trykk på Settings (innstillinger), velg Systems (systemer) og vri knotten til About (om). Trykk på knotten for å bekrefte. Den gjeldende programvareversjonen vises. Hvis du slår av fartøyet i 30 sekunder og deretter på igjen, vil dette også vise programvareversjonen nederst i høyre hjørne av det første oppstartsskjermbildet.

Kalibrering av berøringsskjerm

- 1. Slå av enheten.
- 2. Trykk og hold nede MENY-tasten, og slå deretter på enheten.

3. Hold MENY-tasten nede under påslåingen, helt til kalibreringsskjermbildet vises (ca. 15 sekunder).



Kalibreringsskjermbildet

- 4. Trykk på trådkorset som vises på skjermen for å utføre en nipunktskalibrering.
- 5. Når enheten er kalibrert, vil enheten vise det vanlige programskjermbildet.

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. Saltkrystaller kan 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 plastkransene og gummitastene.

Rengjøring av mediespor

Mediesporluken må rengjøres jevnlig for å forhindre at saltkrystaller og annet smuss danner avleiringer.

Fastklemte knapper

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

Del 2 - Startsskjermbilder og oppsettveiviser

Innhold

VesselView 7 – varselsskiermhilde ved oppstart 12	Oppsett av datakilde	10
Vesserview r - varseisskjerniblide ved oppstalt		
Spiasn-skjermbildet	Innstillingsmeny	
Oppsettveiviser 12	Skjermbilder	23
Importere en konfigurasjon 13	Oppstart	23
Motoroppsett 13	Motor av, tenning på	23
Displayoppsett 14	Motor går på tomgang	23
Enhetsoppsett 14	Feil på motoren	24
Oppsett av måleenheter 15	Feilnavigering	24
Tankkonfigurasjon 15	Planlagt vedlikehold av motoren	24
Hastighetsoppsett 17	Systemskann – skannerapport	25
Fullføre oppsettveiviser 18	Kommunikasjonsfeil	

VesselView 7 – varselsskjermbilde ved oppstart

Ved oppstart av VesselView 7 vises et varselsskjermbilde som gjør deg oppmerksom på at produktet ikke skal utgjøre den primære navigasjonskilden, og at brukeren er ansvarlig for all drift og tilhørende risikoer.

Splash-skjermbildet

Når tenningsnøkkelen vris til påstillingen, vil et Mercurys Splash-oppstartsskjermbilde vises. Antall motortimer vil vises for inntil fire motorer. 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.

Oppsettsveiviseren for VesselView tar deg gjennom de første trinnene i konfigureringen av VesselView. Oppsettveiviseren kan åpnes når som helst via INNSTILLINGER-ikonet i rullefeltmenyen. Trykk på rullefeltpilen og sveip til Innstillinger-ikonet. Start oppsettveiviseren ved å gå til Settings (innstillinger)>System>Setup Wizard (oppsettveiviser). Trykk på Next (neste) for å fortsette.



56740

Importere en konfigurasjon

Hvis du vil importere en eksisterende fartøyskonfigurasjon, må du sette inn et FAT- eller FAT32 mikro-SD-kort med konfigurasjonsfilen og velge denne filen i nedtrekksmenyen. Hvis du ikke har en importfil, skal du trykke på Next (Neste) for å fortsette.

Device	e Configuration	×
()}	IMPORT CONFIG To import configuration, select settings file and press Import.	
	no settings to import	•
< Previ	ious Next > Import	

Motoroppsett

- 1. På Engine Setup-skjermbildet bruker du dreieknotten eller trykker på menyfeltene for å velge det riktige alternativet.
- 2. Fullfør valgene på Engine Setup-skjermbildet. Når alle valgene er gjort, trykker du på Next (Neste) for å fortsette.

Device	e Configuration	a - Motortypemeny
}	ENGINE SETUP Engine Type	b - Motormodellmeny
	Verado a	
	Engine Model	
	Verado Pro Four Stroke 300 b	
	Malfunction Indicator Lamp	
	MIL Disabled	
< Previ	ious Next >	
	5674	2

3. Åpne og velg det aktuelle alternativet i de andre menyfeltene på Engine Setup-skjermbildet. Når alle valgene er gjort, trykker du på Next (Neste) for å fortsette.



a - Valgfelt for motormodell



Displayoppsett

Velg motorene som skal vises av denne VesselView-enheten i henhold til antall motorer som angis på Engine Setupskjermbildet. Du kan velge opptil fire motorer. Trykk på Next (neste) for å fortsette.

Device Configuration		a - Motorer valgt for visning
\$ }	DISPLAY SETUP Select which engines to show on this display.	
	עסונ 💟	
< Prev	ious) (Next>)	

56746

Enhetsoppsett

På Device Setup-skjermbildet bruker du dreieknotten eller trykker på menyfeltene for å velge de riktige alternativene. 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. Trykk på Next (neste) for å fortsette.

Device	e Configuration	X
Construction	DEVICE SETUP Unique VesseNiew ID: 1 Helm ID: 1 Next >	
		56747

- a Valgfelt for Vesselview
- **b** Valgfelt for rorstasjon

Oppsett av måleenheter

Velg måleenhetene som VesselView skal vise på skjermen for hastighet, avstand og volum. Måleenhetene kan endres senere.

3	What units of measure do you want to use?	
~u~	Selects the general type of units of measure. You can later change any particular unit of measure.	
	U.S. Standard	
	U.S. Standard	
	Metric	
< Previ	ous Next>	

Tankkonfigurasjon

Velg antall drivstofftanker på fartøyet i nedtrekksfeltet. Trykk på Next (neste) for å fortsette.

Device Configuration	a - Valgfelt for antall tanker
< Previous Next > 56749	

Bruk dreieknotten eller trykk på menyfeltene for å velge Tank source (tankkilde), Tank type (tanktype) og Tank capacity (tankkapasitet).

Device	Configuration	X
<u>نې</u>	Tank source	
	Tank capacity (gallons)	
	Name	
< Prev	ious) (Next>)	
		56750

- a Valgfelt for tankkilde
- **b** Valgfelt for tanktype
- c Felt for tankkapasitet

Bruk tastaturet på skjermen for å angi kapasiteten. Når du har angitt tankkapasiteten, trykk på OK for å lukke tastaturet. Trykk på Next (neste) for å fortsette.



Tanknavnet fylles inn i Name (navn)-feltet. Navnet på tanken kan endres ved å trykke i feltet og bruke tastaturet på skjermen for å tilpasse tanknavnet.



Avhengig av antall tanker som ble angitt under konfigurasjonen, vil skjermen gå tilbake til Tank source (tankkilde)skjermbildet. Alle menyfeltene må fylles ut med aktuell informasjon for alle ytterligere tanker. Når alle menyfeltene er fylt ut, trykker du på Next (neste) for å fortsette. En drivstoffkapasitetsskjerm viser hele kapasiteten basert på inndataene.

Device Configuration	a - Felt for drivstoffkapasitet
Vessel fuel capacity 0100.00 The vessel fuel capacity has been set to 100 gallons (the sum of fuel tank capacities). The maximum fuel capacity this network can support is 1731.17 gallons.	
< Previous Next > 56756	

Hastighetsoppsett

På skjermbildet 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, trykker du på Next (neste) for å fortsette.

Device Configuration	a - Felt for GP
GPS source None Pitot source PCM0 C Paddle wheel source PCM0 V V V V V V V V V V V V V V V V V V V	 a - Feit for GP b - Felt for pito c - Felt for sko
56757	

- S-kilde
- otkilde
- ovlhjulskilde

Hvis pitotkilden ble valgt, vises skermen Pitot Speed Sensor (pitothastighetssensor). Bruk Pitot Sensor Typenedtrekksmenyen til å velge riktig alternativ. De fleste motorer benytter en pitot på 100 psi. Produkter fra Mercury Racing benytter en pitot på 200 psi. Når valget er utført, trykker du på Next (neste) for å fortsette.

6 }	Pitot Sensor Type	
9.	100psi	•
	Pitot Multiplier	
	1.000	
	·	

a - Felt for pitottrykk

Hvis skovlhjulkilden ble valgt, vises skjermbildet Paddle Wheel Sensor (skovlhjulsensor). Bruk Paddle Wheel Sensornedtrekksmenyen til å velge riktig alternativ. Når valget er utført, trykker du på Next (neste) for å fortsette.

Device Configuration	a - Felt for skovlhiulsensortvpe
Paddle Wheel Sensor Type	
Legacy 🗡 🗸	
Paddle Wheel Multiplier Hz/mph	
4.910	
< Previous Next >	

56759

Fullføre oppsettveiviser

Trykk på Finish (fullfør) for å fullføre oppsettveiviseren på VesselView. Slå ikke av enheten før skjermbildet Finish (fullfør) skifter til skjermbildet for fartøysaktiviteter.



Oppsett av datakilde

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



56761

Slå på alle produkter og slå på alle motorer for å påse at alle datagenererende kilder kan registreres. Trykk på Start for å begynne prosessen.



45 14 BATT K 6 6 5 Auto select ____ E Navigation ECS-0 Check the local w conditions and fo VV7 MFD [This device] Cance (N 🖸 NO COMMS 56763

Trykk på Close (lukk) når automatiske valg er fullført.



56764

VesselView viser System-skjermbildet. Systemer som drives innenfor etablerte parametere, vises i grønt.



Motortimer vises hvis du trykker på System OK-feltet.



56766

Innstillingsmeny

Innstillingene kan endres når som helst ved å bruke innstillingsmenyen. Alle nedtrekks- og undermenyer kan navigeres ved å trykke på skjermen eller ved å bruke dreieknotten. Innstillingsmenyen kan åpnes ved hjelp av rullefeltet nederst til høyre på skjermen.



1. Systemmeny.

System		Language English (US)
Vessel	•	About
Engines	•	Helm 1, Device 1
EasyLink	•	Setup wizard
Preferences	•	Restore defaults
Alarms	•	Network >
Personality file	•	Simulate
		Time

2. Fartøysmeny.

Settings			
System	•		
Vessel	•	Tabs	•
Engines	+	Tanks	•
EasyLink	•	Speed	•
Preferences	•	Steering	•
Alarms	•	Cameras inst	alled 🗌
Personality file	•	Sea Temp	•
		Depth Offset	0.0 ft

3. Motormeny.



4. EasyLink-meny.



5. Preferansemeny.

Se	ettings	
Sy	ystem	•
Ve	essel	•
En	ngines	٠
Ea	asyLink	
Pr	references	
	larms	
A		
Pe	ersonalityfile	'

6. Alarmmeny.

Settings		×
System	۲	
Vessel	•	
Engines	•	
EasyLink	•	
Preferences	•	
Alarms	×	Alarm History
Personality file	•	Alarm Settings
		Show all Helm alarms 🜌

56778

7. Tilpasningsfilmeny.

Settings					
System	•				
Vessel	•				
Engines	•				
EasyLink	•				
Preferences	•				
Alarms	•				
Personality file	•	Export	•		
		Import	•		
		Restore	+		

Skjermbilder

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 brukervalgte dataområdene endres.

Motortilstand	Brukervalgt 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 brukervalgte 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 flotation 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 brukervalgte dataområdet en grønn propell etter at systemskann-rapporten er fullført.
Det brukervalgte dataområdet på skjermen viser en animert propell og en fremdriftslinje som angir at skanning pågår.



a - Animert propell

b - Fremdriftslinje

Når motoren settes i gir, vil systemskanningen stoppe. Propellen blir grønn, og kontekstuelle Smart-data for nivå 1 vises.

Del 2 - Startsskjermbilder og oppsettveiviser

• Når skanningen er fullført, kan ulike innholdsrelaterte popup-vinduer vises: motorfeil, vedlikeholdspåminnelser, kommunikasjonsfeil, "System OK"-skannerapport.



Feil på motoren

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



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

Feilnavigering

Når feil er til stede, vises de over det brukervalgte dataområdet. Feil identifiseres med tall langs bunnen av det brukervalgte dataområdet.

- 1. Det brukervalgte feltet vil som standard vise første feil, og det vil ha en boks med hvit bakgrunn og et svart tall.
- 2. Den valgte feilen vil veksle mellom feiltallet og et plusstegn (+), som angir at det finnes flere data som kan vises.



- 3. Når et plusstegn (+) vises, kan du vise ytterligere informasjon forbundet med den aktuelle feilen.
- 4. Når det kreves flere sider for å vise ytterligere informasjon, vil det vises én eller flere sirkler i feilområdet. Sirkelen for den valgte siden vil være hvit. Dette området vil vise den lange tekstbeskrivelsen av feilen.
- 5. For å gå ut av feilfeltet, må du bruke X -knappen.

Planlagt vedlikehold av motoren

Hvis systemet oppdager en påminnelse om vedlikehold i løpet av systemskanningen, vil det brukervalgte 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 brukervalgte dataområdet vise en generell påminnelse 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.



3. Etter at vedlikeholdspåminnelsen er tilbakestilt vises ikke lenger skiftenøkkelikonet i systemstatusfeltet.



Systemskann - skannerapport

Når systemet er skannet uten at det er funnet feil, vedlikeholdspåminnelser eller kommunikasjonsfeil, vil det brukervalgte 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 trykker på X-knappen.

• Meldingene om god praksis velges på tilfeldig basis. Eksempler omfatter: Do you have flotation 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

Melding om god praksis

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).



56970

Kommunikasjonsfeil

Del 3 - Oversikt over og bruk av skjermbildene

Innhold

28
29
29
30
30
30
30
31
31
31
32
32
32
33
33
34
34
34
35
35

SmartTow-målverdier	35	
Brukervalgt SmartTow-dataområde	36	
Navigasjon	36	
Lagre	37	
Opprette egentilpasset startprofil	38	\mathbf{R}
Fartsholdermodus	38	U
Cruisekontroll	38	
Dataområde for fartsholder	39	
Endring av konstant dataområde	39	
Fartsholder – brukervalgt dataområde	39	
Fartsholder – navigering	39	
Autopilotmodus	40	
Oversikt over Autopilot-skjermbildet	40	
Navigere i autopilot-skjermbildene	40	
Minimere Autopilot	40	
Dorgekontrollmodus	41	
Dorgekontroll	41	
Dorgekontroll-dataområde	.41	
Endring av konstant datafelt	41	
Dorgekontroll – Brukerspesifisert dataområde	41	
Dorgenavigering	41	

Systemstatusfeltets funksjoner

Systemstatusfeltet brukes til å kommunisere spesifikk motorinformasjon og aktive moduser. Det vil alltid være synlig i hovedskjermbildet i nedre, venstre hjørne av displayet, 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.

Systemfelteksempler	
۴۵۰ 51875	Motorikon når tenningen er på. Ikonet vises bare hvis motorpakken har utslippskontroll.
COMM ERROR 52099	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.
52102	Advarsel som angir at den integrerte diagnostikken for styrbord motor har registrert en feil. Alle andre motorplasseringer med identifiserte feil vises på samme måte.
SYSTEM OK WAYPOINT 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.

Navigere i datafeltene

Det brukervalgte dataområdet deler plassering med oppstartsskanningen, meldinger vedrørende god praksis, vedlikeholdsplaner og advarsler. Spesifikke data om fremdrift av oppstart, endringer i motoren eller ved advarsler, vises i løpet av disse handlingene.



Størrelsesdefinisjoner for datafelt		
а	Nivå 4 er et fullskjermfelt som vises ved popup-varsler.	
b	Nivå 3 er en standard skjermfeltstørrelse ved popup-varsler for motor- eller fartøysendringer. Endringer kan omfatte (men er ikke begrenset til) trim, navigasjon, ECO og drivstoff.	
С	Nivå 2 er en standard skjermfeltstørrelse for alle datafeltene.	
d Nivå 1 er en standard skjermfeltstørrelse for alle datafelter, som vil omfatte systemskanningen ved oppstart.		

Forstørre datafelter

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



Utvidelsesikonet X-PAND

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

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



Del 3 - Oversikt over og bruk av skjermbildene

Hvert datafelt har en egen sideindikator nederst i venstre hjørne av det brukervalgte dataområdet. Trykk på de ulike sideindikatorene for å se ytterligere valg. Trykk på syklusikonet for å bla gjennom alle datavalgene i en kronologisk angitt sekvens.



Autosyklus

- Når autosyklus er valgt, men ikke aktivert, vil ikonet vises i et hvitt felt.
- Trykk på dreieknotten 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 innstillingsmenyen.
- Slå av autosyklus ved å utheve "X" og trykke på Enter-knappen eller autosyklusikonet. Autosyklusen går ut av det brukervalgte dataområdet.

Rullefeltfunksjoner

Rullefeltet gir tilgang til ikonelementer som ikke for øyeblikket vises i det brukervalgte området på skjermen. Rullefeltikoner vil skjules frem til rullefeltet aktiveres. Rullefeltet kan utvides ved å trykke på rullefeltpilens MENY-fane. Du kan gå gjennom alle rullefeltalternativene ved å sveipe mot høyre eller venstre. Hvis ingen valg gjøres innen fem sekunder, vil rullefeltet lukkes. Når et ikon er valgt, viser det brukervalgte dataområdet ikonnavn og data for den aktuelle funksjonen.

Rullefeltet - aktivering og navigasjon

- 1. Trykk på rullefeltpilens MENY-fane nederst i høyre hjørne av skjermen.
- Bruk dreieknotten til å utheve ikonet du vil vise og trykk på dreieknotten for å aktivere det. En hvit bakgrunnsboks uthever rullefeltikonet som skal velges. Navigering ved å sveipe i rullefeltet og trykke på et ikon vil gi samme resultat som dreieknotten.

MERK: Et pilikon vil vises til venstre og høyre for rullefeltet. Når bare den ene piltasten vises, må du flytte i den retningen piltasten angir. Når begge piltastene vises, kan du veksle eller sveipe i begge retninger.

a - Valgt ikon
b - Rullefeltpiler



Brukervalgt dataområde

Ved navigering i rullefeltet, vil det brukervalgte dataområdet veksle til å vise ikonet, ikonnavnet og en beskrivelse av den aktuelle funksjonen når ikonet er uthevet ved hjelp av dreieknotten. Det brukervalgte dataområdet vil vise denne informasjonen i bare fem sekunder, med mindre dreieknappen trykkes inn. På lignende vis når du bruker trykk- og sveipmetoden for navigering i rullefeltet, vil trykking på ikoner under sveiping vise ikonets navn og en funksjonsbeskrivelse. Et fast trykk uten sveiping innen fem sekunder vil aktivere dataene i det brukervalgte dataområdet.

Rullefeltikoner

	<mark>@</mark> 015 4		9
•••	f		[™] ∰
© //	9	k frais	
	h the		51996

Beskrivelse av	v symbol
а	Temperatur – viser motor- og oljetemperaturverdier for olje, vann og drivstoff. Viser temperaturen på omgivelsesluften og luften i manifolden. Den tilgjengelige informasjonen avhenger av motorpakken.
b	Trykk – viser motortrykkverdier for vann, olje, drivstoff og boost. Den tilgjengelige informasjonen avhenger av motorpakken.
с	Spenning – viser batteriverdier for alle motorer.
d	Tanker – viser data for fartøyets tanker for drivstoff, vann, spillvann og oljekapasitet (kun totaktere).
e	Tripplogg – viser de registrerte trippdataene: samlet avstand, samlet tid, gjennomsnittshastighet og gjennomsnittlig drivstofforbruk. De registrerte dataene i tripploggen kan slettes og tilbakestilles til null.
f	Generator – viser data som generatoren kan sende via et CAN-nettverk med NMEA 2000- eller J1939-protokoll: gjeldende tilstand (i gang/ stoppet), spenning (AC/DC), hertz, timer, oljetrykk og vanntemperatur.
g	Smart Tow – aktiverer Smart Tow-profiler som kan velges. Profilene kan endres.
h	Dorgekontroll – aktiverer motorkontroll ved lave hastigheter. Kan benyttes for å regulere motorturtallet.
i	Drivstoffstyring – viser statistikk for drivstoffsystemet: gjeldende drivstofføkonomi, gjennomsnittlig drivstofføkonomi, volum brukt per time, samlet kapasitet og benyttet drivstoff.
j	Autopilot – viser autopilotdata.
k	Eco – viser informasjon som føreren kan benytte for å få best mulig trimposisjon og motorhastighet, og derved oppnå optimal drivstofføkonomi.
I	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).
m	Utvid – viser utvidede data fra valgte dataskjermer. De valgte dataene vil vises i sekvens på skjermen.
n	Trim og trimror – viser drivenhetens trim- og trimrorposisjon. For at denne funksjonen skal kunne vise informasjon, må en sensor være installert.
0	Ytelse – viser avanserte ytelsesdata: toppytelse (turtall/hastighet) og tommer per propellomdreining.
р	Motordata – viser ytterligere motorinformasjon: manifoldtemperatur, gassprosent, motorbelastning og boost-trykk for manifold. Den tilgjengelige informasjonen avhenger av motorpakken.
q	Fartsholder – aktiverer fartsholderen. Lar brukeren kontrollere fartøyet med motorturtallet eller båthastigheten. Båthastighetskontrollen krever en skovlhjulsensor eller GPS.
r	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.

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 rullefeltfanen på skjermen for å åpne rullefeltet.

Del 3 - Oversikt over og bruk av skjermbildene

2. Bruk dreieknotten eller sveip for å finne ECO-modusikonet, og trykk på ikonet eller knotten. Det brukervalgte området vil vise ECO-ikonelementet med en kort beskrivelse av hvordan du kan oppnå best drivstofføkonomi.

ECO-modus - minimums- og maksimumsverdier

Når ECO-modus er aktivert, vil minimums- og maksimumsverdilinjene vises i turtallsfeltet. Disse linjene viser det aktive optimalområdet som skal beregnes. Målverdilinjene kan justeres i innstillingsmenyen.



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	
Mâl nâdd	Grønn	Lyser kontinuerlig	Kontinuerlig	52171	

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



Ikke optimert



Optimert

Det brukervalgte dataområdet viser målverdiene for trim.



Når alle målverdiene er nådd, vil det brukervalgte dataområdet skifte fra å vise instrukser til å vise OPTIMIZED (optimalisert) med verdien for gjeldende drivstofføkonomi.



ECO-navigering

Det brukervalgte dataområdets bunntekst viser REFRESH (oppfrisk), MINIMIZE (minimer) og X.

- Minimering skjuler ECO-instruksjonene og vise ECO MODE i bunnteksten på systemskjermbildet. Med funksjonen Minimize (minimering) kan brukeren vise annen informasjon i det brukervalgte 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.



ECO – oppfrisking

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

1. Uthev oppfriskingsfunksjonen og trykk på Enter.

2. Anvisninger vil vises i det brukervalgte dataområdet. Uthev oppfriskingsfunksjonen og trykk på Enter.



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

- 1. Når minimering er valgt, blir ECO-anvisningene fjernet, og ytterligere informasjon vil vises i det brukervalgte 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.
- 2. Når minimering er aktivert, vises ECO nederst på systemskjermbildet.
- 3. Forstørr ECO-modus ved å bruke berøringsskjermen for å utheve ECO-ikonet og deretter trykke på Enter.
- 4. Når ECO-optimalisering er nådd, skifter det brukervalgte dataområdet til å vise OPTIMIZED (optimalisert).

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 er standardinnstillingene.

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	3%			

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. Åpne rullefeltet.
- 2. Bruk dreieknotten for å utheve det siste ikonet, som er Innstillinger, og trykk på Enter-tasten.
- 3. Gå til Network (nettverk), og trykk på Enter.
- 4. Uthev ECO-modus, og trykk på Enter.
- 5. Uthev målverdien som du ønsker å endre.
- 6. Endre måldataverdien, og trykk på Enter-knappen.

7. Fortsett denne prosessen inntil du har fullført målverdiendringen.

MERK: Innstillingsmenyen vil lukkes etter at du har fullført målverdiendringen. For å endre andre målverdier må du åpne rullefeltet. Innstillingsikonet vil bli uthevet. Følg samme fremgangsmåte som tidligere for å endre andre målverdier.

SmartTow-modus

SmartTow



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.



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 turtallssettpunktb - Overskridelsesskala

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

Målverdi for turtallssettpunkt				
Tilstand	Farge	Fylleverdi	Bilde	
Oppsettpunkt	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

Brukervalgt 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 SmartTows 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. Det finnes fem valgbare felt. Bruk dreieknotten eller sveip for å bla gjennom profilvalg, turtalls-/hastighetssettpunkt og aktivering/deaktivering.

Elementene i dataområdets bunntekst krever at du trykker på valget eller dreieknotten for å utheve og bekrefte.



- a Profilvalg Settpunktsverdi Aktivere Lagre
- Avslutt

Med profilvalg kan du velge mellom de fem fabrikkinnstilte profilene og eventuelle tilpassede innstillinger som du har opprettet. Tilpassede innstillinger kan modifiseres og vil gå tilbake til de sist kjente innstillingene.



Fabrikkinnstilte profiler

Med settpunktsverdien kan brukeren justere settpunkt for turtall eller hastighet. Disse vil gå tilbake til standardverdien på 10 mph eller 1700 o/min inntil brukeren bruker QUICK SAVE (hurtiglagring) for å tilsidesette standardverdiene.

 Settpunktet er standardvalget når SmartTow er aktivert. Brukeren kan justere turtall eller hastighet ved å trykke på dataskjermbildeområdet.



a - Standard settpunktsverdi

Etter at du har justert ønskede innstillinger, trykker du på valget i bunnteksten av dataområdet.

- Aktivering og deaktivering slår funksjonen på og av. Turtallsfeltet vil vises som ikke-aktive, hvite felt. Brukeren kan endre alle innstillinger når SmartTow er i av-tilstand (deaktivert).
 - a. Aktivert (på) er grønt når det er aktivert
 - b. Deaktivert (av) er rødt når det ikke er aktivert



- a Ikke aktivert rødt
- b Normalt turtallsfelt vist når MPH-modus er valgt

- Trykk på SAVE (lagre). Save (Lagre) vil modifisere SmartTow-skjermbildet slik at brukeren kan velge hurtiglagring, lagre som ny eller opprette tilpasning.
- Hvis brukeren velger X, deaktiveres SmartTow, og det konstante og brukervalgte området går tilbake til standardskjermbildet.

Lagre

Når brukeren velger Save (lagre), vil det brukervalgte dataområdet gå over til å vise alternativer for lagring. Hurtiglagring er standardvalget.

• Trykk på valget for å bekrefte.



- HURTIGLAGRING lagrer den eksisterende profilen med de nye turtalls- eller hastighetsverdiene. Trykk 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 for å gå til egentilpasset filnavn. Filnavnvalget er som standard aktivert.
 - a. Bruk skjermen eller dreieknotten for å endre bokstavene.



Bruk dreieknotten for å utheve Save (lagre), og trykk på knotten for å bekrefte endringene.
 MERK: Velg X og trykk på dreieknotten for å avslutte. Skjermen går til standard hovedskjermbilde uten at nye data lagres.

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 brukervalgte dataområdet gå over til oppsettskjermbildet for egentilpasset profil.

SET POINT	2500> RPM
RAMP	3 .8
OVERSHOOT	16%
OVERSHOOT DURATION	2.5 SEC
NEXT	х
	52286

- Bruk dreieknotten for å flytte valgboksen til feltene som skal justeres. Bruk skjermanvisningene for å justere verdien til det valgte elementet.
- Etter at den egentilpassede profilen er fullført, uthever du NEXT (neste) eller X.
 - a. Når du velger Next (neste) går det brukervalgte dataområdet over til å vise SAVE AS NEW (Lagre som ny), slik at du kan opprette et egentilpasset navn for den nye oppstartsprofilen. Trykk på dreieknotten for å bekrefte valget.
 - b. Hvis du velger Exit (Avslutt), vil de egentilpassede profilinnstillingene ikke lagres, og skjermen vil gå over til å vise hovedskjermbildet for SmartTow.

Fartsholdermodus

Cruisekontroll



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

- Fartsholderen forholder seg til 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 turtallssettpunkt eller hastighetsbaserte settpunkt. Type fartsholderalternativ kan endres i innstillingsmenyen.
- Åpne rullefeltet og uthev fartsholderikonet. Se delen Rullefeltikoner for identifikasjon av fartsholderikonet.
 MERK: Fartsholderen kan deaktiveres ved å sette fjernkontrollspakene i nøytral.

Dataområde for fartsholder

Endring av konstant dataområde

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 dataelementer 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
- Fartsholder aktiv

Fartsholder – brukervalgt dataområde

Fartsholderen vil endre skjermens brukervalgte dataområde når den er aktiv.

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



Fartsholder - navigering

Fartsholdermodus har et modifisert navigasjonssystem som ligner på SmartTow. I bunnteksten i det brukervalgte dataområdet kan brukeren aktivere eller deaktivere fartsholder, minimere eller avslutte. Bunntekstnavigeringen følger samme grunnleggende navigeringsstrategi som for de andre funksjonene.

- 1. Bruk dreieknotten eller sveip for å bla gjennom valgene i bunnteksten.
- 2. Trykk på knotten for å aktivere valget.
 - a. Aktivering og deaktivering slår elementfunksjonen på og av.
 - b. Minimering vil skjule fartsholderdata og vise CRUISE (fartsholder) i bunnteksten på systemskjermbildet. Dette gjør at brukeren kan vise displayinformasjon fra andre, valgte ikoner.
- Valgfeltet for justering av settpunkt vil være standardplasseringen ved oppstart av fartsholderen. Når de ønskede innstillingene er justert, kan brukeren bruke dreieknotten for å flytte markøren til aktiverings-/deaktiveringsvalget i det brukervalgte dataområdets bunntekstområde.
 - a. Bruk dreieknotten for å flytte mellom settpunktsvalgene og bunnteksten.
 - b. Når valgfanen er utenfor bunntekstnavigasjonsområdet (settpunktsfeltet), trenger brukeren bare å bruke dreieknotten for å endre turtalls- eller hastighetsinnstillinger. Det er ikke nødvendig å trykke på knotten for å aktivere den nye innstillingen.

Del 3 - Oversikt over og bruk av skjermbildene

4. Minimering er en funksjon som gjør at brukeren kan benytte fartsholderfunksjonen samtidig som ytterligere data vises i det brukervalgte 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 bunnteksten på systemskjermbildet 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 data automatisk fylle det brukervalgte dataområdet. Brukeren må bruke minimeringsfunksjonen for å skjule popup-dataene.
- 5. Etter at minimering er aktivert vil bunnteksten på systemskjermbildet vise CRUISE (fartsholder).
- 6. Hvis du velger Exit (avslutt) mens fartsholder vises, vil fartsholderfunksjonen deaktiveres. Fartsholderikonet vil vises ved siden av systemstatusfeltet inntil et annet ikon velges i rullefeltet.

Autopilotmodus

Oversikt over Autopilot-skjermbildet



VesselView er en displayforlengelse for autopilot- og styrespaksbetjeninger. All funksjonaliteten til disse funksjonene styres via Mercury Marines autopilot-CAN-tastatur. VesselView viser om en modus er aktiv eller i standby. Popup-vinduer som vises når fartøyet ankommer et kurspunkt, ber føreren om å bekrefte kursendring, og viser tekstinformasjon om hvordan motoren og drivenhetene kan justeres for å oppnå maksimal effektivitet.

- · Ved å trykke 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 en X.

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



Minimere Autopilot

Når du velger minimering fra det brukervalgte dataområdet, fjernes autopilot-dataene. Du kan velge å vise et begrenset antall elementer fra rullefeltet for visning i det brukervalgte dataområdet. De siste brukervalgte dataene 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 måler og fartøystilpasning.

- Hvis ECO er aktivert og autopiloten er minimert, viser systemstatusfeltet 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 en knapp på autopilotens CAN-tastatur, vil autopilot-data automatisk fylle det brukervalgte dataområdet. Du må velge X for å skjule dataene.
- Systemstatusfeltet viser hvilken aktiv modus autopiloten er i: sporing, auto, kurspunktsekvens eller standby. Kurspunktsekvens vil være oransje i systemstatusfeltet, alle andre moduser vil være grå.

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 turtallssettpunkt eller hastighetsbaserte settpunkt. Det valgte dorgekontrollalternativet kan endres i innstillingsmenyen.
- · 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. Aktivere eller deaktivere elementfunksjonen.
 - b. Minimering vil skjule dorgedata og vise TROLL (dorge) i systemstatusfeltet. Dette gjør at brukeren kan vise displayinformasjon fra andre, valgte ikoner.

Del 3 - Oversikt over og bruk av skjermbildene

- 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 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 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.

Del 4 - Oppsett og kalibrering

Innhold

Navigere i innstillingsmenyen	44	EasyLink	
Navigere til innstillingsmenyen	44	Alarmer	
System		Enheter	
Preferanser		Nettverk	
Fartøy	45	Tilpasningsfil	
SmartCraft	45		

Navigere i innstillingsmenyen

Navigere til innstillingsmenyen

1. Trykk på sidetasten når SmartCraft-skjermbildet vises.



- a Standby-/Auto-tast
- b Exit-tast (Avslutt)
- **c** Dreieknott (trykk for Enter-funksjon)
- d GåTil-/sidetast
- e Zoom inn/ut, mann overbord (MOB)
- f Strøm/lysstyrke
- g Merke-/menytast
- 2. Vri på dreieknotten til siste ikon utheves. Det siste ikonet er innstillingsmenyen.
- 3. Trykk på dreieknotten.

System

Ved bruk av systemmenyen kan du formatere klokkeslett og dato, slå alarmenheter og lydhorn av eller på, endre diverse lysparametere, importere grafikk for brukertilpasning av Splash-skjermbildet, slå simuleringsprogrammet på (brukes normalt på forhandlernivå) og identifisere programvareversjonen.

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

Systemer				
Språk	Velg ønsket språk	_		
Tid >	Endre format for klokkeslett og dato Automatisk oppdatering av tid er kun tilgjengelig hvis en GPS er tilkoplet.	_		
Summer >	Tastetoner >	Off, Quiet, Normal, Loud (av, stille, normal, høy)		
Summer >	Alarmpipetoner	På (hakemerke), av (ikke hakemerke)		
	Nivå >	0–100 %		
Bakarunnshelvsning >	Nattmodus	På (hakemerke), av (ikke hakemerke)		
	Nettverksoppdatering	På (hakemerke), av (ikke hakemerke)		
	Lokal forsterkning >	0–100 %		
Bildeviser >	SD-kortalvalg	_		
Simulering	På (hakemerke), av (ikke hakemerke)	—		
Gjenopprett standardverdier	All Settings, Engine Limits, Alarm History (alle innstillinger, motorgrenser, alarmlogg)	_		
Om	Vis programvareversjon	_		

Preferanser

I preferansemenyen kan du:

- 1. Velge hvilke motorer som skal vises, rorstasjonsnummer og enhetsnummer
- 2. Velge om displayet skal vises ved rorstasjonen
- 3. Aktivere avlesninger fra omgivelsestemperatursensoren
- 4. Stille inn autosyklusintervallet
- 5. Slå av eller på popup-skjermbilder for autopilot eller skyhook
- 6. Slå databokser på eller av
- 7. Slå popup-varsler på eller av
- 8. Justere forsinkelsestiden for automatisk skjuling av rullefeltet og velge hvilke rullefeltikoner som skal vises
- 9. Slå på eller av oppstarts-sjekklisten
- 10. Slå på eller av trimrorvisningen
- 11. Velge type fartsholder- eller SmartTow-kontroll.

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

Preferanser				
Motorer >	Slå på (hakemerke) eller av (ikke hakemerke), avhengig av hvilken motor som vises			
Rorstasjonsnummer, enhetsnummer >	Velge rorstasjonsplassering for VesselView (nødvendig hvis det finnes flere rorstasjoner). Velge en unik identifikator for enheten (nødvendig hvis flere VesselView-enheter er installert).			
Synlig fra rorstasjonen >	På (hakemerke), av (ikke hakemerke)			
Omgivelsestemperatursensor >	På (hakemerke), av (ikke hakemerke)			
Autosyklusintervall >	1, 5 eller 10 sekunder			
Popup-vinduer >	Trim	På (hakemerke), av (ikke hakemerke)		
	Popup-tid for trim	Velg 2, 5 eller 10 sekunder		
Databokser >	Velg datatype for databoks 1 >	Navigation (navigasjon) > Vessel (fartøy) > Engine (motor) > Environment (miljø) >		
	Valgfrie databokser >	Ingen, Én, Begge		
	Velg datatype for databoks 2 >	Navigation (navigasjon) > Vessel (fartøy) > Engine (motor) > Environment (miljø) >		
Rullefelt >	Forsinkelse for automatisk skjuling >	Velg 5, 10, 15 eller 30 sekunder		
	Elementvisning >	På (hakemerke), av (ikke hakemerke): X-PAND, temperatur, trykk, tanker, spenning, drivstoff, ECO, fartsholder, navigering, tripplogg, SmartTow, dorgekontroll, motor, generator, ytelse, trim og trimror, Autopilot		
Sjekkliste ved oppstart	På (hakemerke), av (ikke hakemerke)			
Vis trimror	På (hakemerke), av (ikke hakemerke)			
Vis trim	På (hakemerke), av (ikke hakemerke)			
Vis styring	På (hakemerke), av (ikke hakemerke)			
Kamera installert	På (hakemerke), av (ikke hakemerke)			

Fartøy

Med Vessel (fartøy) kan brukeren angi antall motorer, antall drivstofftanker og samlet drivstoffkapasitet. Drivstoffkapasiteten kan også tilbakestilles etter fylling.

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

Fartøy			
	Vossal apport	Antall motorer, antall drivstofftanker	
Oppsell >	vesser-oppsen >	Båtens totale drivstoffkapasitet	
Fylling av drivstoff >	Vessel – Fylling av drivstoff >	Legg inn volum for påfylt drivstoff, og still inn til full	

SmartCraft

I SmartCraft-innstillingsmenyen kan du:

- 1. Angi antall motorer på båten
- 2. Sensordata-avvik: dybde, vanntemperatur, hastighet, styring, trim, trimror
- 3. Stille inn kapasitet for tankene
- 4. Stille inn ulike kontekstuelle Smart-grenser
- 5. Slå av eller på støttede data for hver motor
- 6. Velg antall SmartCraft-nettverk og nettverksnummer

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

SmartCraft				
Antall motorer >	Velg 1–4	—	—	
Dybdeavvik >	Kalibrering: avvik, null, gjenopprette	_	_	
Vanntemperatur >	Vanntemperaturkilde >	Ingen, PCM0, PCM1, PCM2, PCM3, AirMar0, AirMar1, AirMar2, Air- Mar3	_	
	Avvik >	Kalibrering: avvik, null, gjenopprette, lagre	_	
	GPS-kilde >	CAN-P eller H	—	
Hastighet >	Pitot-hastighetskilde >	Ingen, PCM0, PCM1, PCM2, PCM3,	_	

SmartCraft						
		Pitotsensortype > 100 eller 200 PSI		_		
		Pitotmultiplikator >	Kalibrering: multiplikator og gjenopprette, lagre	_		
		Skovlhjulhastighetskilde >	Ingen, PCM0, PCM1, PCM2, PCM3	_		
		Skovlhjulhastighetssen- sor >	Legacy eller Airmar	_		
		Skovlhjulsfrekvens >	Kalibrering: multiplikator og gjenopprette, lagre	_		
		Styrevinkelkilde >	Ingen, PCM0, PCM1, PCM2, PCM3, TVM	_		
Styring >		Reversere styring	Slå på (hakemerke) for å reversere styringen el- ler av (ikke hakemerke), for den motoren styrin- gen vises for	_		
		Avvik >	Kalibrering: avvik, null, gjenopprette, lagre	_		
		Tank 1 eller 2 >	Kalibrering >	Tom, 1/4, ½, 3/4, full		
Tanker >	Plassering: babord, babord/midtre, styrbord/midtre, styrbord >	Tankbruk >	Ingen, drivstoff, olje, vann, spillvann	_		
		Kapasitet >	Fra 0 til 6 sifre	—		
		Har trim	Slå på (hakemerke) el- ler av (ikke hakemerke)	_		
Trim >	Plassering: babord, babord/midtre, styrbord/midtre, styrbord >	Kalibrering >	Trim helt inn, maks. trimområde, trim helt ut, tilbakestille, gjenoppret- te, lagre	_		
	Trimrorkilde >	Ingen, PCM0, PCM1, PCM2, PCM3, TVM	_	_		
Trimror >	Styrbord og babord kalibrering	Antall kalibreringspunk- ter (2 eller 3),	Stille trimror ned, i mid- ten, opp, tilbakestille, gjenopprette, lagre	_		
	Aktivere	Slå på (hakemerke) el- ler av (ikke hakemerke)	_	_		
	Kjøregrenser for motor >	Stille inn grenser	_	_		
	Lav hastighetsterskel >	Stille inn grense 0-99 %	—	—		
	Høy hastighetsterskel >	Stille inn grense 0–99 %	—	_		
Smart kontekstuell >	Girspakterskel >	Stille inn grense 0–99 %	—	_		
	Modustimerterskel >	Stille inn grenser 0–10,0 sekunder	_	_		
	Modus stabil terskel >	Stille inn grenser 0–10,0 sekunder	_	_		
	Steady state-terskel >	Stille inn omdreininger per sekund	_	_		
Grenser >	turtall, drivstofforbruk, kjølevæske- temperatur, oljetemperatur, oljetrykk, vanntrykk, batterispenning, inntak- stemperatur, boost-trykk, transmi- sjonsoljetrykk og - temperatur >	Stille inn grensene: mi- nimum, maksimum, ad- varsel lav, advarsel høy, tilbakestille, lagre for hver motor.	_	_		
Støttede data >	Plassering: babord, babord/midtre, styrbord/midtre, styrbord >	Faktisk gir, boost-trykk, drivstofftrykk, girtrykk, girtemperatur, belast- ningsprosent, manifold- temperatur, MIL (feilin- dikatorlampe), oljetrykk, oljetemperatur, gass- prosent, vanntrykk	Slå på (hakemerke) el- ler av (ikke hakemerke)	_		
Avansert >	Antall SmartCraft-nettverk >	1 eller 2 Brukes på fartøyer med mer enn 1 SmartCraft- nettverk	_	Ι		
	Nettverksnummer >	A eller B Brukes for å identifisere nettverket		_		

EasyLink

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

EasyLink					
	Motor og girkasse >	Babord eller styrbord – på (hakemerke), av (ikke hakemerke)			
	Turtallssynkronisering	På (hakemerke), av (ikke hakemerke)			
	Drivstofftank 1	På (hakemerke), av (ikke hakemerke)			
Babord, babord/midtre, styrbord/midtre, styrbord >	Drivstofftank 2	På (hakemerke), av (ikke hakemerke)			
	Oljetank	På (hakemerke), av (ikke hakemerke)			
	Ferskvann	På (hakemerke), av (ikke hakemerke)			
	Spillvannstank >	Gråvannstank 1, Sortvannstank 1 – på (hakemerke), av (ikke hakemerke)			

Alarmer

Med Alarm-funksjonen kan du kontrollere historikken til alle alarmer, slå en spesifikk alarm av eller på, eller vise alle alarmer.

	Alarmlogg	Viser Legacy-alarmer
Alarmer >	Alarminnstillinger >	No GPS fix (ingen GPS-kommunikasjon), Shallow water (grunt vann), Deep water (dypt vann), Water temp rate (vanntemperaturtrinn), Anchor (anker), Anchor depth (ankerdybde), Low boat speed (lav båthastighet), Speed through water rationality fault (rasjonalitetsfeil for hastighet gjennom vannet), XTE, Waypoint radius (kurspunktradius), Arrival (ankomst), True wind shift (sann vindretningsendring), True wind high (sann vindhastighet høy), True wind low (sann vindhastighet lav), Fuel remaining low (gjenværende drivstoffnivå lavt), Fuel remaining high (gjenværende drivstoffnivå høyt), Voltage (spenning) >, Missing data (manglende data) >, Vessels (fartøyer) >, Autopilot >, Engines (motorer) > MERK: Disse innstillingene må være aktivert for at alarmer skal kunne mottas.
	Vis alle rorstasjonsalarmer	På (hakemerke), av (ikke hakemerke)

Enheter

Funksjonen Enheter lar deg velge måleenhetstype for de ulike SmartCraft-nettverkssensorene: Engelsk, metrisk, nautisk, magnetisk eller sann kurs, miles/gallon, liter per kilometer m.m.

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

	Avstand >	utisk, kilometer, mile			
Enheter >	Liten avstand >	Fot, meter, yard			
	Hastighet >	Knop, kilometer per time, miles per time			
	Vindhastighet >	Knop, kilometer per time, miles per time, meter per sekund			
	Dybde >	Meter, fot, favner			
	Høyde over havet >	Meter, fot			
	Kurs >	Magnetisk, sann			
	Temperatur >	Celcius, Fahrenheit			
	Volum >	Liter, gallon			
	Økonomi >	Strekning/volum, volum/strekning, miles per gallon, gallons per mile, kilometer per liter, liter per kilometer			
	Trykk >	Hg, mbar, psi, kPa			
	Barometertrykk >	Hg, mbar, kPa			

Nettverk

- 1. Auto Select, Sources og Magnetic Variation (automatisk valg, kilder og magnetisk variasjon):
 - Funksjonen Auto Select (automatisk valg) skanner etter installerte komponenter for datarapportering (innganger og utganger) på CAN-bussen og NMEA-stammen. Disse elementene må ha strømforsyning for at den automatiske valgfunksjonen skal kunne assimilere datarapportene.
 - Funksjonen Sources (kilder) åpner menyen for valg av datakilder, som omfatter, men ikke er begrenset til: GPS, Log/Timer og Environment (GPS, logg/tidurs og miljø). Hver av disse datakildene vil gjelde for hele systemet når de er aktivert.
 - Funksjonen Magnetic Variation (magnetisk variasjon) kan endres manuelt eller oppdateres automatisk. Manuell variasjon kan økes (+) eller reduseres (–) med inntil 5 sifre, inkludert to desimaler.
- 2. Enhetsliste og diagnostikk:

Del 4 - Oppsett og kalibrering

- Enhetslisten (Device List) viser alle datarapporteringskomponenter som gjenkjennes på CAN-bussen og NMEAstammen. Dette kan være nyttig ved diagnostisering av CAN- og NMEA-kommunikasjonsfeil.
- Funksjonen Diagnostics (diagnostikk) viser datarapporter for feil og overbelastninger på CAN- og NMEAkommunikasjon. Dette kan være nyttig for en teknisk spesialist ved diagnostisering av CAN- og NMEAkommunikasjonsfeil.
- 3. Grupper:
 - Nettverksgrupper er produkter som benytter datakilder på N2K-nettverket. Disse produktene benytter datakilder som benyttes av alle de andre produktene i nettverket, eller de kan bruke en datakilde uavhengig av andre enheter. Du kan også utføre en systemomspennende endring av kilde for alle displayene, fra hvilket som helst display.
 - Det finnes 10 kategorier med kilder: Noen av kategorigruppekildene er Compass (kompass), Navigation (navigering) og Position (posisjon). Under hver av disse kategoriene kan man stille inn et display til å ta i mot data fra kilder som utgjør del av gruppen eller til å ta i mot data uavhengig av gruppen.
- 4. Demping
 - Med funksjonen Demping kan du velge en forsinkelse på 1–9 sekunder for oppdatering av ulike sensorer som er tilkoplet CAN- og NMEA-stammen.
- 5. Hastighet:
 - For hastighetskilden kan du velge enten en strategi eller GPS. Strategi er standardvalget.
 - Terskelen for hastighet gjennom vannet (Speed through the water [STW]) er overgangshastigheten fra en type hastighetssensor til en annen. Den vanligste terskelovergangen er fra skovlhjulssensor til pitotsensor. Det finnes ingen overgang til GPS.
 - Kalibrering av skovlhjulshastighet gjør det mulig å finjustere skovlhjulssensorens hertzkalibrering.
- 6. ECO-modus:
 - I Eco-modus kan du endre målvinduer som er i ECO-programmet.
- 7. Reversfyllekalibrering:
 - Gjør at du raskt kan oppdatere tankens full-kalibrering, basert på drivstoffmengden som fylles på.
- 8. Fartsholder-/SmartTow-type:
 - Du kan manuelt velge Auto, turtall eller hastighet som grunnlag for fartsholderen og SmartTow.

Tilpasningsfil

Menyalternativet for fartøystilpasning skal bare benyttes av en autorisert originalutstyrsprodusent eller forhandler.

Del 5 - Varselalarmer

Innhold

Advarsler – feil og alarmer	50	Dybdealarm
Kritisk drivstoffalarm	. 50	

Advarsler – feil og alarmer

Alle Mercury-advarsler – feil og alarmer vil vises uansett hvilket skjermbilde som vises når varselet inntreffer. Når en alarm aktiveres, viser systemstatusfeltet alarmens 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 varselsikonet vil vises øverst.
 - b. En kort, beskrivende tekst og feilplasseringen (motor) vil vises under overskriften.
 - c. Hvis det foreligger mer enn én feil, bruker du dreieknotten for å navigere til hver enkelt feil. Trykk på dreieknotten for å få tilgang til feilen.



- a Advarselsikon med feiltittel
- b Kort eller lang tekstbeskrivelse
- c Motorfeilplassering
- d Handlingstekst
- e Antall feil

Kritisk drivstoffalarm

Drivstoffalarmen kontrolleres av VesselView, 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.
- Varselsikonet vil erstatte drivstoffikonet, og datafeltet vil veksle mellom det sorte feltet og et rødt felt.



- 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 dreieknotten for å minimere drivstoffnivåalarmen. Feilen vil fremdeles vises på ett av to steder, avhengig av oppsettet for skjermen.

Dybdealarm

Dybdealarmen kontrolleres av VesselView, ikke av motorens ECM/PCM.

- Visning av 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.
- Varselsikonet vil erstatte dybdeikonet, og databoksen vil veksle mellom det sorte feltet og et rødt felt.



- 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 dreieknotten for å minimere datapanelet. Feilen vil fremdeles vises på ett av to steder, avhengig av oppsettet for skjermen.