© 2017 Mercury Marine

VesselView 502, 702, 703, 903 und VesselView Link

8M0138429 717 deu

INHALTSVERZEICHNIS

Kapitel 1 - Erste Schritte

Konformitätserklärung....2
VesselView 502....2
Prüfberichte....2
Beteiligte benannte Stelle:....2
VesselView 702....2
Prüfberichte....3
Beteiligte benannte Stelle:....3
VesselView 703....3
Prüfberichte....3
Beteiligte benannte Stelle:....3
VesselView 903....4
Prüfberichte....4
Beteiligte benannte Stelle:....4
VesselView – Überblick....4
VesselView Displaybildschirme – Positionen und Beschreibungen....5
Homepage (Startseite)....7
VesselView 502 – Elemente an der Vorderseite....8
VesselView 502 – Funktionen der Elemente an der Vorderseite....8
VesselView 502 – Anschlüsse an der Rückseite....9
VesselView 702 – Bedienelemente an der Vorderseite....9
VesselView 702 – Funktionen der Elemente an der Vorderseite....9
VesselView 702 – Anschlüsse an der Rückseite....10
VesselView 703 - Bedienelemente an der Vorderseite....10
VesselView 703 - Funktionen der Bedienelemente an der Vorderseite....10
VesselView 703 - Anschlüsse an der Rückseite....11
VesselView 903 - Bedienelemente an der Vorderseite....11
VesselView 903 - Funktionen der Bedienelemente an der Vorderseite....11
VesselView 903 - Anschlüsse an der Rückseite....12
VesselView Link – Überblick....12
VesselView Link Anschlüsse....13
Gerätewartung....13
Reinigung des Displays....13
Reinigung des Medienports....13

Kapitel 2 - Einschaltbildschirme und Einrichtungsassistent

VesselView Start-Hinweisbildschirm....16
Startbildschirm....16
Einrichtungsassistent....17
Konfiguration importieren....19
Motoreinrichtung....19
Display-Einrichtung....21
Geräte-Einrichtung....21
Einheiten konfigurieren....22
Tankkonfiguration....22
Geschwindigkeitseinrichtung....25
Active Trim – Einrichtung....25
Einrichtungsassistent beenden....27
Erstellen von Bildschirmaufnahmen....28
Datenquelle einrichten....31
Datenquellen....31
Vergrößern der Datenbildschirme....32
Instrumentenleiste....34
Auswahl der Motordaten....35

Kapitel 3 - Funktionsmerkmale und Bedienung

Wartung....38
Motor-Wartungsplan....38
Modus Smart Tow....39
Smart Tow....39
Merkmale....39
Deaktivierung von Smart Tow....43
Modus Tempomat....43
Cruise Control (Tempomat)....43
Aktivieren des Tempomat-Modus....43
Modus Troll-Steuerung....45
Troll-Steuerung....45
Active Trim....48
Anforderungen....48
Einführung in Active Trim....49
Funktionsweise....49
GPS....50
Betrieb in seichten Gewässern....50
Trailer-Position und Active Trim....50
Einrichtung und Kalibrierung....50
Konfigurationshinweise....50
Konfigurationsverfahren....50
Trimmprofile – Überblick....52
Haupttrimmprofilkurven....52
Haupttrimmprofilkurven – Überlappung....53
SkyHook....53
Überblick....53
VesselView und der Design 2-Joystick....54
Funktionen....54
SkyHook....54
Kurs....55
Auto-Kurs einschalten....55
Route....56
VesselView-Geräte, die SkyHook Advanced Features unterstützen....59
Erweiterte Funktionen....59
Heading Adjust (Richtungsanpassung)....59
BowHook....60
DriftHook....60
Kauf von SkyHook Advanced Features....60
Heading Adjust (Richtungsanpassung)....60
DriftHook....61
BowHook....62

Kapitel 4 - Einrichtung und Kalibrierungen

Aufrufen der Einstellungen..... 66
Navigieren zum Menü „Settings“ (Einstellungen)..... 66
„Touch Lock“ (Touchscreen-Sperre)..... 67
Systemeinstellungen..... 68
Navigation zum Menü „Settings“ (Einstellungen)..... 68
Ruderstand- und Gerätestandorte..... 69
Einrichtungsassistent..... 69
Simulieren..... 70
Bootseinstellungen..... 70
Trimmflossen..... 70
Tanks..... 72
Geschwindigkeit..... 74
Lenkung..... 77
Bootsteuerung..... 79
Kameras installiert..... 80
Genset aktiviert..... 80
„Autopilot enabled“ (Autopilot aktiviert)..... 82
Wartungsbenachrichtigung..... 83
„Prompt Navigation Autopilot“ (Aufforderung Autopilot-Navigation)..... 83
Seewassertemperatur..... 84
Motoreinstellungen..... 84
Angezeigte Motoren..... 84
Motormodell..... 85
Grenzwerte..... 86
Unterstützte Daten..... 87
Tempomat/Smart Tow-Typ..... 89
Trimmung..... 89
EasyLink-Einstellungen..... 90
EasyLink-Messgeräteintegration..... 90
Alarme..... 92
Alarm-Einstellung..... 92
Profildatei..... 92
Exportieren..... 92
Importieren..... 94
Kalibrierung des Touchscreen..... 95
Touchscreen-Kalibrierung..... 95

Kapitel 5 - Warnmeldungen

Warnhinweise – Fehler und Alarme..... 98
Alarme „Seichtes Wasser“ und „Niedriger Kraftstoffstand“..... 100

Kapitel 6 - Software-Aktualisierungen

Aktualisierung der VesselView- und VesselView Link-Software über WLAN..... 104
Aktualisierung über WLAN..... 104
Aktualisierung der VesselView-Anzeigesoftware..... 117
Prüfen der aktuellen Softwareversion..... 117
Aktualisierung über WLAN..... 118
Update über die Micro-SD-Karte..... 119
Herunterladen der aktuellen Software..... 119
Aktualisieren der VesselView-Software mit der Micro-SD-Speicherkarte..... 119
Aktualisierung der VesselView Link-Modul Software..... 121

Kapitel 1 - Erste Schritte

Inhaltsverzeichnis

Konformitätserklärung 2
- VesselView 502 2
- Prüfberichte 2
- Beteiligte benannte Stelle: 2
- VesselView 702 2
- Prüfberichte 3
- Beteiligte benannte Stelle: 3
- VesselView 703 3
- Prüfberichte 3
- Beteiligte benannte Stelle: 3
- VesselView 903 4
- Prüfberichte 4
- Beteiligte benannte Stelle: 4

VesselView – Überblick 4
- VesselView Displaybildschirme – Positionen und Beschreibungen 5
- Homepage (Startseite) 7
- VesselView 502 – Elemente an der Vorderseite 8
- VesselView 502 – Funktionen der Elemente an der Vorderseite 8
- VesselView 502 – Anschlüsse an der Rückseite 9
- VesselView 702 – Bedienelemente an der Vorderseite 9
- VesselView 702 – Funktionen der Elemente an der Vorderseite 9
- VesselView 702 – Anschlüsse an der Rückseite 10
- VesselView 703 - Bedienelemente an der Vorderseite 10
- VesselView 703 - Funktionen der Bedienelemente an der Vorderseite 10
- VesselView 703 - Anschlüsse an der Rückseite 11
- VesselView 903 - Bedienelemente an der Vorderseite 11
- VesselView 903 - Funktionen der Bedienelemente an der Vorderseite 11
- VesselView 903 - Anschlüsse an der Rückseite 12

VesselView Link – Überblick 12
- VesselView Link Anschlüsse 13

Gerätewartung 13
- Reinigung des Displays 13
- Reinigung des Medienports 13

Konformitätserklärung

VesselView 502

Mercury Marine erklärt, dass das folgende Produkt, auf das sich diese Erklärung bezieht, den Anforderungen der EU-Richtlinie **1999/5/EG R&TTE** (Radio and Telecommunication Terminal Equipment) entspricht und alle geltenden technischen Vorschriften erfüllt.

Die Beurteilung wurde gemäß **Anhang IV** der oben genannten Richtlinie ausgeführt.

Produkt	Mercury Marine VesselView 502

Dieses Produkt wurde nach folgenden Normen getestet:

Standard	Beschreibung
EN 60950-1:2006	Einrichtungen der Informationstechnologie - Sicherheit - Teil 1: Allgemeine Anforderungen mit wesentlichen Anforderungen nach Artikel 3.1 (a) der R&TTE-Richtlinie.
IEC 60945:2002	Navigations- und Funkkommunikationsgeräte und -systeme für die Seeschifffahrt - Allgemeine Anforderungen - Prüfverfahren und geforderte Prüfergebnisse. Mit wesentlichen Anforderungen nach Artikel 3.1 (b) der R&TTE-Richtlinie
EN 301 489-1 V1.9.2	Elektromagnetische Verträglichkeit und Funkspektrumangelegenheiten (ERM); Elektromagnetische Verträglichkeit (EMV) für Funkeinrichtungen und -dienste, Teil 1: Gemeinsame technische Anforderungen [R&TTE Artikel 3(1)(b)].
EN 300 328 V1.9.1	Elektromagnetische Verträglichkeit und Funkspektrumangelegenheiten (ERM); Breitband-Übertragungssysteme; Datenübertragungsgeräte, die im 2,4-GHz-ISM-Band arbeiten und Breitband-Modulationstechniken verwenden; Harmonisierte EN, die die wesentlichen Anforderungen nach Artikel 3.2 der R&TTE-Richtlinie enthält.
EN 300 440-2 V1.4.1	Elektromagnetische Verträglichkeit und Funkspektrumangelegenheiten (ERM); Funkanlagen mit geringer Reichweite (SRD); Funkgeräte zum Betrieb im Frequenzbereich von 1 GHz bis 40 GHz; Teil 2: Harmonisierte EN, die die wesentlichen Anforderungen nach Artikel 3.2 der R&TTE-Richtlinie enthält.

Prüfberichte

Labor	Berichtnummer
Austest Laboratories	0419NAVGO5XSE_60950
EMC Technologies	151215_1, 151215_2
SPORTON LAB	EH3N2752-01, ER4O2349

Beteiligte benannte Stelle:

Bezeichnung	Anschrift	NB-Nummer
MET Laboratories, Inc.	914 West Patapsco Avenue, Baltimore, Maryland 21230-3432, USA.	0980

Der Unterzeichner erklärt hiermit, dass das vorgenannte Gerät den vorstehenden Richtlinien und Normen zur CE-Kennzeichnung für den Verkauf in der Europäischen Gemeinschaft entspricht.

	Autorisierter Vertreter
Anschrift	Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939
Unterschrift	John Pfeifer, President, Mercury Marine
Datum	07.06.2016

Der Käufer, Installateur oder Anwender wird auf Sondermaßnahmen und Nutzungsbeschränkungen aufmerksam gemacht, die bei der Inbetriebnahme des Produktes beachtet werden müssen, um die oben genannten Richtlinien einzuhalten. Einzelheiten zu diesen Sondermaßnahmen und Nutzungsbeschränkungen sind in den entsprechenden Produkthandbüchern enthalten.

VesselView 702

Mercury Marine erklärt, dass das folgende Produkt, auf das sich diese Erklärung bezieht, den Anforderungen der EU-Richtlinie **1999/5/EG R&TTE** (Radio and Telecommunication Terminal Equipment) entspricht und alle geltenden technischen Vorschriften erfüllt.

Die Beurteilung wurde gemäß **Anhang IV** der oben genannten Richtlinie ausgeführt.

Produkt	Mercury Marine VesselView 702

Dieses Produkt wurde nach folgenden Normen getestet:

Standard	Beschreibung
EN 60950-1:2006	Einrichtungen der Informationstechnologie - Sicherheit - Teil 1: Allgemeine Anforderungen mit wesentlichen Anforderungen nach Artikel 3.1 (a) der R&TTE-Richtlinie.
IEC 60945:2002	Navigations- und Funkkommunikationsgeräte und -systeme für die Seeschifffahrt - Allgemeine Anforderungen - Prüfverfahren und geforderte Prüfergebnisse. Mit wesentlichen Anforderungen nach Artikel 3.1 (b) der R&TTE-Richtlinie

Standard	Beschreibung
EN 300 440-2 V1.4.1	Elektromagnetische Verträglichkeit und Funkspektrumangelegenheiten (ERM); Funkanlagen mit geringer Reichweite (SRD); Funkgeräte zum Betrieb im Frequenzbereich von 1 GHz bis 40 GHz; Teil 2: Harmonisierte EN, die die wesentlichen Anforderungen nach Artikel 3.2 der R&TTE-Richtlinie enthält.

Prüfberichte

Labor	Berichtnummer
EMC Technologies (NZ) Ltd.	131216.1, 131216.2
Austest Laboratories	0519NAVNS57evo2_60950, 0409NAVN5S7evo2_529

Beteiligte benannte Stelle:

Bezeichnung	Anschrift	NB-Nummer
MET Laboratories, Inc.	914 West Patapsco Avenue, Baltimore, Maryland 21230-3432, USA.	0980

Der Unterzeichner erklärt hiermit, dass das vorgenannte Gerät den vorstehenden Richtlinien und Normen zur CE-Kennzeichnung für den Verkauf in der Europäischen Gemeinschaft entspricht.

	Autorisierter Vertreter
Anschrift	Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939
Unterschrift	John Pfeifer, President, Mercury Marine
Datum	07.06.2016

Der Käufer, Installateur oder Anwender wird auf Sondermaßnahmen und Nutzungsbeschränkungen aufmerksam gemacht, die bei der Inbetriebnahme des Produktes beachtet werden müssen, um die oben genannten Richtlinien einzuhalten. Einzelheiten zu diesen Sondermaßnahmen und Nutzungsbeschränkungen sind in den entsprechenden Produkthandbüchern enthalten.

VesselView 703

Mercury Marine erklärt, dass das folgende Produkt, auf das sich diese Erklärung bezieht, den Anforderungen der Stufe 1 und 2 in Australien entspricht, wie es die folgenden Mitteilungen fordern: Radiocommunication Devices (Compliance Labeling) Notice 2003, Radiocommunication Labeling (Electromagnetic Compatibility) Notice 2008 und Radiocommunication (Compliance Labeling - Electromagnetic Radiation) Notice 2003 gemäß Abschnitt 182 des Radiocommunication Act 1992.

Produkt	Mercury Marine VesselView 703

Standard	Beschreibung
IEC 60945:2002	Navigations- und Funkkommunikationsgeräte und -systeme für die Seeschifffahrt - Allgemeine Anforderungen - Prüfverfahren und geforderte Prüfergebnisse. Mit wesentlichen Anforderungen nach Artikel 3.1 (b) der R&TTE-Richtlinie
EN 300 32 V1.9.1	Elektromagnetische Verträglichkeit und Funkspektrumangelegenheiten (ERM) - Breitband-Übertragungssysteme - Datenübertragungsgeräte, die im 2,4-GHz-Band arbeiten und Breitband-Modulationstechniken verwenden.

Prüfberichte

Labor	Berichtnummer
EMC Technologies (NZ) Ltd.	160816_1
Sporton Lab	ER4O2349

Beteiligte benannte Stelle:

Der Unterzeichner erklärt hiermit, dass das vorgenannte Gerät den vorstehenden Richtlinien und Normen zur CE-Kennzeichnung für den Verkauf in der Europäischen Gemeinschaft entspricht.

	Autorisierter Vertreter
Anschrift	Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939
Unterschrift	John Pfeifer, President, Mercury Marine
Datum	16.02.2017

Der Käufer, Installateur oder Anwender wird auf Sondermaßnahmen und Nutzungsbeschränkungen aufmerksam gemacht, die bei der Inbetriebnahme des Produktes beachtet werden müssen, um die oben genannten Richtlinien einzuhalten. Einzelheiten zu diesen Sondermaßnahmen und Nutzungsbeschränkungen sind in den entsprechenden Produkthandbüchern enthalten.

VesselView 903

Mercury Marine erklärt, dass das folgende Produkt, auf das sich diese Erklärung bezieht, den Anforderungen der Stufe 1 und 2 in Australien entspricht, wie es die folgenden Mitteilungen fordern: Radiocommunication Devices (Compliance Labeling) Notice 2003, Radiocommunication Labeling (Electromagnetic Compatibility) Notice 2008 und Radiocommunication (Compliance Labeling - Electromagnetic Radiation) Notice 2003 gemäß Abschnitt 182 des Radiocommunication Act 1992.

Produkt	Mercury Marine VesselView 903

Standard	Beschreibung
IEC 60945:2002	Navigations- und Funkkommunikationsgeräte und -systeme für die Seeschifffahrt - Allgemeine Anforderungen - Prüfverfahren und geforderte Prüfergebnisse. Mit wesentlichen Anforderungen nach Artikel 3.1 (b) der R&TTE-Richtlinie
EN 300 32 V1.9.1	Elektromagnetische Verträglichkeit und Funkspektrumangelegenheiten (ERM) - Breitband-Übertragungssysteme - Datenübertragungsgeräte, die im 2,4-GHz-Band arbeiten und Breitband-Modulationstechniken verwenden.

Prüfberichte

Labor	Berichtnummer
EMC Technologies (NZ) Ltd.	160910_1
Sporton Lab	ER4O2349

Beteiligte benannte Stelle:

Der Unterzeichner erklärt hiermit, dass das vorgenannte Gerät den vorstehenden Richtlinien und Normen zur CE-Kennzeichnung für den Verkauf in der Europäischen Gemeinschaft entspricht.

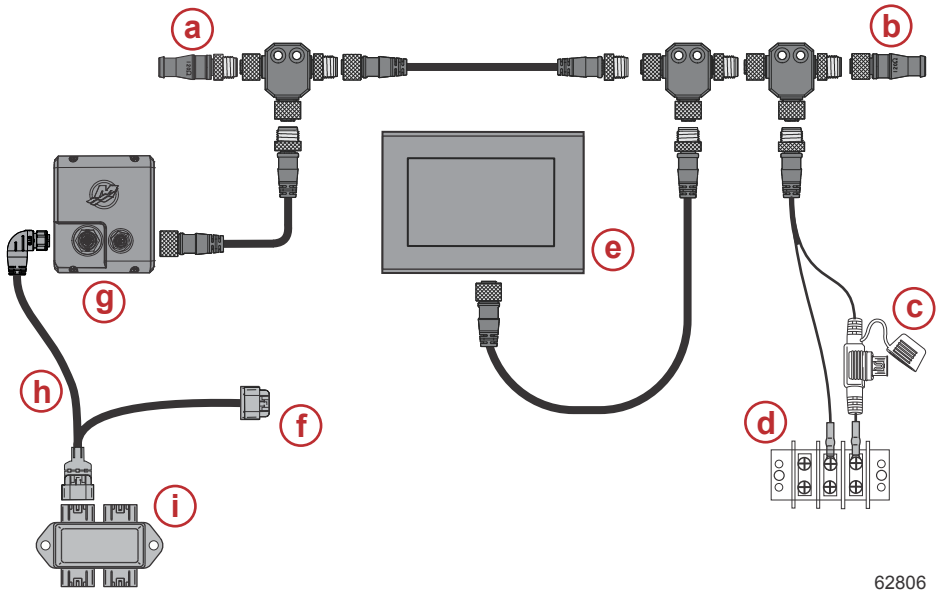
	Autorisierter Vertreter
Anschrift	Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939
Unterschrift	John Pfeifer, President, Mercury Marine
Datum	16.02.2017

Der Käufer, Installateur oder Anwender wird auf Sondermaßnahmen und Nutzungsbeschränkungen aufmerksam gemacht, die bei der Inbetriebnahme des Produktes beachtet werden müssen, um die oben genannten Richtlinien einzuhalten. Einzelheiten zu diesen Sondermaßnahmen und Nutzungsbeschränkungen sind in den entsprechenden Produkthandbüchern enthalten.

VesselView – Überblick

WICHTIG: VesselView ist ein Multifunktionsdisplay (MFD), das mit den von Mercury Marine Outboards, Mercury MerCruiser, Mercury Diesel hergestellten Produkten kompatibel ist. Darüber hinaus kann die VesselView-Software auf kompatiblen Anzeigegeräten von Lowrance® und Simrad® installiert werden. Einige der in diesem Handbuch erläuterten Funktionen sind je nach dem Antriebssystem, an das das VesselView angeschlossen ist, deaktiviert.

Das VesselView-Bootverwaltungssystem besteht aus zwei Teilen: dem VesselView-Gerät und dem VesselView Link-Modul. VesselView Link liest die Mercury SmartCraft-Daten und überträgt diese Informationen über das NMEA 2K-Netzwerk.



a - 120-Ohm-Abschlusswiderstand, Stecker
b - 120-Ohm-Abschlusswiderstand, Buchse
c - NMEA 2000 Stromversorgung mit Sicherung
d - Stromversorgungsbus
e - Von Navico/Mercury genehmigtes Multifunktionsdisplay
f - Stromanschluss für ein Mercury-Multifunktionsgerät
g - VesselView Link Regler
h - VesselView Link Kabelbaum
i - Abzweigkasten

VesselView ist ein umfassendes Bootsinformationszentrum, das Informationen für bis zu vier Benzin- oder Dieselmotoren anzeigen kann. Das System überwacht und berichtet kontinuierlich Betriebsdaten sowie detaillierte Informationen wie die Wassertemperatur und -tiefe, den Trimmstatus, die Geschwindigkeit und den Lenkungswinkel des Boots sowie den Status der Kraftstoff-, Öl-, Wasser- und Abwassertanks.

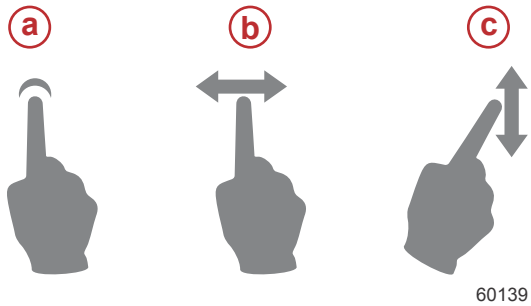
VesselView kann außerdem voll in das GPS-System des Boots bzw. andere NMEA-kompatible Geräte integriert werden, um aktuelle Kurs-, Geschwindigkeits- und zielbasierte Kraftstoffinformationen zu liefern.

VesselView ist eine Display-Erweiterung für Autopilot- und Joystick-Anwendungen. Alle Funktionen dieser Steuerungen werden über das Mercury Marine Autopilot-CAN-Pad (Control Area Network) gesteuert. VesselView zeigt an, ob ein Steuerungsmodus im aktiven oder Standby-Status ist; Popup-Meldungen erscheinen, wenn das Boot Wegpunkte erreicht und fordern zur Bestätigung von Wendungen auf. Weitere Textanzeigen erläutern, wie Motoren und Antriebe eingestellt werden müssen, um maximale Leistung zu erzielen.

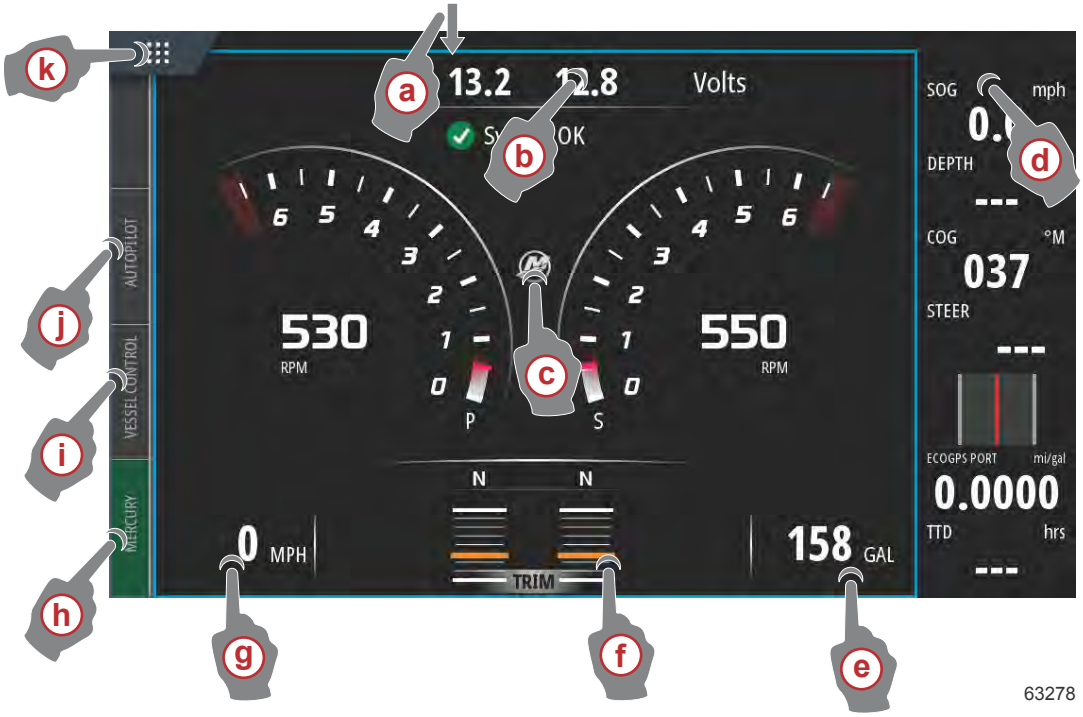
VesselView ist mit einem Port für Micro-SD-Karten ausgestattet, über den die Konfiguration des Bootsprofils importiert oder exportiert werden kann. Es kann zudem vom Benutzer verwendet werden, um die neueste Softwareversion zu installieren. Wenn mehr als ein VesselView verwendet wird, entweder bei Anwendungen mit drei oder vier Motoren oder bei einem zweiten Ruderstand, kann die gleiche Micro-SD-Karte zum Herunterladen dieser Konfigurationen auf jedes VesselView Gerät eingesetzt werden.

VesselView Displaybildschirme – Positionen und Beschreibungen

VesselView besteht aus verschiedenen Anzeigefeldern, die spezielle Motorinformationen und aktive Modi anzeigen. Um Informationen über den berührungsempfindlichen Bildschirm zu aktivieren und anzuzeigen, kann der Benutzer die folgenden Gesten verwenden.



a - Zeigt eine Berührung des Bildschirms an
b - Zeigt eine Wischbewegung nach links oder rechts an
c - Zeigt eine Wischbewegung nach oben oder unten an



a - Eine abwärts gerichtete Wischbewegung, die von außerhalb des Touchscreens in den Touchscreen ausgeführt wird, öffnet das Menü „System Controls" (Systemsteuerung). Von hier können Benutzer die Systemeinstellungen, den Standby-Modus, die Helligkeit, Wireless-Optionen und die Anzeige der Instrumentenleiste auf der rechten Seite des Bildschirms einrichten und anpassen.

b - Durch Berühren dieses Bildschirmbereichs werden die anzeigten Daten vergrößert.

c - Durch Berühren des Mercury-Logosymbols wird der Motordaten-Bildschirm angezeigt

d - Durch Berühren dieses Bildschirmbereichs bei aktiver Instrumentenleiste können die in der Instrumentenleiste angezeigten Daten geändert oder angepasst werden. Über der Instrumentenleiste erscheint eine Registerkarte „MENU" (Menü). In der Registerkarte „MENU" (Menü) können die Kacheln für Autopilot und Audio ein- oder ausgeschaltet, die Daten in Balken 1 und Balken 2 definiert, die Zyklusdauer der Datenanimation animiert und definiert und die Auswahl der Datenanzeige bearbeitet werden.

e - Durch Berühren dieses Bildschirmbereichs werden die Daten auf dem Bildschirm vergrößert.

f - Durch Berühren dieses Bildschirmbereichs werden die Daten der Trimmung und Trimmflossen auf dem Bildschirm vergrößert.

g - Durch Berühren dieses Bildschirmbereichs werden die Daten auf dem Bildschirm vergrößert.

h - Durch Berühren der Registerkarte „Mercury" werden auf der linken Seite des Bildschirms die Motor- und Bootdaten angezeigt. Dies ist hilfreich, wenn der Hauptbildschirm mit Autopilot-Datenbildschirmen gefüllt ist oder zur Vergrößerung einer bestimmten Datenanzeige verwendet wird.

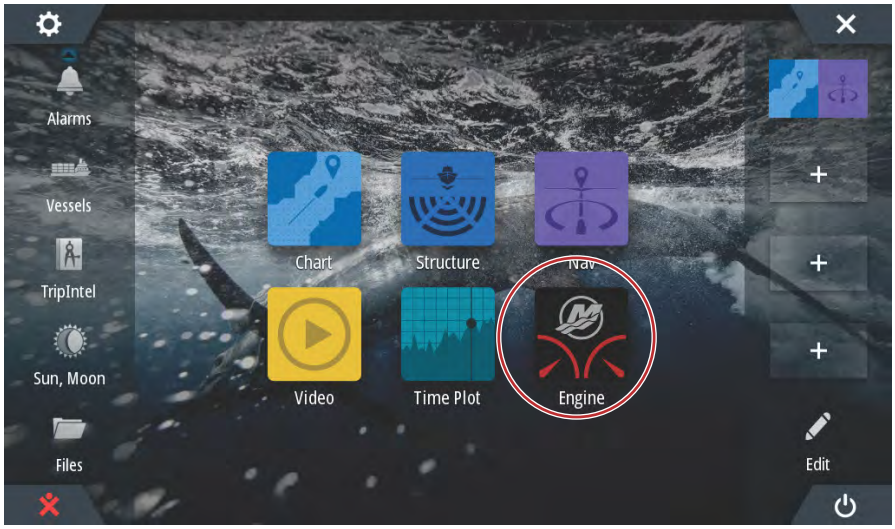
i - Durch Berühren der Registerkarte „Vessel Control" (Bootsteuerung) werden die mit VesselView verbundenen Autopilot-Funktionen geöffnet.

j - Durch Berühren der Registerkarte „Autopilot" werden die Mercury Autopilot-Funktionen angezeigt. Die Funktionen hängen vom Antriebssystem ab, und einige Funktionen sind über den GoFree Shop herunterladbar.

k - Durch Berühren des Menüs „HOME" (Startseite) gelangt der Benutzer zum Startbildschirm des VesselView. Dieser Bildschirm zeigt dem Benutzer die Navico® Seite des MFD und dessen Funktionen, Optionen und Einstellungsmenüs. VesselView kann durch Berühren der Mercury-Kachel auf diesem Bildschirm gestartet werden.

Homepage (Startseite)

Es kann vorkommen, dass Benutzer andere als die erkennbaren Mercury Marine Bildschirme von VesselView angezeigt bekommen. Diese Menüs und Optionen werden als die Navico®-Seite des VesselView bezeichnet. Mercury Marine unterstützt diese Komponenten des Gerätes nicht. Wenden Sie sich bezüglich weiterer Informationen zu dieser Seite des VesselView an Navico®. Um zurück zu den Mercury Marine-seitigen Navigations-Bildschirmen des Gerätes zu gelangen, die Taste „Home" (Startseite) drücken und die Kachel „Mercury Engine" (Mercury Motor) wird angezeigt. Diese Kachel auswählen, um zum VesselView-Bildschirm zurückzukehren.

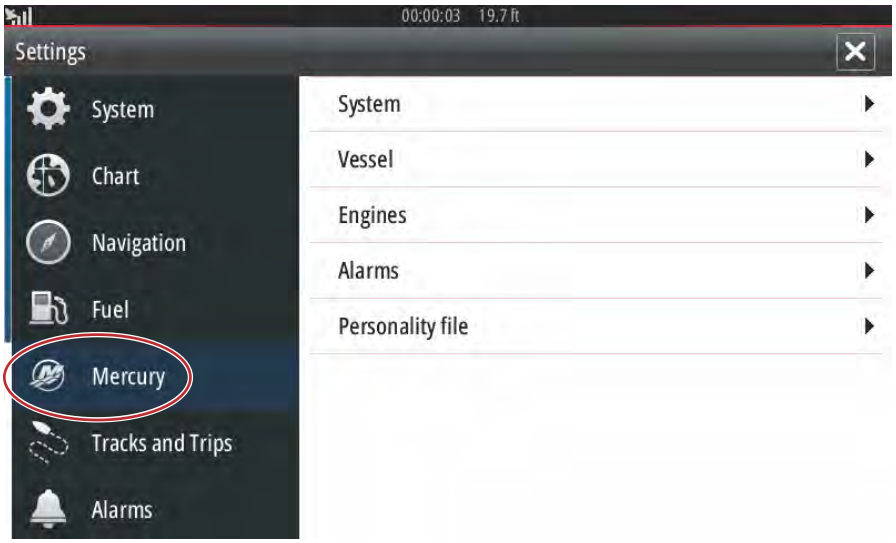


61481

Das Fenster „System Controls" (Systemsteuerung) kann geöffnet werden, indem eine Wischbewegung von oben auf den Bildschirm ausgeführt wird. Hierdurch wird dem Benutzer folgendes ermöglicht: Nutzung des Mercury Einstellungsmenüs, das Gerät in den Standby-Modus versetzen, Anpassung der Bildschirmhelligkeit, Ausführung des Nacht-Modus, Aktivieren der Touch-Sperrfunktion, Anpassung der Wireless-Konnektivität, Aktivierung der Instrumentenleiste auf der rechten Seite des Displays.

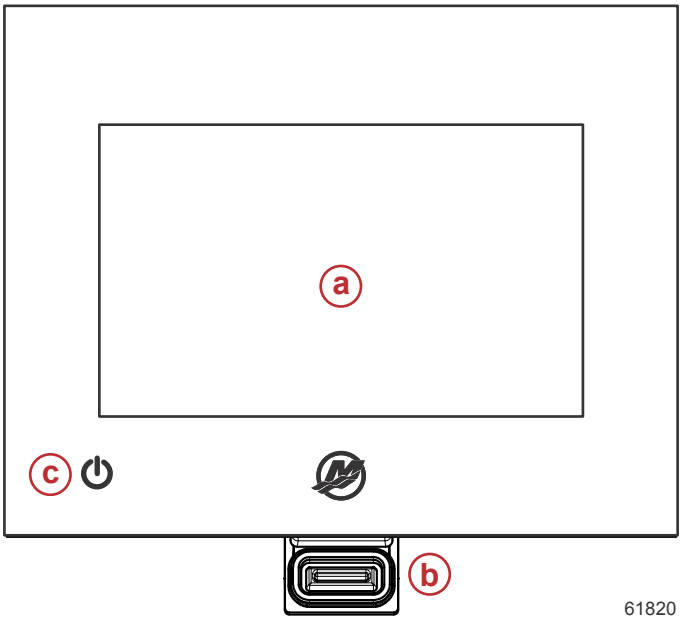
61482

Um Änderungen an den VesselView-Funktionen vorzunehmen, das Mercury-Symbol innerhalb des Menüs „Settings" (Einstellungen) im Fenster „System Control" (Systemsteuerung) auswählen. Alle Benutzereinstellungen und Einstellungen bezüglich VesselView sind in den Mercury-Einstellungen enthalten. Alle andere Menü-Optionen beziehen sich auf die Navico®-Seite des MFD. Alle Anfragen bezüglich dieser Funktionen sollten direkt an Navico® gerichtet werden.



61483

VesselView 502 – Elemente an der Vorderseite



61820

a - Touchscreen
b - Port für Micro-SD-Karte
c - Stromversorgung/Helligkeit

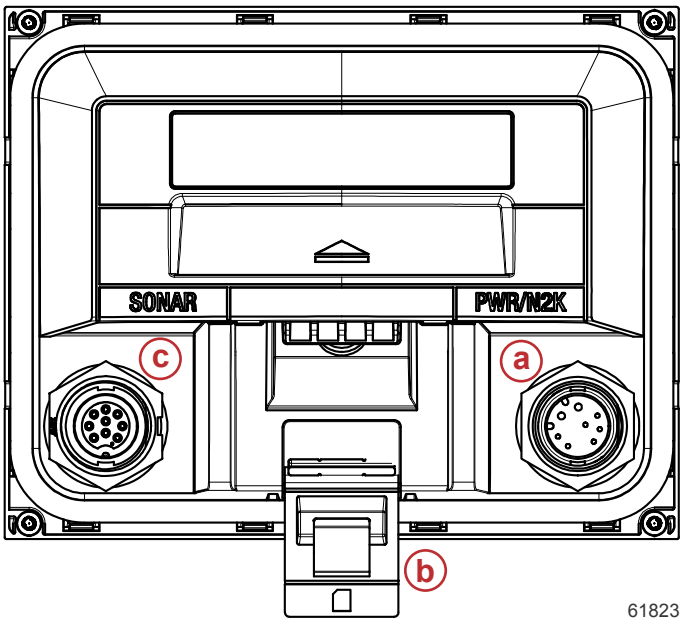
VesselView 502 – Funktionen der Elemente an der Vorderseite

Touchscreen: Der Bildschirm von VesselView 502 verfügt über zahlreiche Bereiche, die berührungsempfindlich sind und mit einer Berührung oder vertikalen oder horizontalen Wischbewegung bedient werden.

Port für Micro-SD-Karte: Ermöglicht die Aktualisierung der VesselView-Software, das Hochladen der Navigationskarten sowie das Speichern der Wegpunkte und Einstellungen.

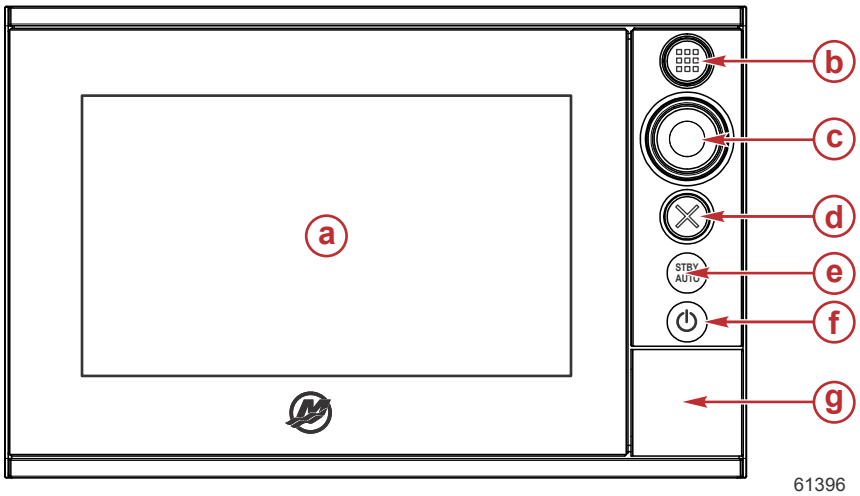
EIN/AUS / Helligkeit: Einmal drücken, um das Dialogfeld der Systemsteuerung anzuzeigen. Mit kurzem Antippen kann zudem die Helligkeit der Hintergrundbeleuchtung angepasst werden. Zum Ein-/Ausschalten des Geräts die EIN/AUS-Taste gedrückt halten.

VesselView 502 – Anschlüsse an der Rückseite



Pos.	Funktion	Beschreibung
a	Stromversorgungs-/NMEA 2K-Anschluss	Anschluss an die Stromversorgung und an das NMEA 2K-Netzwerk
b	Port für Micro-SD-Karte	Ermöglicht die Übertragung und das Speichern von Dateien
c	Echolot	Anschluss für den Sonar-Eingang

VesselView 702 – Bedienelemente an der Vorderseite



a - Touchscreen
b - STARTSEITE-Taste
c - Drehknopf
d - X-Schaltfläche
e - Standby/Auto-Taste
f - Stromversorgung/Helligkeit
g - Port für Micro-SD-Karte

VesselView 702 – Funktionen der Elemente an der Vorderseite

Touchscreen: Der Bildschirm des VesselView 702 besteht aus verschiedenen berührungsempfindlichen Bereichen, die durch Berühren oder „Wischen" in vertikaler oder horizontaler Richtung bedient werden.

STARTSEITE: Einmal drücken, um die Startseite zu aktivieren. Durch wiederholtes kurzes Drücken wird durch die Favorit-Schaltflächen geblättert. Gedrückt halten, um das Favoritenfenster als Überlagerung auf der aktiven Seite anzuzeigen. Ein wiederholtes kurzes Drücken blättert durch die Favorit-Schaltflächen.

Drehknopf: Zum Blättern durch die Menüpunkte drehen und zum Bestätigen der Auswahl drücken. Drehen, um einen Wert anzupassen. Drehen, um ein größenskalierbares Feld zu vergrößern.

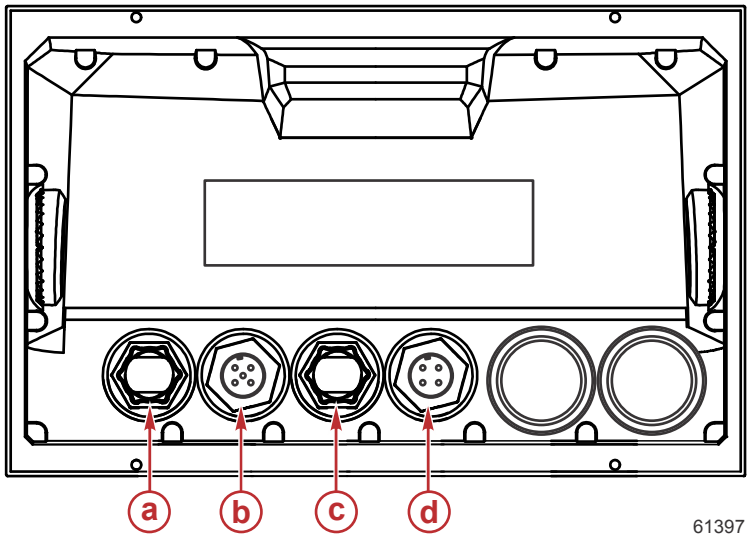
X: Einmal drücken, um ein Dialogfeld zu verlassen, zur vorherigen Menüebene zurückzukehren und um den Cursor aus dem Feld zu entfernen.

STBY/AUTO (Standby/Auto): Autopilot in beliebigem automatischen Modus: drücken, um den Autopilot in den Standby-Modus zu schalten. Autopilot in Standby-Modus: drücken, um das Popup-Fenster für die Auswahl des Autopilotmodus aufzurufen.

EIN/AUS / Helligkeit: Einmal drücken, um das Dialogfeld der Systemsteuerung anzuzeigen. Mit kurzem Antippen kann zudem die Helligkeit der Hintergrundbeleuchtung angepasst werden. Zum Ein-/Ausschalten des Geräts die EIN/AUS-Taste gedrückt halten.

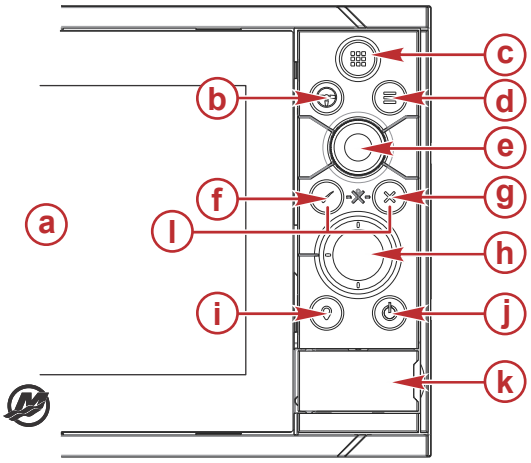
Port für Micro-SD-Karte: Ermöglicht die Aktualisierung der VesselView-Software, das Hochladen der Navigationskarten sowie das Speichern der Wegpunkte und Einstellungen.

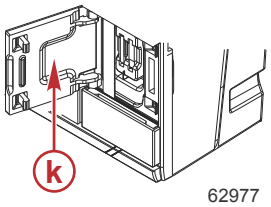
VesselView 702 – Anschlüsse an der Rückseite



Pos.	Funktion	Beschreibung
a	Ethernet	Anschluss an ein Ethernet-Netzwerk
b	NMEA 2K	Anschluss an das NMEA 2K Netzwerk
c	Video Ein	Stellt zwei Videokomponenteneingänge bereit
d	Leistung	Anschluss an die Stromversorgung

VesselView 703 - Bedienelemente an der Vorderseite





- **a -** Touchscreen
- **b -** Radtaste
- **c -** Seiten/Startseite-Taste
- **d -** Menütaste
- **e -** Drehknopf
- **f -** Enter-Taste (Eingabe)
- **g -** Beenden-Taste
- **h -** Pfeiltasten
- **i -** Markieren-Taste
- **j -** EIN/AUS-Taste
- **k -** Kartenleserklappe
- **l -** Tastenkombination für Mann über Bord (MOB)

VesselView 703 - Funktionen der Bedienelemente an der Vorderseite

Touchscreen: Der Bildschirm von VesselView 703 verfügt über zahlreiche Bereiche, die berührungsempfindlich sind und mit einer Berührung oder vertikalen oder horizontalen Wischbewegung bedient werden.

Seiten/Startseite: Taste drücken, um die Startseite zur Seitenauswahl und zum Anzeigen von Einrichtungsoptionen zu öffnen.

Radtaste: Benutzerdefinierbare Taste, siehe Benutzerhandbuch. Standard, wenn Autopilot nicht im System installiert ist: Kurz drücken, um zwischen den Fenstern in einem Splitscreen zu wechseln. Länger drücken, um das aktive Fenster im Splitscreen zu maximieren. Standard, wenn Autopilot im System installiert ist: Kurz drücken, um die Autopilotsteuerung zu öffnen und den Autopiloten in den Standby-Modus zu schalten. Länger drücken, um zwischen den Fenstern in einem Splitscreen zu wechseln.

Menu (Menü): Taste drücken, um das Menü des aktiven Fensters anzuzeigen.

Drehknopf: Drehen, um zu zoomen oder im Menü zu blättern; drücken, um eine Option auszuwählen.

Enter (Eingabe): Taste drücken, um eine Option auszuwählen oder Einstellungen zu speichern.

Exit (Beenden): Taste drücken, um ein Dialogfeld zu schließen, zur vorherigen Menüebene zurückzukehren und den Zeiger aus dem Fenster zu entfernen.

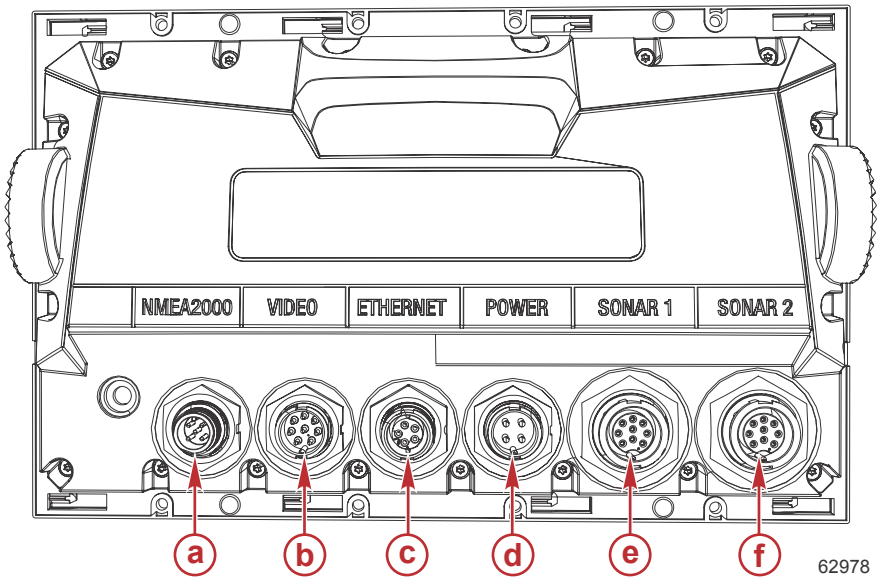
MOB (Mann über Bord): Gleichzeitig die **Eingabetaste** und die **Beenden-Taste** drücken, um einen MOB (Mann über Bord)-Alarm an der Bootsposition zu erzeugen.

Pfeiltasten: Drücken, um den Zeiger zu aktivieren oder zu bewegen. Menübedienung: Drücken, um durch die Menüelemente zu blättern und einen Wert einzustellen.

Markieren: Taste drücken, um einen Wegpunkt an der Bootsposition oder, bei aktivem Zeiger, an der Zeigerposition zu setzen.

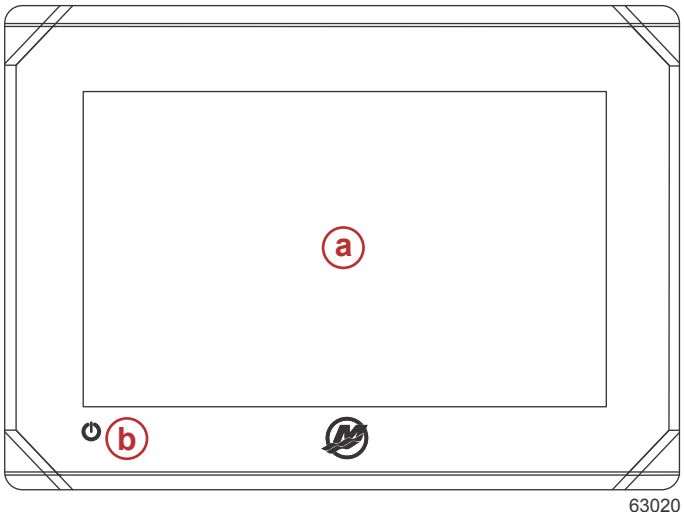
Power (EIN/AUS): Taste gedrückt halten, um das Gerät ein- oder auszuschalten. Einmal drücken, um das Dialogfeld „System Controls" (Systemsteuerung) anzuzeigen; erneut drücken, um eine von 3 Standardhelligkeitsstufen zu wählen.

VesselView 703 - Anschlüsse an der Rückseite



Pos.	Funktion	Beschreibung
a	NMEA 2000	Anschluss an das NMEA 2K Netzwerk
b	Video Ein	Eingang für Videoquellen wie Kameras und NMEA 0183 Port
c	Ethernet	Anschluss an Netzwerkmodule mit hoher Bandbreite
d	Leistung	Anschluss an die Stromversorgung
e	Sonar 1	Für Einkanal-CHIRP, 50/200 kHz konventionell oder HDI-Wandler
f	Sonar 2	Für Einkanal-CHIRP, 50/200 kHz konventionell, TotalScan, StructureScan oder ForwardScan Wandler

VesselView 903 - Bedienelemente an der Vorderseite



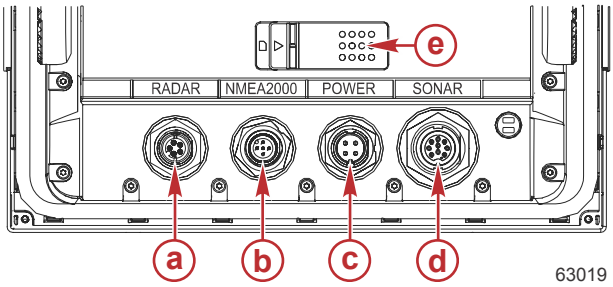
a - Touchscreen
b - EIN/AUS-Taste

VesselView 903 - Funktionen der Bedienelemente an der Vorderseite

Touchscreen: Ermöglicht die Touch-Navigation in den Bootdaten-Bildschirmen.

Power (EIN/AUS): Taste gedrückt halten, um das Gerät ein- oder auszuschalten. Einmal drücken, um das Dialogfeld „System Controls" (Systemsteuerung) anzuzeigen.

VesselView 903 - Anschlüsse an der Rückseite



Pos.	Funktion	Beschreibung
a	Radar/Ethernet	Anschluss an Bootradarsignal oder Ethernetverbindung
b	NMEA 2000	Anschluss an NMEA 2000 Netzwerk
c	Leistung	Anschluss an die Stromversorgung
d	Echolot	CHIRP, Breitband, DownScan und SideScan-Imaging (abhängig vom Wandler)
e	Port für Micro-SD-Karte	Zwei Kartenslots zum Hochladen von Karten und Software-Updates

VesselView Link – Überblick

VesselView Link integriert die SmartCraft-Daten und Steuersysteme eines Mercury-betriebenen Bootes mit bestimmten Simrad- und Lowrance-Instrumenten und bietet eine voll funktionsfähige Mercury VesselView Benutzeroberfläche auf den Bildschirmen dieser Geräte. Mercury VesselView Link ist als Benutzeroberfläche für Einzelmotoren oder Mehrfachmotoren (zwei bis vier Motoren) verfügbar und kann einfach unterhalb des Armaturenbretts des Bootes eingebaut werden. Es wurde konstruiert, um mit den folgenden Instrumenten zu funktionieren:

Mercury VesselView-Displays

- VesselView 502
- VesselView 702
- VesselView 703
- VesselView 903

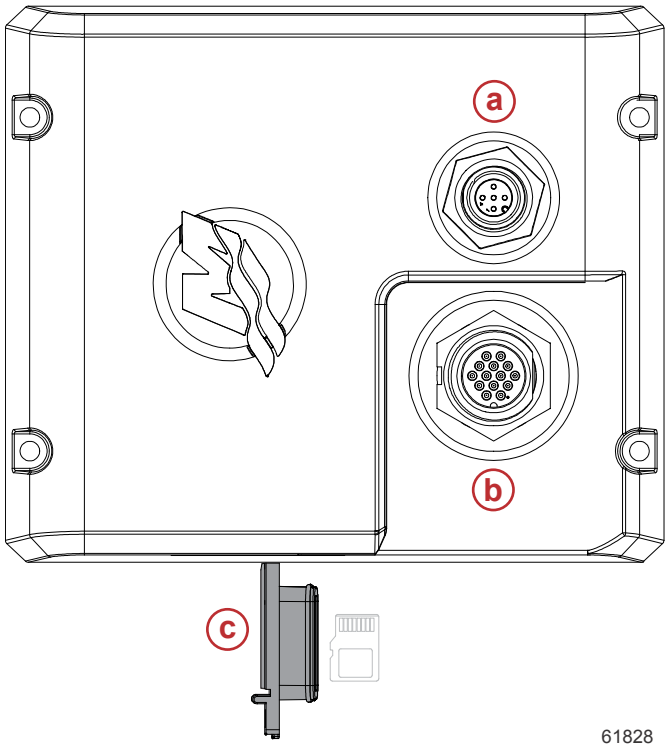
Simrad-kompatible Displays

- NSS evo2 und evo3
- NSO evo2
- GO XSE

Lowrance-kompatible Displays

- HDS Gen 2 Touch
- HDS Gen 3
- HDS Carbon

VesselView Link Anschlüsse



a - NMEA 2K-Anschluss
b - Anschluss für SmartCraft/Stromversorgung
c - Port für Micro-SD-Karte

Gerätewartung

WICHTIG: Es wird empfohlen, die mitgelieferte weiße Sonnenschutzabdeckung aus Kunststoff als Schutz anzubringen, wenn das Gerät nicht in Betrieb ist.

Reinigung des Displays

Es wird empfohlen, das Display regelmäßig zu reinigen, um Ansammlung von Salz und anderem Schmutz zu verhindern. Kristallisiertes Salz kann die Beschichtung des Displays verkratzen, wenn ein trockenes oder feuchtes Tuch verwendet wird. Sicherstellen, dass das Tuch mit reichlich frischem Wasser getränkt wurde, um Salzablagerungen aufzulösen und zu entfernen. Bei der Reinigung keinen übermäßigen Druck auf den Bildschirm ausüben.

Wenn Wasserflecken nicht mit diesem Tuch entfernt werden können, sollte eine Lösung aus gleichen Teilen warmem Wasser und Isopropylalkohol zur Reinigung des Bildschirms verwendet werden. Keine Lösungsmittel wie Aceton, Waschbenzin, Terpentin oder Reinigungsprodukte auf Ammoniakbasis verwenden. Die Verwendung starker Lösungs- oder Reinigungsmittel kann zu einer Beschädigung der blendfreien Beschichtung, des Kunststoffs oder der Gummitasten führen.

Es wird empfohlen, die Sonnenschutzabdeckung anzubringen, wenn das Gerät nicht verwendet wird, um eine Beschädigung der Kunststoffblenden und der Gummitasten durch UV-Strahlen zu verhindern.

Reinigung des Medienports

Der Bereich um die Medienportklappe sollte regelmäßig gereinigt werden, um Ansammlung von kristallisiertem Salz und anderem Schmutz zu verhindern.

Notizen:

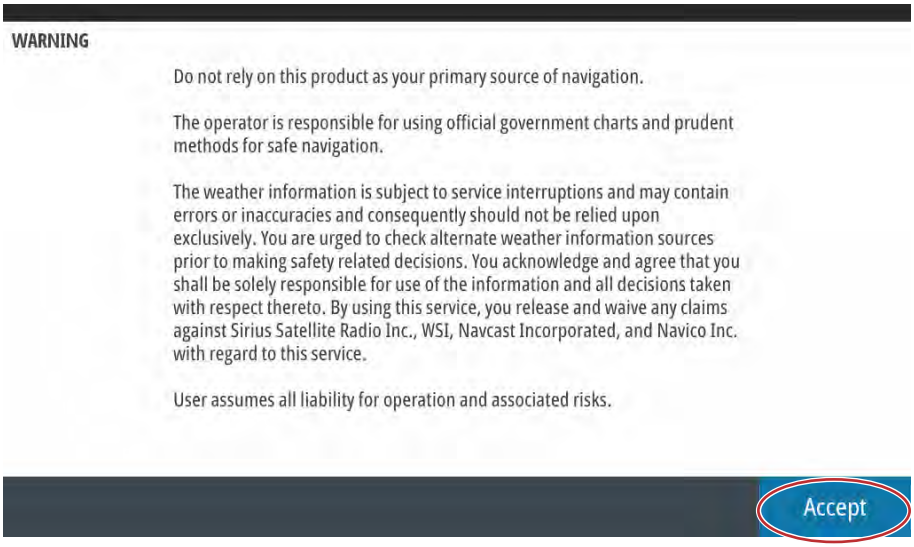
Kapitel 2 - Einschaltbildschirme und Einrichtungsassistent

Inhaltsverzeichnis

VesselView Start-Hinweisbildschirm..... 16
Startbildschirm..... 16
Einrichtungsassistent..... 17
Konfiguration importieren 19
Motoreinrichtung 19
Display-Einrichtung 21
Geräte-Einrichtung 21
Einheiten konfigurieren 22
Tankkonfiguration 22
Geschwindigkeitseinrichtung 25
Active Trim – Einrichtung 25
Einrichtungsassistent beenden 27
Erstellen von Bildschirmaufnahmen..... 28
Datenquelle einrichten..... 31
Datenquellen 31
Vergrößern der Datenbildschirme..... 32
Instrumentenleiste..... 34
Auswahl der Motordaten..... 35

VesselView Start-Hinweisbildschirm

Wenn VesselView gestartet wird, wird ein Warnbildschirm angezeigt, der den Benutzer darauf hinweist, sich nicht auf das Produkt als primäre Quelle für die Navigation zu verlassen und dass der Benutzer die alleinige Verantwortung für den Betrieb und die damit assoziierten Risiken trägt.



61413

Startbildschirm

Beim Einschalten der Zündung wird ein Mercury Startbildschirm angezeigt. In der Mitte des Bildschirms wird das Mercury Logo angezeigt. Das Logo verbleibt während des Startvorgangs auf dem Bildschirm. Nicht versuchen, das Gerät durch Drücken von Tasten während des Startvorgangs zu beschleunigen. Antriebssysteme mit Emissionsbegrenzungssystem werden mit einem Motorsymbol in der linken unteren Ecke des Bildschirms dargestellt.

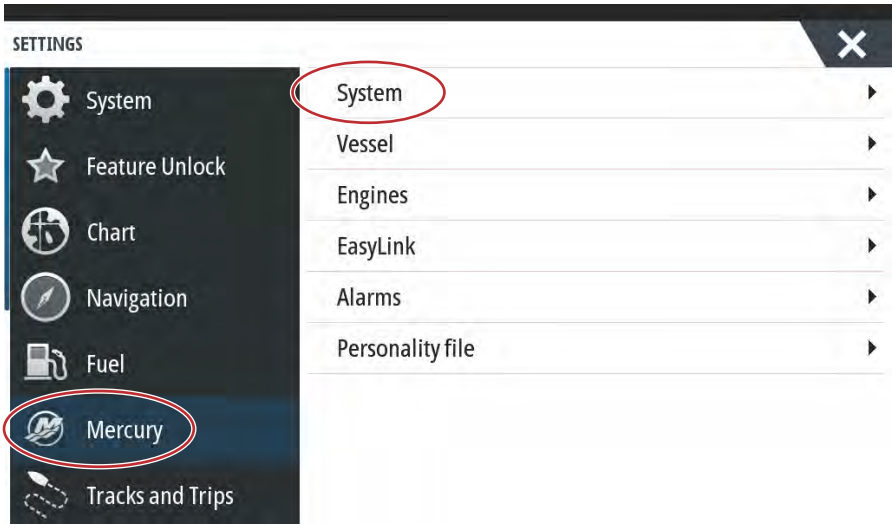
61484

Einrichtungsassistent

Der VesselView-Einrichtungsassistent führt Sie durch die ersten Schritte zur Konfiguration des VesselView. Der Einrichtungsassistent kann jederzeit über das Menü **Settings** (Einstellungen) aufgerufen werden. Das Dialogfeld **System Controls** (Systemsteuerung) aufrufen. Das Fenster **System Controls** (Systemsteuerung) kann geöffnet werden, indem eine Wischbewegung von oben auf den Bildschirm ausgeführt wird. Die Kachel **Settings** (Einstellungen) auswählen.

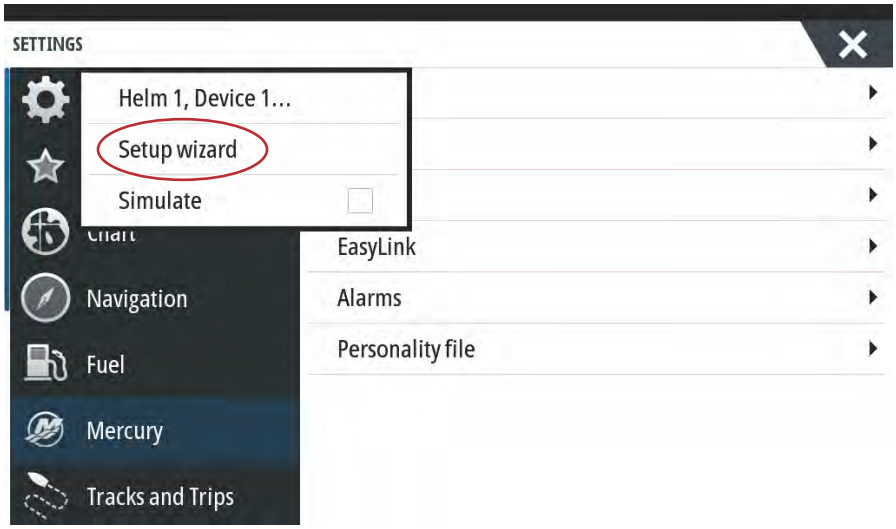
61504

Die Option **Mercury** auf der linken Bildschirmseite auswählen. Die Option **System** auswählen.



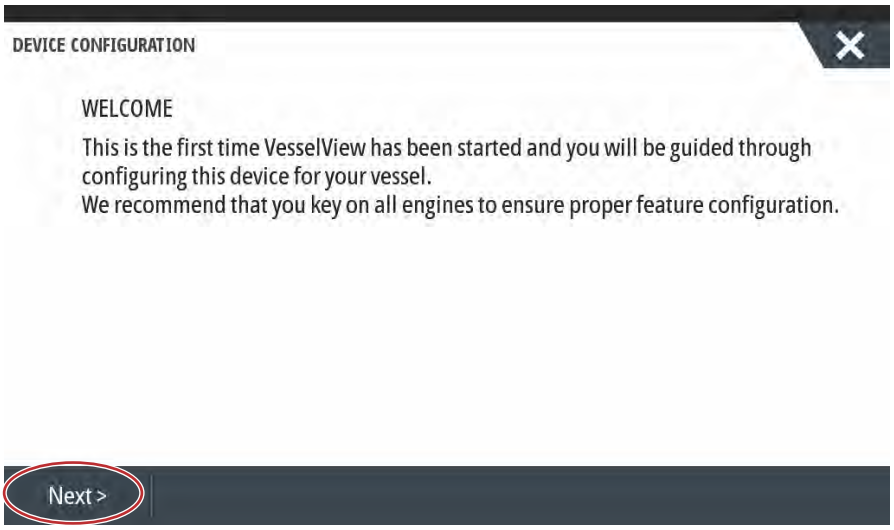
61505

Im Menü **System** die Option **Setup wizard** (Einrichtungsassistent) auswählen.



61506

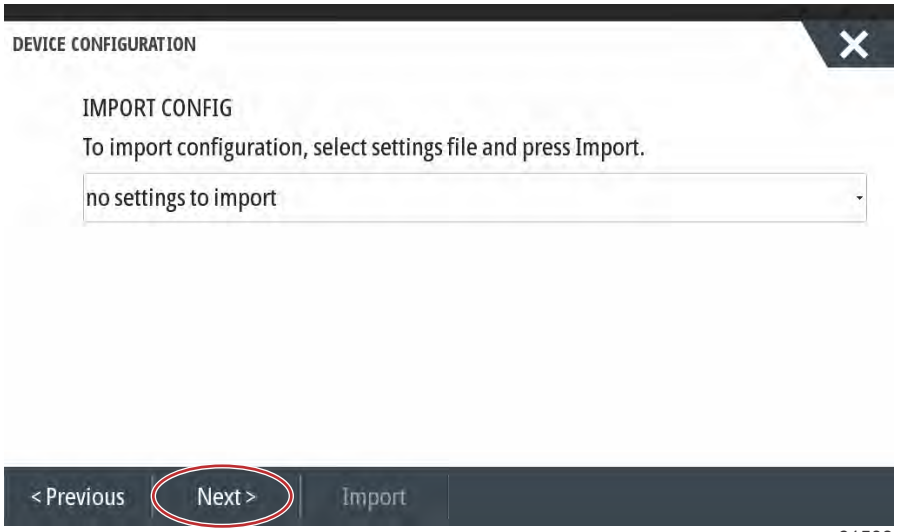
Auf dem WILLKOMMEN-Bildschirm der „Device Configuration" (Gerätekonfiguration) **Next** (Weiter) auswählen, um den Einrichtungsassistenten zu starten.



61507

Konfiguration importieren

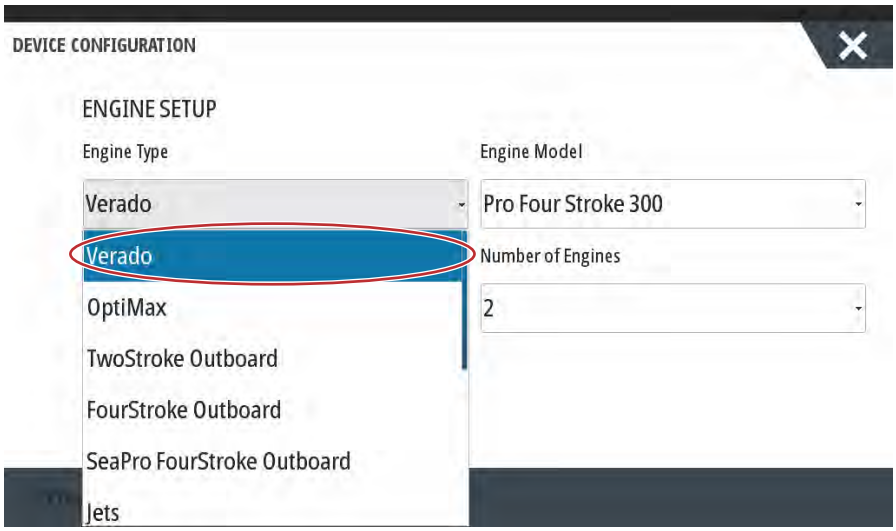
Zum Importieren einer vorhandenen Bootskonfiguration eine FAT oder FAT 32 Micro-SD-Karte mit der Konfigurationsdatei einlegen und diese Datei im Dropdown-Menü auswählen. Wenn keine Importdatei vorhanden ist, „Next" (Weiter) auswählen, um fortzufahren.



61508

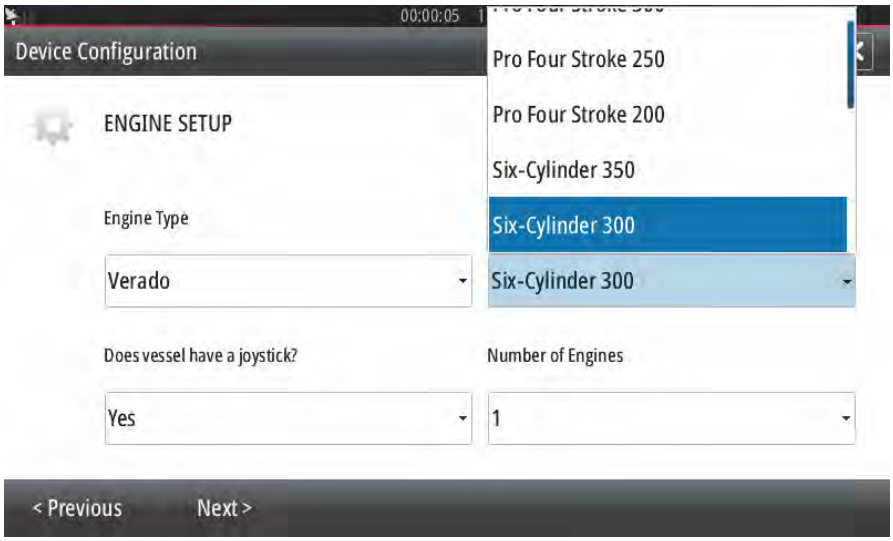
Motoreinrichtung

1. Im Bildschirm **Engine Setup** (Motoreinrichtung) den Drehknopf verwenden oder die Menüfelder berühren, um die richtige Option auszuwählen.
2. Die Auswahl für die Optionen auf dem Bildschirm **Engine Setup** (Motoreinrichtung) vornehmen.



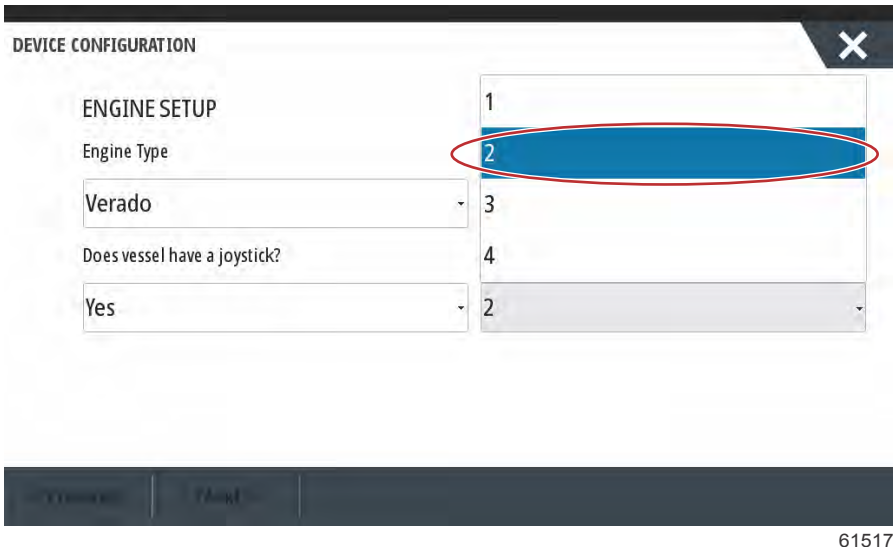
61510

Auswahl der Motorfamilie



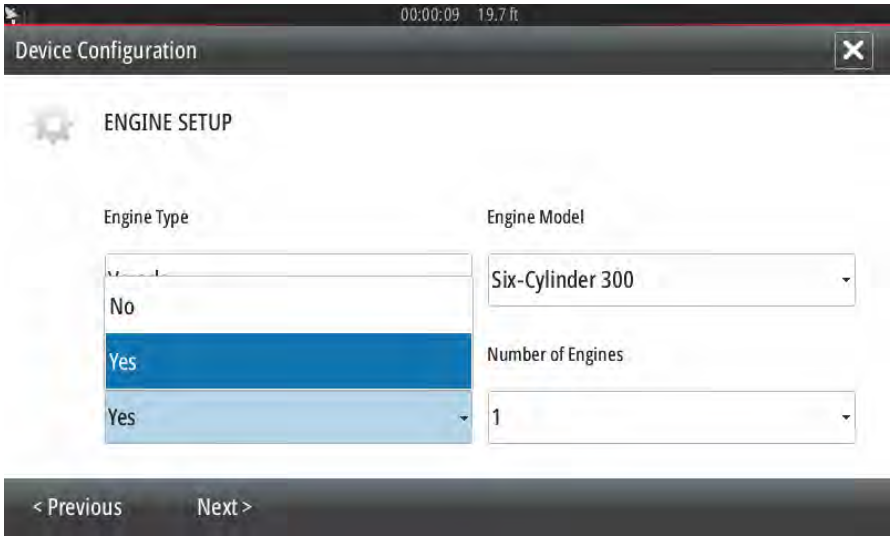
61512

Auswahl des Motormodells



61517

Anzahl der Motoren



61514

Auswahl des Joysticks

3. Wenn alle Optionen ausgewählt wurden, **Next** (Weiter) auswählen, um fortzufahren.

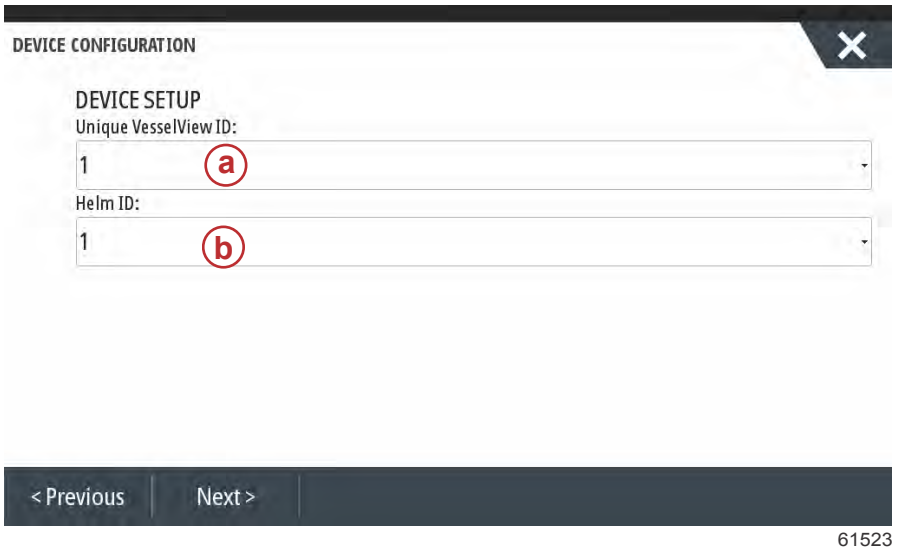
Display-Einrichtung

Die von diesem VesselView anzuzeigenden Motoren entsprechend der auf dem Bildschirm **Engine Setup** (Motoreinrichtung) angegebenen Anzahl der Motoren auswählen. Es können bis zu vier Motoren ausgewählt werden. **Next** (Weiter) auswählen, um fortzufahren.

61522

Geräte-Einrichtung

Auf dem Bildschirm „Device Setup" (Geräteeinrichtung) den Drehknopf verwenden oder die Menüfelder berühren, um die entsprechenden Optionen auszuwählen. Bei Verwendung mehrerer VesselView-Geräte sicherstellen, dass jedem Gerät eine eindeutige Nummer zugeordnet wird, um Datenprobleme zu vermeiden. Die Ruderstandsnummern müssen der Position des jeweiligen VesselView-Geräts entsprechen. Es ist üblich, den Hauptruderstand als „1" festzulegen und den zweiten Ruderstand als „2". „Next" (Weiter) wählen, um fortzufahren.

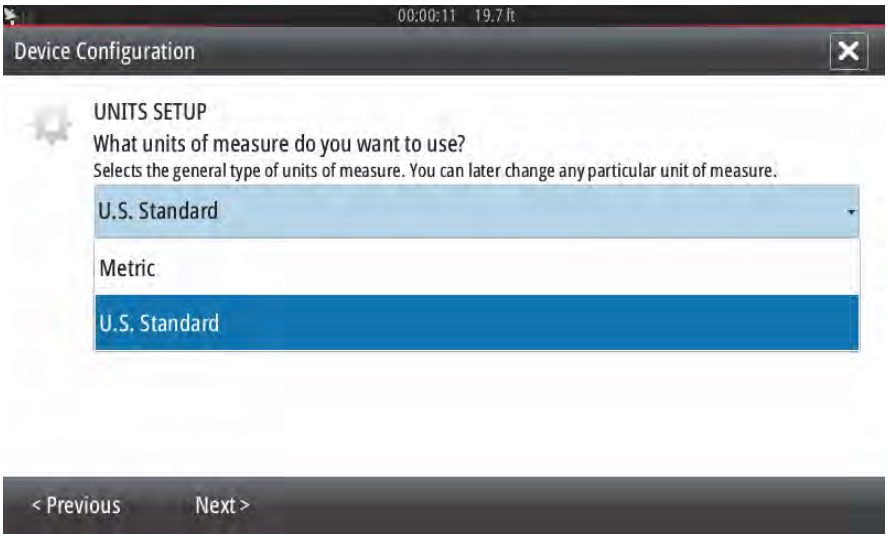


61523

a - VesselView-Identifikationsfeld
b - Identifikationsfeld „Helm" (Ruderstand)

Einheiten konfigurieren

Die Maßeinheiten auswählen, in denen VesselView Daten wie Geschwindigkeit, Entfernung und Füllstände auf dem Bildschirm anzeigt. Einzelne Maßeinheiten können zu einem späteren Zeitpunkt geändert werden.



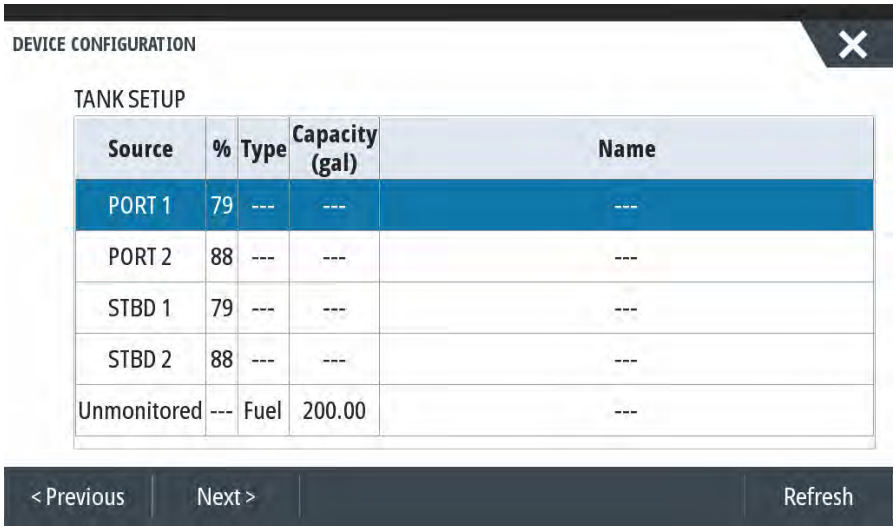
61521

Tankkonfiguration

Im Bildschirm „Tank Setup" (Tankeinrichtung) können Tanktyp, Kapazität und Tankname zugewiesen werden. Die %-Spalte zeigt das aktuelle Tankvolumen an. Durch Auswahl der Schaltfläche „Refresh" (Aktualisieren) werden die Tanksensoren abgefragt und die Anzeigewerte aktualisiert.

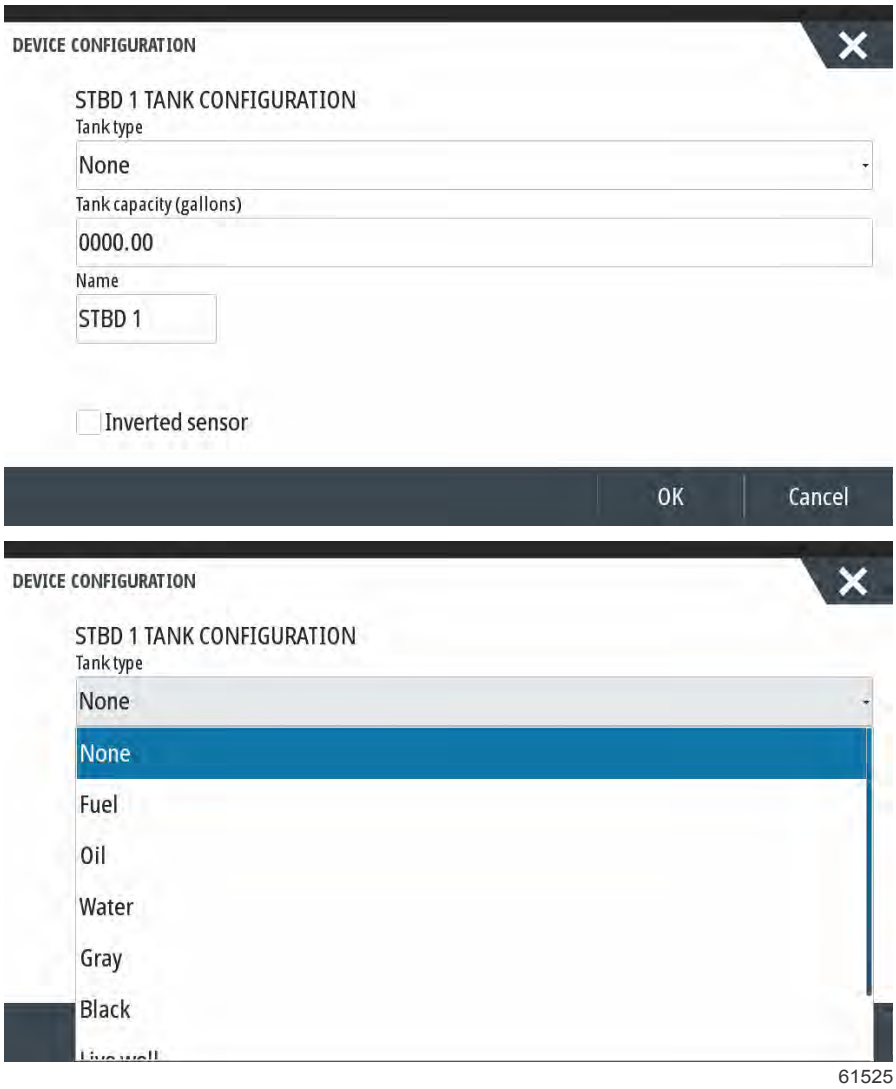
Der Tank „Unmonitored" (Nicht überwacht) ist ein Tank, dem kein Sensor zugeordnet ist. Der Kraftstoffstand ändert sich basierend auf dem von den Motoren verbrauchten, berechneten Kraftstoff.

Die Tankzeile auswählen, die angepasst werden soll.



61524

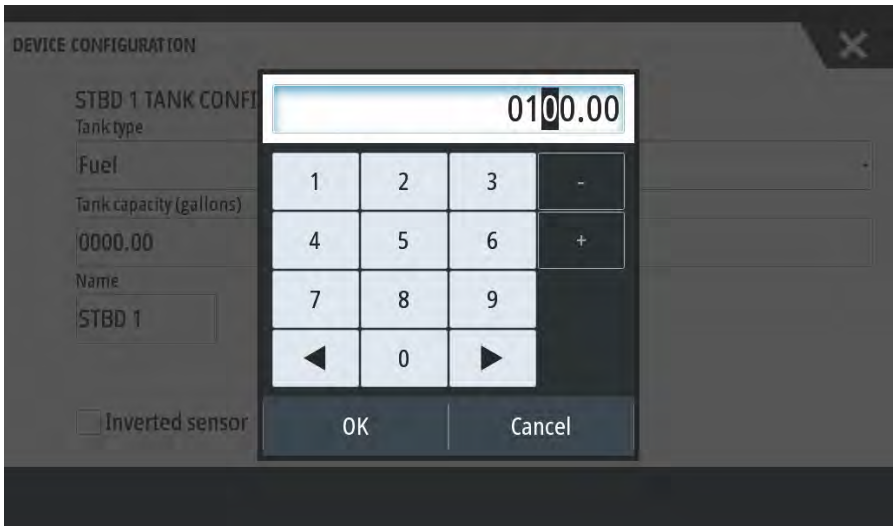
Zu den Tanktypen gehören Tanks für Kraftstoff, Öl, Wasser, Grauwasser, Schwarzwasser und Genset. Bei Auswahl von Genset als Tanktyp wird das Volumen des Genset-Tanks nicht zum Gesamtvolumen der Kraftstofftanks für den Bootantrieb addiert.



Den Tanktyp auswählen

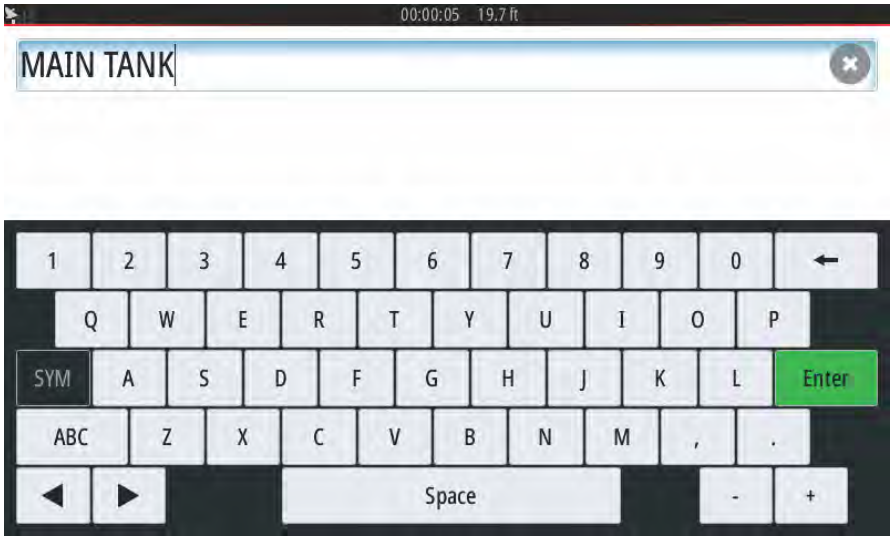
Die Kapazität mithilfe der Bildschirmtastatur eingeben. Nach Eingabe der Tankkapazität **OK** wählen, um die Tastatur zu schließen.

Mit VesselView kann der Benutzer den Wert des überwachten Tankvolumens invertieren. Diese Option ist verfügbar, um Tanksender zu berücksichtigen, die Daten entgegengesetzt zu Sendern übertragen, die für die Verwendung in Nordamerika hergestellt werden.



61526

Die Tankposition wird im Feld „Name" angezeigt. Zum Ändern der Bezeichnung des Tanks das Feld auswählen und die Bezeichnung mithilfe der Bildschirm-Tastatur neu eingeben.

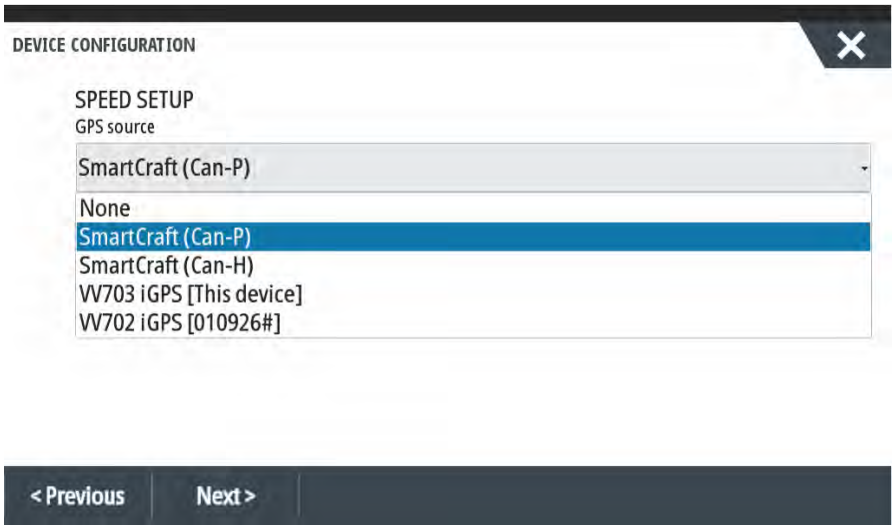


61528

Nach der Eingabe eines Namens für den Tank auf der Tastatur **Enter** (Eingabetaste) wählen, um mit der nächsten Tankzeile im Bildschirm „Tank Setup" (Tankeinrichtung) fortzufahren. Wenn alle Daten für die Tankanpassung eingegeben wurden, die Taste **Refresh** (Aktualisieren) in der unteren Ecke auswählen. Alle Datenfelder auf korrekte Eingabe prüfen und **Next** (Weiter) wählen, um mit dem Einrichtungsassistenten fortzufahren.

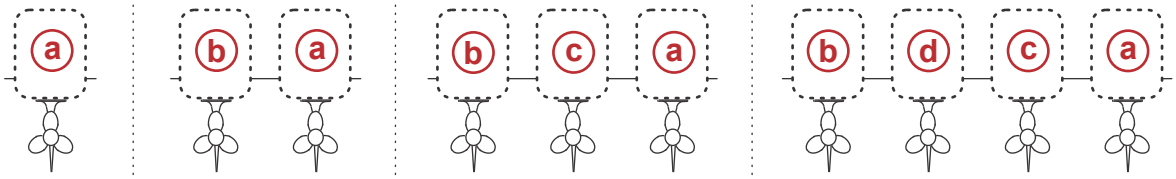
Geschwindigkeitseinrichtung

Die Menüs „Speed Setup" (Geschwindigkeitseinrichtung) bieten drei Optionen für die Bestimmung, wie VesselView die Geschwindigkeitsinformationen erfasst. Bei Ausstattung des Bootes mit einem GPS-System ermöglicht das Dropdown-Menü die Auswahl verfügbarer Geräte. Wenn das Boot mit einem Pitotsensor ausgestattet ist, wird diese Option ausgewählt. Bei Ausstattung des Bootes mit einem Schaufelrad wird die entsprechende Option in einem Dropdown-Menü aufgeführt. Nachdem die Geschwindigkeitsquelle ausgewählt wurde, **Next** (Weiter) auswählen, um fortzufahren.



61529

Die Auswahl der Pitot- und Schaufelradquelle ist in der folgenden Abbildung dargestellt. Den Motor oder die Antriebseinheit auswählen, mit der die Geschwindigkeitsdaten an VesselView übermittelt werden.



60056

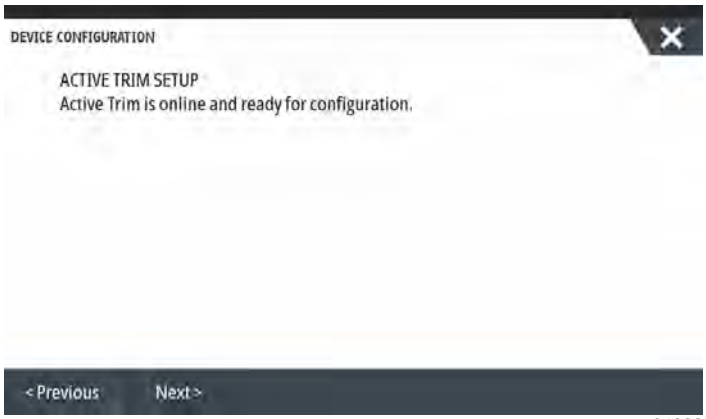
a - PCM0 = Steuerbord außen
b - PCM1 = Backbord außen
c - PCM2 = Steuerbord innen oder mittig
d - PCM3 = Backbord innen

Active Trim – Einrichtung

Der Einrichtungsassistent führt den Benutzer durch die Einrichtung und Konfiguration von Active Trim. Bei jedem Schritt den Anweisungen auf dem Bildschirm folgen.

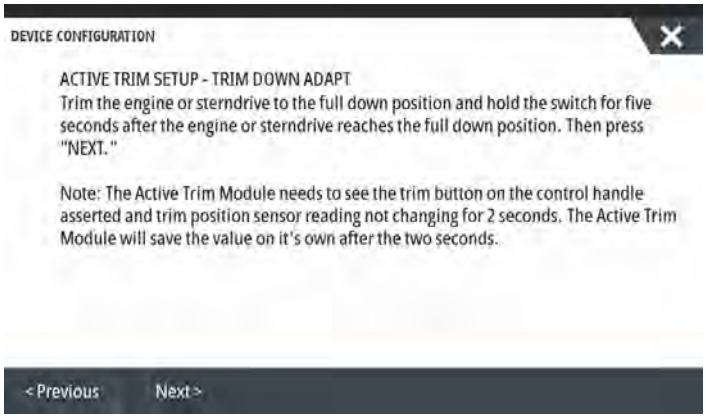
64007

Auswahl der Funktion „Active Trim“



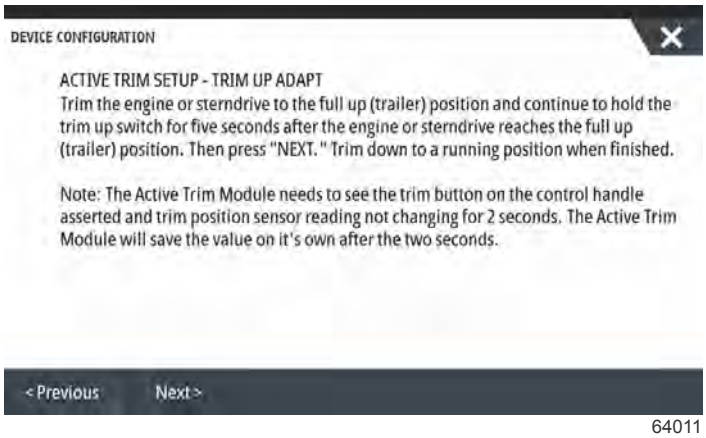
64008

Bildschirm für die Aktivierung von Active Trim



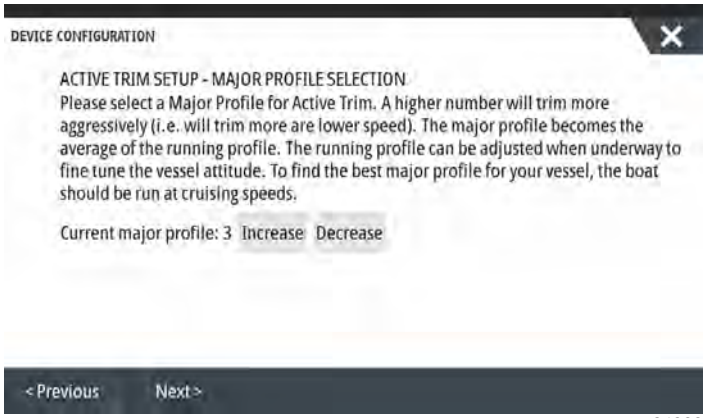
64010

Bildschirm zur Anpassung „Trimmen nach unten“



64011

Bildschirm zur Anpassung „Trimmen nach oben“

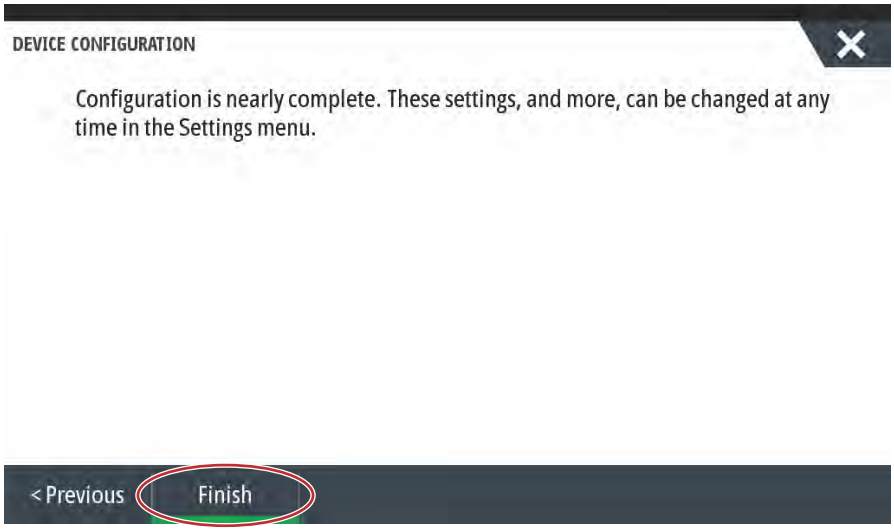


64009

Bildschirm für die Auswahl des Hauptprofils

Einrichtungsassistent beenden

Finish (Beenden) wählen, um den Einrichtungsassistenten von VesselView zu beenden. Das Gerät erst ausschalten, wenn der Bildschirm „Finish" (Beenden) durch den Bootsaktivitäts-Bildschirm ersetzt wurde.



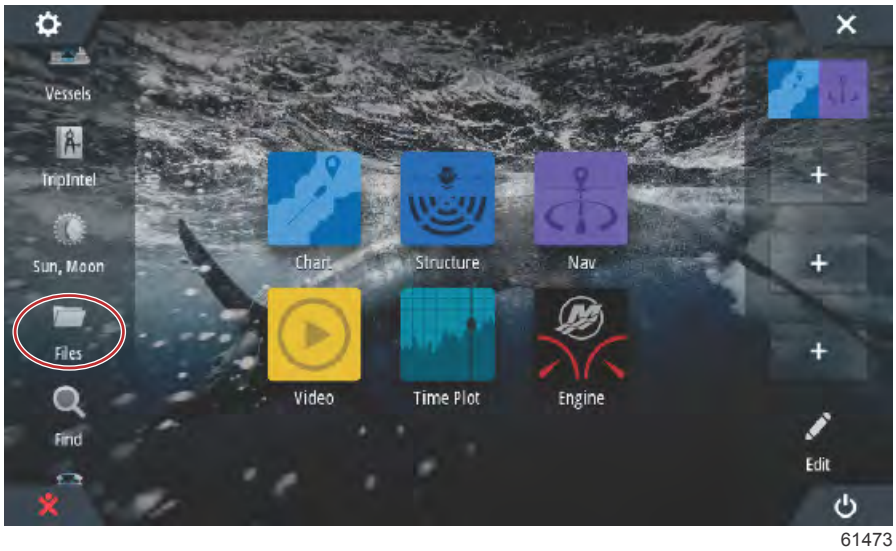
61530

Erstellen von Bildschirmaufnahmen

VesselView verfügt über die Fähigkeit, vollständige Bildschirme zu erfassen und diese für den Download auf eine SD-Karte zu speichern. Bei VesselView 502 und 903 zum Erstellen von Bildschirmaufnahmen im Menü **Settings>System** (Einstellungen>System) die Option **Screen Capture** (Bildschirmaufnahme) einschalten. Zum Aktivieren der Bildschirmaufnahme zweimal auf den oberen Rand des Bildschirmbereichs tippen. Bei VesselView 702 und 703 zum Erstellen von Bildschirmaufnahmen gleichzeitig die Taste **Power** (EIN/AUS) und die Taste **Home** (Startseite) drücken. Bei VesselView 502 können Bildschirmaufnahmen durch zweimaliges Berühren der Kopfleiste eines offenen Dialogfeldes oder durch zweimaliges Berühren der Kopfleiste des Bildschirms erstellt werden, wenn kein Dialogfeld geöffnet ist. Am unteren Rand des Bildschirms erscheint eine Benachrichtigung, die die Bildnummer der Bildschirmaufnahme enthält. Diese Benachrichtigung ist später nicht auf der Bildschirmaufnahme zu sehen.

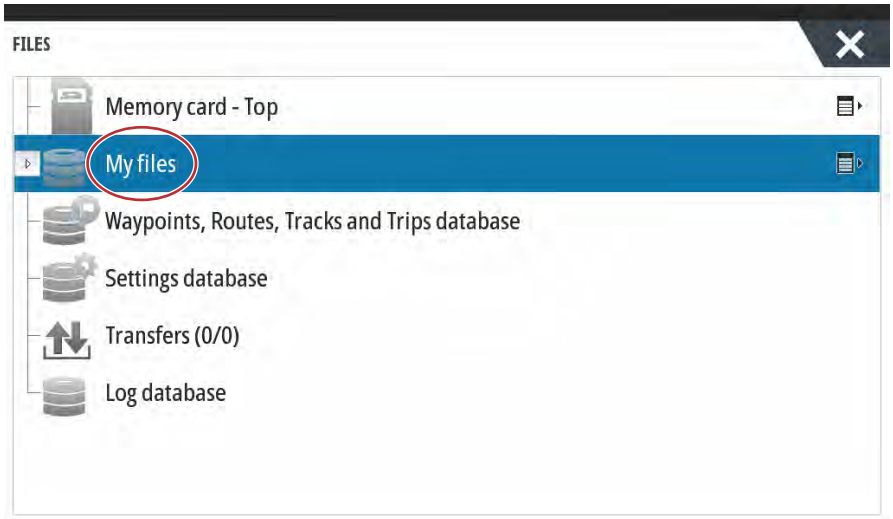
61472

VesselView verfügt über eine interne Speicherkapazität für Bildschirmaufnahmen. Es wird empfohlen, Dateien wie Bildschirmaufnahmen, Wegpunkte, Tracking und Routen auf einer SD-Karte oder einem anderen externen Speichergerät zu sichern, um den internen Speicher so übersichtlich wie möglich zu halten. Standardmäßig werden alle Bildschirmaufnahmen in einem Ordner „Screenshot" (Bildschirmaufnahme) in „My Files" (Meine Dateien) gespeichert. Auf den Ordner „My Files" (Meine Dateien) kann zugegriffen werden, indem eine Wischbewegung von oben auf den Bildschirm ausgeführt wird, um die Optionen auf der linken Seite zu öffnen. „Files" (Dateien) auswählen.

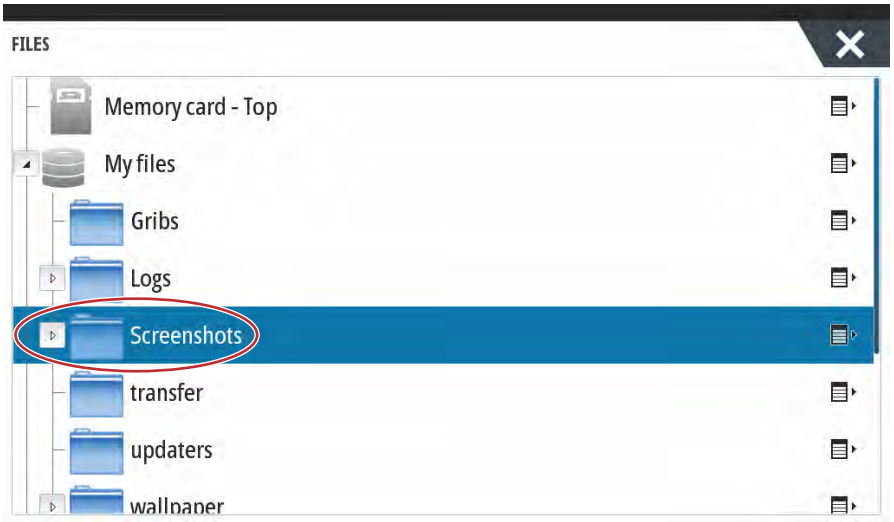


61473

Den Ordner „My Files" (Meine Dateien) öffnen und zu dem Ordner „Screenshots" (Bildschirmaufnahmen) navigieren. Im Ordner „Screenshots" (Bildschirmaufnahmen) werden alle Bildschirmaufnahmen angezeigt, die aufgenommen wurden. Die Aufnahmen können auf die SD-Karte kopiert werden, um sie auf einen Computer oder ein Mobilgerät zu übertragen.

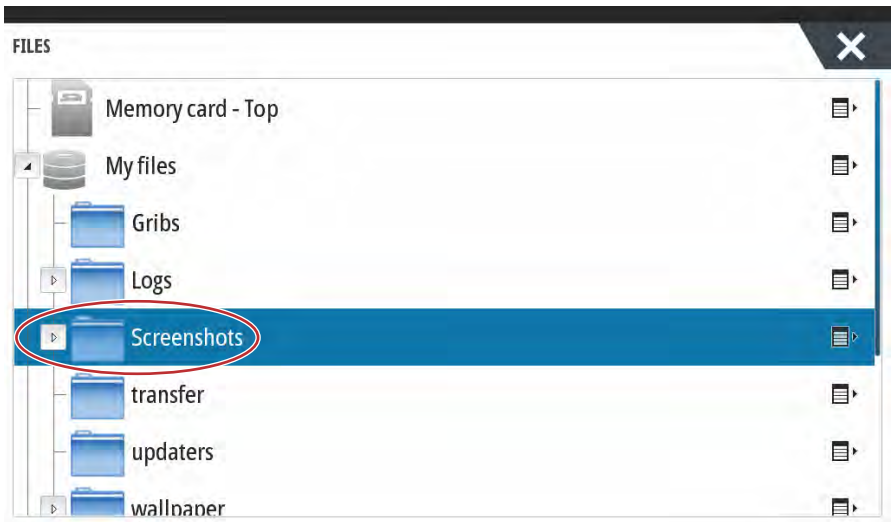


61474

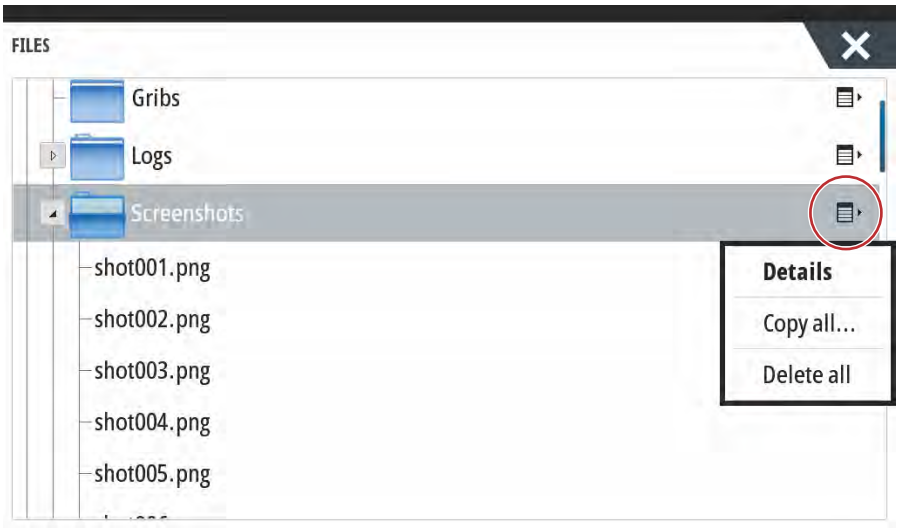


61475

Auf individuelle Bildschirmaufnahmen kann zugegriffen werden, indem diese ausgewählt werden. Mithilfe des Symbols **Details** auf der rechten Seite des Fensters „Files" (Dateien) kann gleichzeitig auf alle Bildschirmaufnahmen zugegriffen werden. Durch Auswahl dieses Symbols können die Bildschirmaufnahmedetails angezeigt oder alle Bildschirmaufnahmen kopiert oder gelöscht werden.

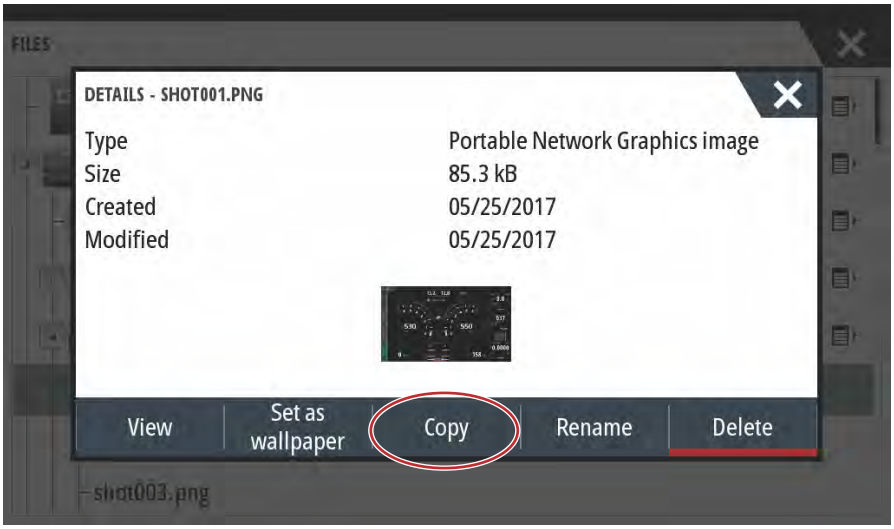


61475



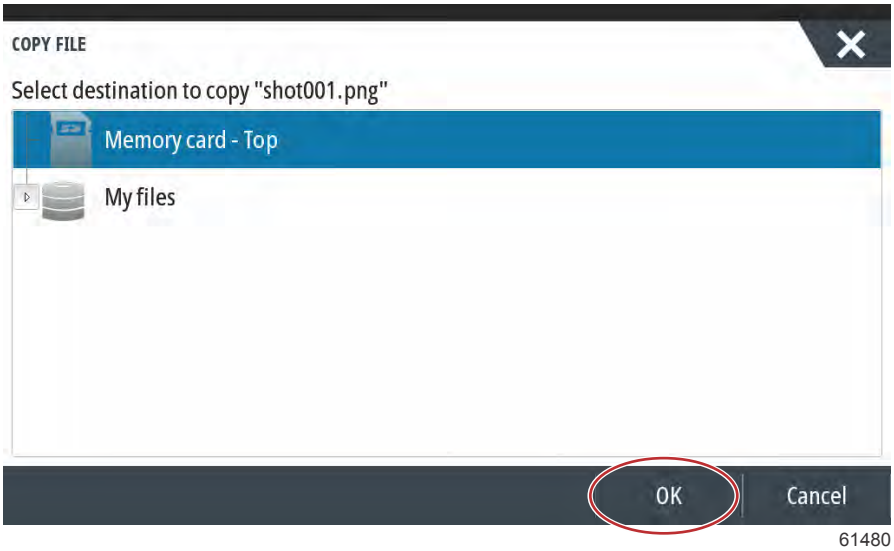
61477

Wenn eine einzelne Bildschirmaufnahme ausgewählt wird, erscheint ein Fenster mit den Optionen „View" (Anzeige), „Set as Wallpaper" (Als Hintergrundbild festlegen), „Copy" (Kopieren), „Rename" (Umbenennen) oder „Delete" (Löschen). Um das Bild von VesselView herunterzuladen, „Copy" (Kopieren) auswählen.



61479

Mit einer in VesselView eingelegten SD-Karte „Memory card" (Speicherkarte) als Ziel für die Datei auswählen und durch OK betätigen. Das Fenster durch Auswahl des „X" in der oberen rechten Ecke schließen. Dies bringt Sie zurück zum Ordner „Screenshots" (Bildschirmaufnahmen). Zusätzliche Bilder wie folgt herunterladen:



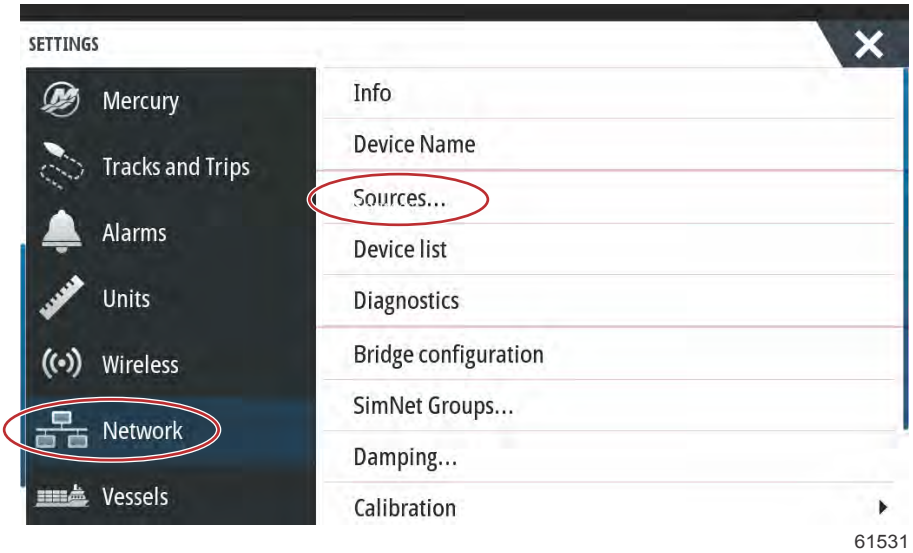
61480

Datenquelle einrichten

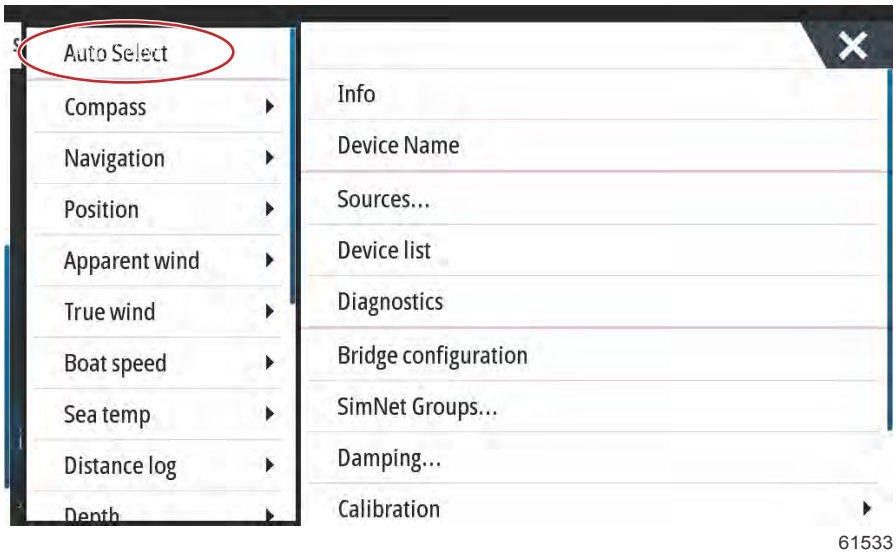
Datenquellen

Zur Einrichtung von Datenquellen die Registerkarte „HOME" (Startseite) am oberen Bildschirmrand wählen.

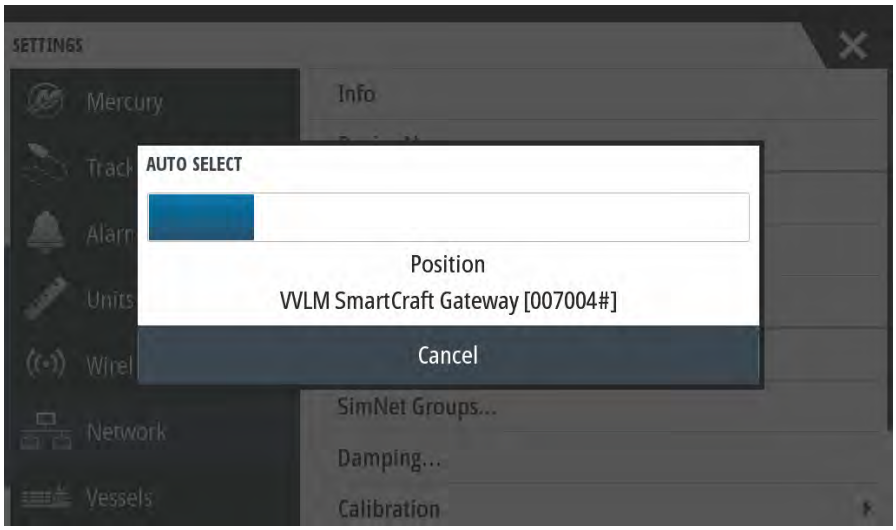
Die Stromversorgung aller Produkte und die Zündung aller Motoren einschalten, um sicherzustellen, dass alle datenerzeugenden Quellen erkannt werden können. Das Fenster „System Controls" (Systemsteuerung) öffnen. Das Fenster „System Controls" (Systemsteuerung) kann geöffnet werden, indem eine Wischbewegung von oben auf den Bildschirm ausgeführt wird. Die Kachel „Settings" (Einstellungen) auswählen. Auf der linken Bildschirmseite die Option „Network" (Netzwerk) auswählen. „Sources..." (Quellen) wählen .



VesselView zeigt mehrere Quellen von datenerzeugenden Geräten an. Für eine allgemeine Abfrage aller erkennbaren Geräte des Boots die Option „Auto Select" (Automatische Auswahl) ganz oben in der Liste auswählen.



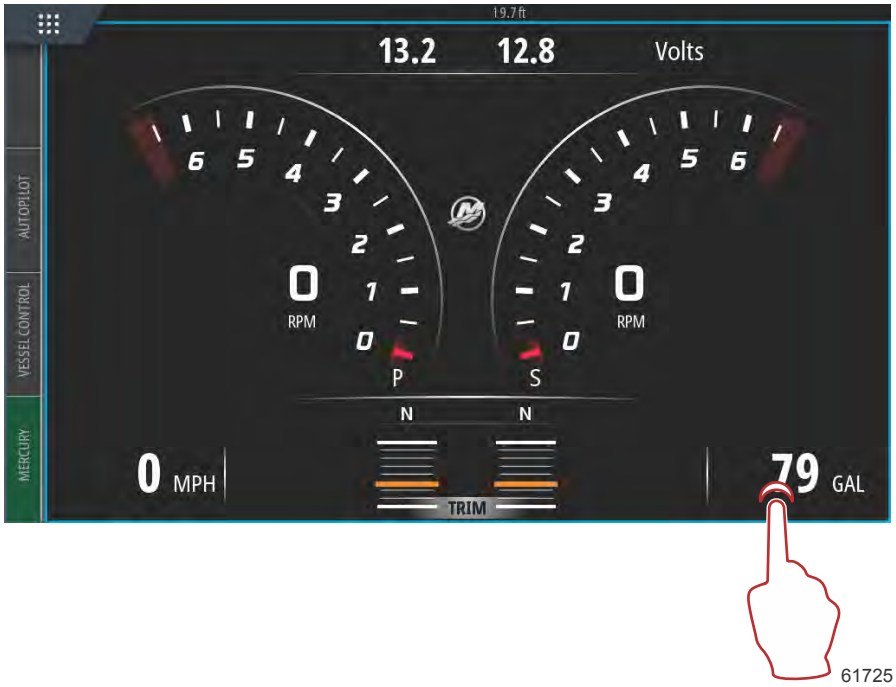
„Auto Select" (Automatische Auswahl) durchsucht das Netzwerk und erstellt eine Liste aller Geräte, die während des „Auto Select"-Vorgangs erkannt wurden. Wenn die Statusanzeige vollständig ist, kann das Menü „Settings" (Einstellungen) durch Auswahl von „X" in der oberen rechten Ecke des Bildschirms geschlossen werden.



61534

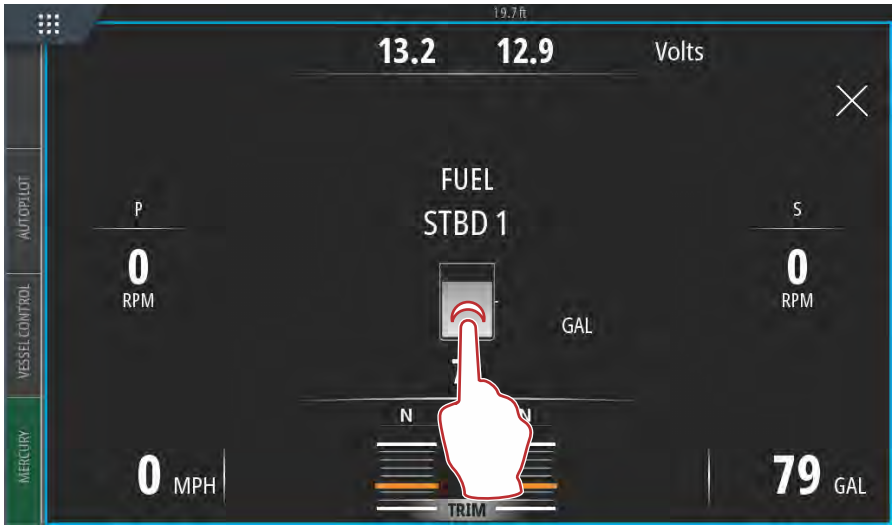
Vergrößern der Datenbildschirme

Um eines der Datenfelder auf dem VesselView-Hauptbildschirm zu vergrößern, das entsprechende Feld auswählen.



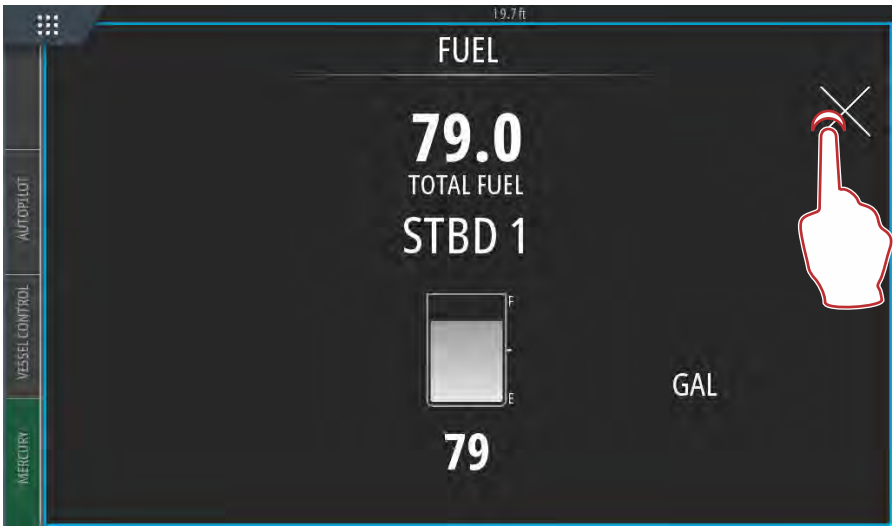
61725

Hierdurch werden die Daten in mittlerer Größe auf dem Bildschirm angezeigt.



61726

Wird das Datenfeld erneut ausgewählt, werden die ausgewählten Daten im Vollbild angezeigt. Dies kann hilfreich sein für die Anzeige des Bildschirms aus größerer Entfernung, beispielsweise bei der Navigation in einer zusätzlichen Joystick-Position. Bei Auswahl von „X" kehrt VesselView wieder zum Hauptnavigationsbildschirm zurück.



61727

Instrumentenleiste

Um die Instrumentenleiste zu aktivieren, eine Wischbewegung von der Oberkante des Display-Bildschirms in den oberen Bildschirmbereich ausführen. Dies ruft das Fenster „System Controls" (Systemsteuerung) auf. Die Kachel „Instrument Bar" (Instrumentenleiste) auswählen, um die Instrumentenleiste zu aktivieren.

61482

Die Instrumentenleiste befindet sich auf der rechten Seite des Displays. Auf ihr werden in mehreren Kacheln numerische und Text-Daten angezeigt. Jede Kachel der Instrumentenleiste kann durch den Benutzer geändert werden. Es gibt ebenfalls Optionen für bevorzugte Bootsfahrstile, die Datenkacheln mit nützlichen Informationen für Ihre Art des Bootfahrens ausstatten.

Sie können die Instrumentenleiste so konfigurieren, dass entweder ein Balken oder zwei Balken angezeigt werden. Wenn Sie die Anzeige mit zwei Balken wählen, können Sie durch Auswählen des Feldes **Animate** (Animieren) einstellen, dass die Balken automatisch wechseln. Außerdem kann die Zeitdauer ausgewählt werden, für die die Balkendaten angezeigt werden sollen.

61731

Über das Menü kann eine vordefinierte Aktivität für einen oder beide Balken ausgewählt werden. Wenn ein Aktivitätsbalken ausgewählt wird, werden in dem Balken vordefinierte Gerätemesswerte angezeigt.

HINWEIS: *Dadurch wird die Instrumentenleiste nur für die aktuelle Seite ausgeschaltet.*

Ein-/Ausschalten der Instrumentenleiste

1. Die Instrumentenleiste durch Auswählen von „Instrument bar" (Instrumentenleiste) aktivieren.
2. Zum Öffnen des Menüs die Taste **MENU** (Menü) auswählen.
3. **Bar 1** (Balken 1) oder **Bar 2** (Balken 2) und dann einen vordefinierten Aktivitätsbalken auswählen.

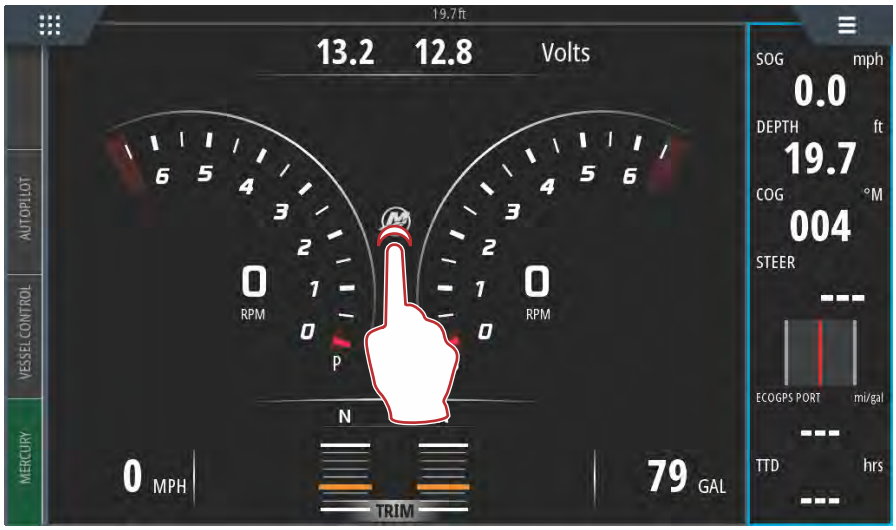
Bearbeiten des Inhalts der Instrumentenleiste

1. Die Instrumentenleiste durch Auswählen von „Instrument bar" (Instrumentenleiste) aktivieren.
2. Zum Öffnen des Menüs die Taste **MENU** (Menü) auswählen.
3. Zum Ändern des Dateninhalts **Edit** (Bearbeiten) auswählen, gefolgt von dem Messgerät, das Sie ändern möchten.

4. Den anzuzeigenden Dateninhalt in dem Dialogfenster **Choose Data** (Daten auswählen) auswählen.
5. Zum Speichern der Änderungen „Menu" (Menü) und anschließend **Finish editing** (Bearbeitung beenden) auswählen.

Auswahl der Motordaten

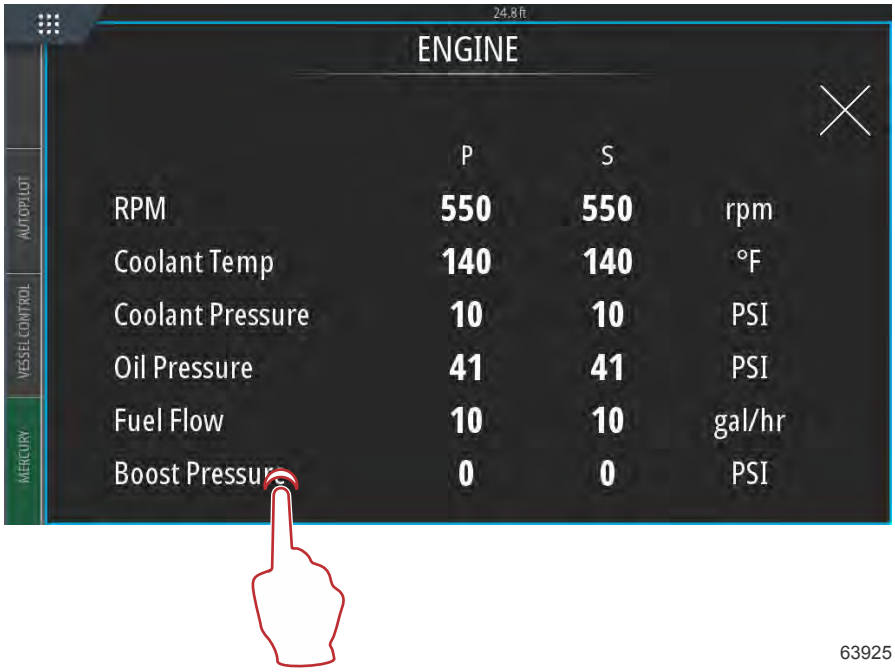
VesselView verfügt über eine Auswahlfunktion für Motordaten, auf die zugegriffen werden kann, indem das M-Logo für Mercury in der Bildschirmmitte berührt und gehalten wird.



63925

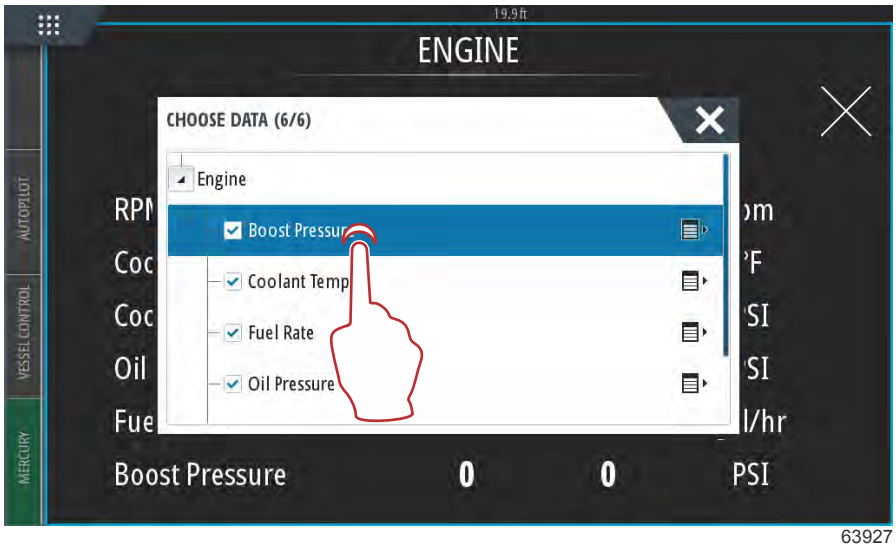
Position des M-Logos

VesselView zeigt auf dem Display einen Bildschirm mit allen Motorparametern an, die aktuell kontrolliert werden oder aktiv sind. Durch Berühren und Halten einer angezeigten Zeile mit Motordaten wird das Dateimenü der verfügbaren Motordatenelemente geöffnet. Der Benutzer kann durch Auswählen des Eintrags Daten ein- oder ausblenden. Ein Häkchen im Feld gibt an, dass die Daten angezeigt werden, und das Entfernen des Häkchens bewirkt, dass diese Daten nicht von VesselView angezeigt werden.



63925

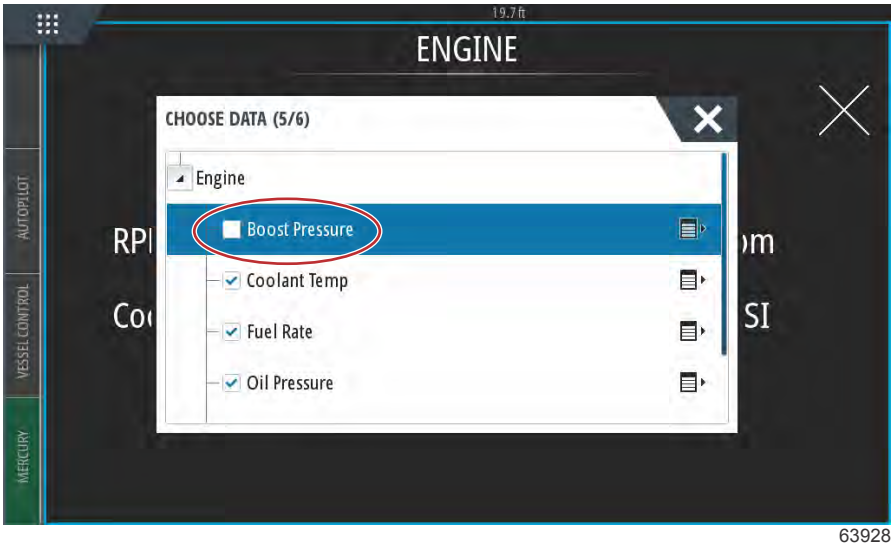
Auswählen eines Motordatenelements



63927

Berühren zum Ein- oder Ausschalten eines Datenelements

In Abhängigkeit von der mithilfe des Einrichtungsassistenten eingegebenen Antriebsleistung des Bootes werden eventuell einige Daten nicht als Live-Daten angezeigt, da der Motor diese Daten nicht nutzt oder sendet. Beispiel: Ein Diesel-Innenbordmotor sendet den Ladedruck des Turboladers, ein MerCruiser-Benzinmotor jedoch nicht, da er über keinen Turbolader verfügt.



63928

Datenelemente ohne Häkchen werden nicht angezeigt

Kapitel 3 - Funktionsmerkmale und Bedienung

Inhaltsverzeichnis

Wartung 38
Motor-Wartungsplan 38
Modus Smart Tow 39
Smart Tow 39
Merkmale 39
Deaktivierung von Smart Tow 43
Modus Tempomat 43
Cruise Control (Tempomat) 43
Aktivieren des Tempomat-Modus 43
Modus Troll-Steuerung 45
Troll-Steuerung 45
Active Trim 48
Anforderungen 48
Einführung in Active Trim 49
Funktionsweise 49
GPS 50
Betrieb in seichten Gewässern 50
Trailer-Position und Active Trim 50
Einrichtung und Kalibrierung 50
Konfigurationshinweise 50
Konfigurationsverfahren 50
Trimmprofile – Überblick 52
Haupttrimmprofilkurven 52
Haupttrimmprofilkurven – Überlappung 53
SkyHook 53
Überblick 53
VesselView und der Design 2-Joystick 54
Funktionen 54
SkyHook 54
Kurs 55
Auto-Kurs einschalten 55
Route 56
VesselView-Geräte, die SkyHook Advanced Features unterstützen 59
Erweiterte Funktionen 59
Heading Adjust (Richtungsanpassung) 59
BowHook 60
DriftHook 60
Kauf von SkyHook Advanced Features 60
Heading Adjust (Richtungsanpassung) 60
DriftHook 61
BowHook 62

Wartung

Motor-Wartungsplan

Wird während des Systemscans eine Wartungserinnerung erkannt, wird die Registerkarte „Mercury" in der unteren linken Ecke des Bildschirms blau dargestellt. Wenden Sie zum Schutz Ihrer Investition gesunden Menschenverstand an und prüfen Sie das Motoröl regelmäßig – am besten vor jedem Betrieb.

Wenn der geplante Wartungszeitraum vollkommen abgelaufen ist, erscheint nach dem Startscan ein Wartungs-Popup-Fenster. Der Benutzer kann dieses Popup-Fenster schließen, jedoch wird diese Erinnerung bei jedem Einschalten der Zündung erneut angezeigt. Die Bestätigung der Wartungserinnerung setzt den Wartungszeitraum in VesselView zurück. Um auf bestimmte Informationen über die geplante Wartung zuzugreifen, navigieren Sie mithilfe der folgenden Anweisungen zu der beschreibenden Wartungsmeldung. Benutzer können die Wartungsleiste jederzeit einsehen, um den Ablaufstatus anzuzeigen. Dies kann bei der Planung zukünftiger Terminvereinbarungen mit Ihrem Händler hilfreich sein, wenn die Wartungen nicht vom Eigentümer durchgeführt werden.

Die Registerkarte „Mercury" in der unteren linken Bildschirmecke auswählen.

61536

Die Option **MORE** (Mehr) auswählen.

61536

Um die verbleibende Zeit bis zu einer geplanten Wartung anzuzeigen, die Option **MAINTENANCE LIFE** (Wartungslebensdauer) auswählen. Je mehr von der Statusanzeige in blau dargestellt ist, desto eher ist die geplante Wartung erforderlich.

61540

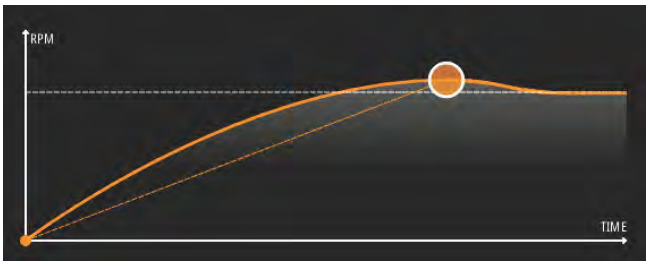
Wartungslebensdauer

Modus Smart Tow

Smart Tow

Smart Tow ist ein einfach zu bedienendes Programm zur Verwaltung der Bootsbeschleunigung und der Geschwindigkeitszielwerte für das Ziehen von Wasserskifahrern oder Wassersportausrüstungen aller Art. Mit Smart Tow hört das Spekulieren bei Beschleunigungsproblemen wie zu hohe Startbeschleunigung, zu viel Überschwingung, Verlangsamung und das Erzielen konstanter Geschwindigkeiten auf. Ein Profil auswählen, „enable" (aktivieren) auswählen, den Bedienhebel auf Vollgas stellen und Smart Tow erledigt den Rest.

Der Smart Tow-Bildschirm ermöglicht die Auswahl, Einstellung und Änderung von Einstellungen der Smart Tow-Funktionen. Der Punkt in der Startkurve ist animiert, wenn Smart Tow aktiv ist und eine Startsequenz durchläuft. Der Punkt bewegt sich entlang der Startkurve und zeigt an, welche Startsequenz das System ausführt.



61785

Smart Tow basiert auf der Motordrehzahl, es sei denn ein GPS ist am Boot installiert und mit dem CAN-Netzwerk verbunden. Wenn das Boot mit einem GPS ausgestattet ist, können die Geschwindigkeits-Zielwerte oder die Motordrehzahl-Zielwerte bei den Smart Tow Steuerungsoptionen ausgewählt werden. Es können auch benutzerdefinierte Startprofile erstellt werden.

Merkmale

Smart Tow verwendet den Bereich mit vom Benutzer ausgewählten Daten und den Fußzeilenbereich für die Änderung der Einstellungen. Durch Berühren oder Wischen durch die Felder mit den Auswahlkästchen navigieren. Über den Fußzeilenbereich können die Smart Tow-Optionen „Enable" (Aktivieren), „Disable" (Deaktivieren), „Save" (Speichern) und X (Beenden) gewählt werden. Die Elemente in der Fußzeile des Datenbereiches müssen durch Berühren des jeweiligen Elements oder Verwenden des Drehknopfes markiert und ausgewählt werden.

Smart Tow bietet fünf werksseitig voreingestellte Startprofile. Neue benutzerdefinierte Startprofile können zudem vom Bootsführer erstellt werden. Benutzerdefinierte Profile sind hilfreich, wenn die Personen auf dem Boot einen unterschiedlichen Grad an Erfahrungen mit Wassersportgeräten haben. Der Bootsführer kann aggressivere Starts für erfahrene Wasserskifahrer erstellen, oder sanftere Starts für das Ziehen von Kindern oder Personen in großen Schwimmreifen.

63947

a - Auswahl des Startprofils

61786

Pro Profil stehen fünf Auswahlfelder zur Verfügung. Mit dem Drehknopf oder über eine Berührung kann die Profilauswahl geändert werden.

- Drehzahl und Geschwindigkeit. Der Bootsführer kann die Werte für Drehzahl oder Geschwindigkeit durch Auswahl des Datenbereichs auf dem Bildschirm anpassen.
- „Ramp" (Anstieg) ist die vom Boot benötigte Zeit, um den Sollwert zu erreichen.
- „Overshoot" (Überschwingen) ist der Prozentsatz, den das Boot über dem Sollwert erreichen wird.

- „Time" (Zeit) ist die Zeitspanne, die das Boot über der ausgewählten Geschwindigkeit verbleibt.

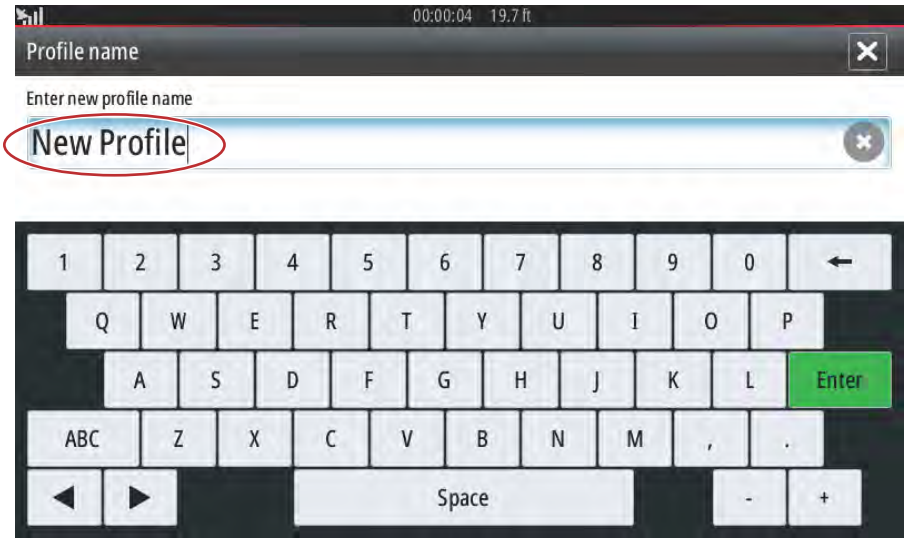
61787

Fünf Auswahlfelder zur Erstellung eines Profils

Zur Erstellung eines neuen Profils „Add Profile" (Profil hinzufügen) auswählen.

61788

Mit der Bildschirmtastatur einen Namen für das neue Startprofil eingeben.



61789

Auf dem Bildschirm „New Profile" (Neues Profil) kann jedes der fünf Auswahlfelder bearbeitet werden. Wenn alle Auswahlfelder bearbeitet wurden, die Taste „Use" (Verwenden) auswählen, um das neue Smart Tow-Startprofil anzuwenden.

61790

64508

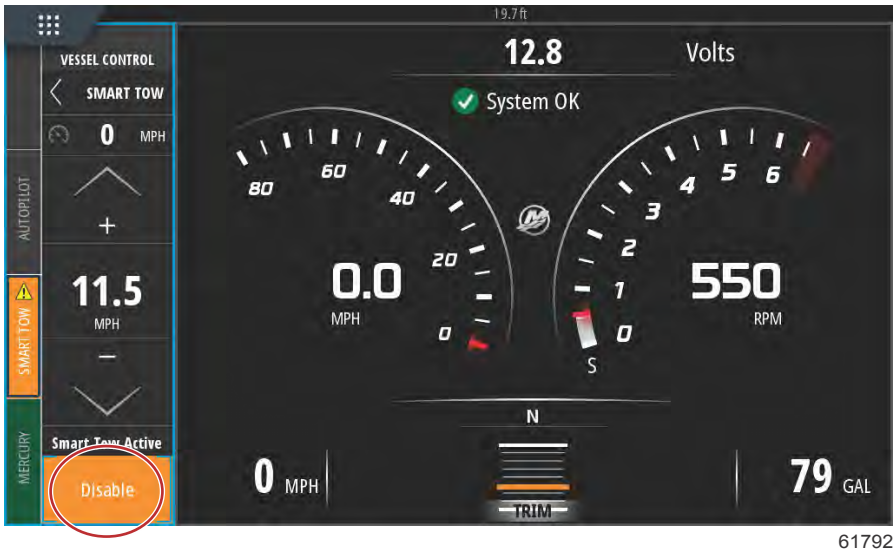
Taste „Use“ (Verwenden)

Aktivierung eines Smart Tow-Startprofils. Die Option „Enable" (Aktivieren) auswählen und die Gashebel bis zum Anschlag nach vorn drücken. Smart Tow kümmert sich um den Rest.

61791

Deaktivierung von Smart Tow

Um Smart Tow zu verlassen muss „Disable" (Deaktivieren) ausgewählt werden. VesselView übergibt die Gasregelung zurück an den Bootsführer. Wenn Smart Tow aktiviert ist, führt die Bewegung des Gashebels an einen beliebigen Punkt unterhalb der Zielgeschwindigkeit zur Reduzierung der Geschwindigkeit des Bootes, aber die Höchstgeschwindigkeit des Bootes wird nicht über die Zielgeschwindigkeit hinaus erhöht.



61792

Modus Tempomat

Cruise Control (Tempomat)

Mit der Tempomat-Funktion kann der Benutzer einen Sollwert wählen und diesen Wert anpassen, damit das Boot eine bestimmte Geschwindigkeit oder Motordrehzahl beibehält.

- Die Tempomat-Funktion basiert auf der Drehzahl, sofern das Boot nicht mit einem Mercury Marine GPS im Control Area Network ausgestattet ist.
- Bei Ausstattung mit einem Mercury Marine GPS ist die Bootsgeschwindigkeit die Standard-Einstellung.
- Der Benutzer kann Sollwerte basierend auf der Drehzahl oder der Geschwindigkeit auswählen. Die Art der Tempomat-Option kann im Menü „Settings" (Einstellungen) geändert werden.

HINWEIS: *Die Tempomat-Funktion kann deaktiviert werden, indem die Hebel der Fernbedienung auf Neutral gestellt werden.*

Aktivieren des Tempomat-Modus

Um die Autopilot-Tempomat-Option zu aktivieren, die Registerkarte „Vessel Control" (Bootssteuerung) auf der linken Bildschirmseite auswählen.

61767

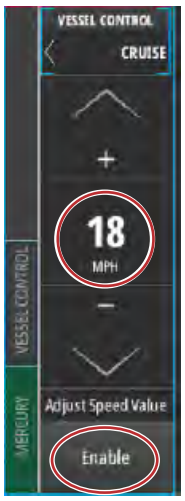
In der Bootssteuerungsleiste die Kachel „Cruise Control" (Tempomat) auswählen.

Die gewünschte Geschwindigkeit mithilfe der Auf- und Abwärtspfeile einstellen.

64509

61769

Wenn die gewünschte Tempomatgeschwindigkeit eingestellt wurde, die Kachel „Enable" (Aktivieren) in der Tempomatleiste wählen. Die Hebel der Fernbedienung in den Vorwärtsgang schalten und Hebel in die Vollgasposition bringen. VesselView erhöht die Geschwindigkeit des Bootes auf den Sollwert, der vom Benutzer ausgewählt wurde.



61770

Wenn der Tempomat aktiv ist, wird die Registerkarte „Vessel Control" (Bootssteuerung) orange und weist den Bootsführer darauf hin, dass sich das Boot im Autopilot-Steuerungsmodus befindet.

61771

Der Tempomat-Modus kann abgebrochen werden, indem die Hebel der Fernbedienung in die Neutralstellung gebracht werden oder indem die Kachel „Disable" (Deaktivieren) in der Bootssteuerungsleiste ausgewählt wird. Um auf die Kachel „Disable" (Deaktivieren) zuzugreifen, die Registerkarte „Vessel Control" (Bootssteuerung) auf der linken Bildschirmseite auswählen, wodurch die Tempomatleiste und die Deaktivierungsoption angezeigt werden.

Modus Troll-Steuerung

Troll-Steuerung

Die Troll-Drehzahlbereiche sind abhängig von dem Antriebssystem, jedoch beträgt die maximale Drehzahl für alle Motoren oder Außenborder 1000 U/min.

Um die Troll-Steuerung zu aktivieren, die Registerkarte „Vessel Control" (Bootssteuerung) auf der linken Bildschirmleiste auswählen.

Die Kachel „Troll Control" (Troll-Steuerung) im Balken „Vessel Control" (Bootssteuerung) auswählen.

61758

Das Boot muss in einen Gang geschaltet sein und sich im Leerlauf befinden. Wenn das Boot diese Voraussetzungen nicht erfüllt, erscheint ein Warnsymbol und ein Begleittext weist den Bootsführer darauf hin, wie die Troll-Steuerung verfügbar gemacht wird.

61759

Wenn die Gang- und Gasvoraussetzungen erfüllt sind, zeigt die Bootssteuerungsleiste Optionen für die Troll-Steuerung an. Die Pfeile für das Erhöhen oder Mindern sind grau ausgeblendet, wenn der minimale oder maximale Drehzahlwert ausgewählt wurde. Mit den Symbolen „+" oder „–" auf dem Bildschirm den Drehzahlwert anpassen.

61760

61761

Wenn der gewünschte Drehzahlwert ausgewählt wurde, die Kachel „Enable" (Aktivieren) auswählen. Dies startet die Troll-Steuerung und die Motoren erhöhen auf die gewünschte Drehzahl.

61762

Die Kachel „Enable" (Aktivieren) wird orange und zeigt „Disable" (Deaktivieren) an. Die Registerkarte „Vessel Control" (Bootssteuerung) wird orange und zeigt ein Warnsymbol und den Text „Troll Active" (Troll aktiv) an.

61763

Während des Betriebs in der Troll-Steuerung kann die Bootssteuerungsleiste minimiert werden, ohne dass hierdurch die Funktion der Autopilot-Funktion Troll-Steuerung-beeinflusst wird. Zum Minimieren der Bootssteuerungsleiste den Pfeil oben links in der Leiste wählen.

61764

Der Hauptbildschirm kehrt zu der normalen Größe zurück und die Registerkarte „Troll Active" (Troll aktiv) wird auf der linken Seite des Bildschirms in orange dargestellt.

61765

Um die Troll-Steuerung zu deaktivieren, die Registerkarte „Troll Active" (Troll aktiv) auswählen, wodurch die Optionenleiste der Troll-Steuerung angezeigt wird. „Disable" (Deaktivieren) auswählen, um die Troll-Steuerung auszuschalten.

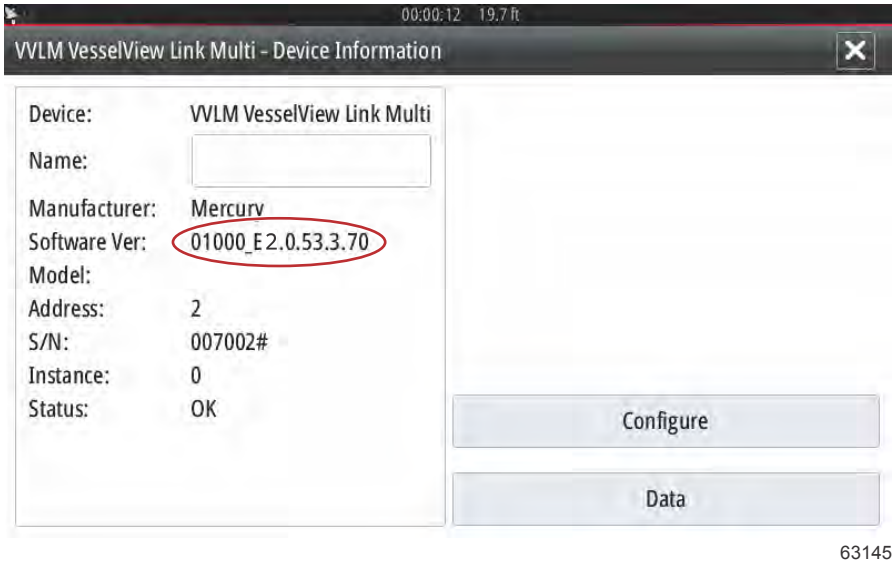
61766

Active Trim

Anforderungen

Damit Active Trim in VesselView funktionieren kann, muss VesselView Link die Softwareversion 2 oder höher aufweisen. Siehe **Abschnitt 6 – Aktualisierung der VesselView Link-Modul Software**.

Außerdem ist eventuell zusätzliche Hardware für Ihr Boot erforderlich, damit die Funktion „Active Trim" aktiviert werden kann. Informationen zur erforderlichen Hardware erhalten Sie bei Ihrem Mercury Marine Vertragshändler.



Hier finden Sie die VesselView Link Softwareversion

Einführung in Active Trim

Active Trim ist ein von Mercury Marine patentiertes, GPS-basiertes, automatisches Trimmsystem. Dieses intuitive passive System passt die Motor- bzw. Antriebstrimmung laufend an sich ändernde Betriebsbedingungen an, um Leistung, Kraftstoffverbrauch und Bedienkomfort zu verbessern. Das System reagiert präzise auf Bootsmanöver und bietet ein rundum verbessertes Fahrerlebnis. Active Trim setzt keine Erfahrung mit der Motor- bzw. Antriebstrimmung voraus, um die Vorteile des Systems nutzen zu können.

- Wenn das Boot beschleunigt, wird der Motor bzw. der Antrieb nach außen getrimmt.
- Wenn das Boot langsamer wird, z. B. bei einer Wendung, wird der Motor bzw. der Antrieb nach innen getrimmt.
- Active Trim kann zu jeder Zeit manuell übersteuert werden, indem die regulären Tasten zur manuellen Trimmung verwendet werden.
- Mit Active Trim kann der Bootsführer Änderungen der Bootsbeladung, der Wetterbedingungen und die bevorzugten Voreinstellungen kompensieren, und dabei die volle automatische Kontrolle bewahren.

Funktionsweise

Das Active Trim-System verfügt über vier Betriebsmodi:

61896

1. Idle speeds (Leerlaufdrehzahlen)
Behält die bestehende Trimmungsposition bei.

61897

2. Beschleunigung (Hole Shot [max. Beschleunigung])
Neigt den Motor bzw. den Antrieb nach unten, um die Buganhebung zu minimieren und die Zeit bis zum Erreichen der Gleitfahrt zu verkürzen.

61898

3. Planing speeds (Gleitfahrt-Drehzahlen)
Trimmt den Motor oder Antrieb schrittweise auf der Grundlage der GPS-Geschwindigkeit, um das effizienteste Betriebsverhalten beizubehalten.

61899

4. Bedienereingriff
Wenn der Bootsführer manuell trimmt, wird das Active Trim-System sofort übersteuert und der Bootsführer hat wieder die vollständige Kontrolle über das Boot.

Beim erstmaligen Starten des Motors wird der Active Trim Ein- bzw. Aus-Zustand vor dem letzten Ausschalten wiederhergestellt. Beispiel: Wenn Active Trim vor dem letzten Ausschalten aktiviert war, ist das System auch beim nächsten Motorstart aktiviert.

GPS

Zur Bestimmung der Bootgeschwindigkeit nutzt Active Trim ein GPS-Signal. Das Active Trim-System steuert die Trimmung solange nicht automatisch, bis das GPS-Gerät ein Signal erfasst hat.

Betrieb in seichten Gewässern

Active Trim erkennt keine Wassertiefe und kann dadurch in seichten Gewässern nicht automatisch hochtrimmen. Der Bootsführer muss in diesem Fall eingreifen und Active Trim durch manuelles Trimmen von Motor bzw. Antrieb übersteuern bzw. die OFF-Taste (AUS) drücken.

Trailer-Position und Active Trim

63048

Wird der Motor oder Antrieb in die Anhängerstellung gebracht (mehr als 50 % des angepassten Trimmungsbereichs), wird Active Trim nicht aktiviert. Jedes Mal, wenn der Motor oder Antrieb über seinen normalen Bereich getrimmt wird (z. B. zum Navigieren in seichtem Wasser, Ablassen des Bootes von einem Anhänger oder Verladen des Bootes auf einen Anhänger), muss erst manuell nach unten getrimmt werden, damit Active Trim funktioniert. Diese Sicherheitsfunktion soll verhindern, dass der Motor oder Antrieb automatisch nach unten trimmt und aufprallt.

Einrichtung und Kalibrierung

Konfigurationshinweise

WICHTIG: Active Trim stets mit einem Hauptprofil konfigurieren, mit dem der Bootsführer ein einstellbares Profil zum zusätzlichen Eintrimmen auswählen kann, d. h. es sollte vermieden werden, ein Hauptprofil auszuwählen, mit dem im einstellbaren Trimmprofil 1 ein Normalbetrieb durchgeführt wird. Dies gewährleistet, dass der Bootsführer stets den Bug nach unten bringen kann, um Tauchstampfen zu korrigieren, ohne dass der Motor bzw. der Antrieb manuell getrimmt werden muss.

Konfigurationsverfahren

63043

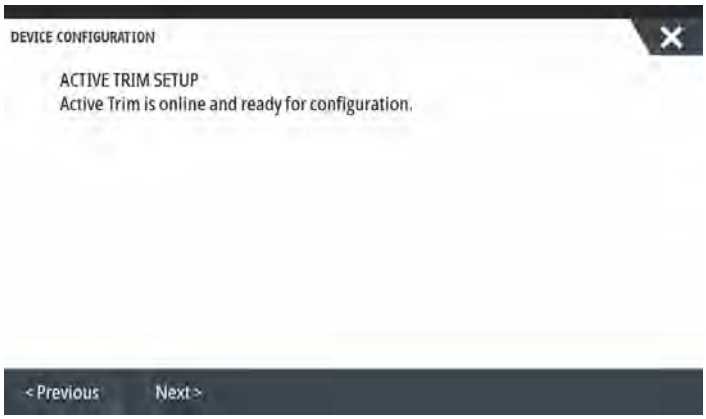
Die Konfiguration von Active Trim erfolgt im Einrichtungsassistenten. Zur Einrichtung von Active Trim direkt zu **Settings>Mercury>Engines>ActiveTrim** (Einstellungen>Mercury>Motoren>Active Trim) navigieren und den Anweisungen auf dem Bildschirm folgen.

Der Einrichtungsassistent führt den Benutzer durch die Einrichtung und Konfiguration von Active Trim. Bei jedem Schritt den Anweisungen auf dem Bildschirm folgen.

64007

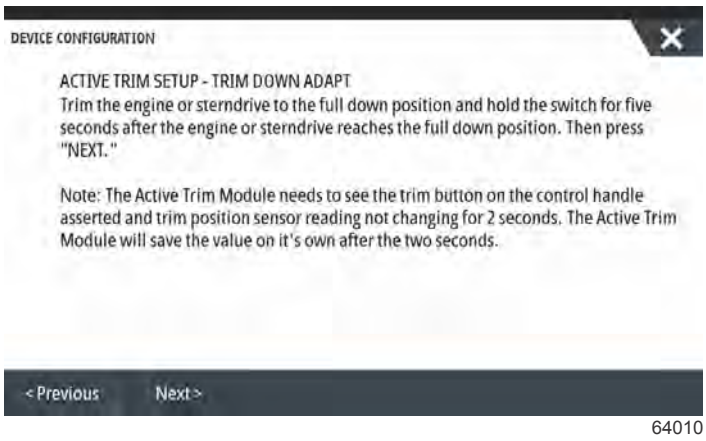
Auswahl der Funktion „Active Trim“

VesselView durchsucht das Netzwerk nach dem „Vessel Control Module" (Bootssteuerungsmodul). Wenn die Software des Bootssteuerungsmoduls nicht auf dem neuesten Stand ist oder es im Netzwerk nicht gefunden werden kann, ist es dem Benutzer nicht möglich, mit der Einrichtung von Active Trim fortzufahren.



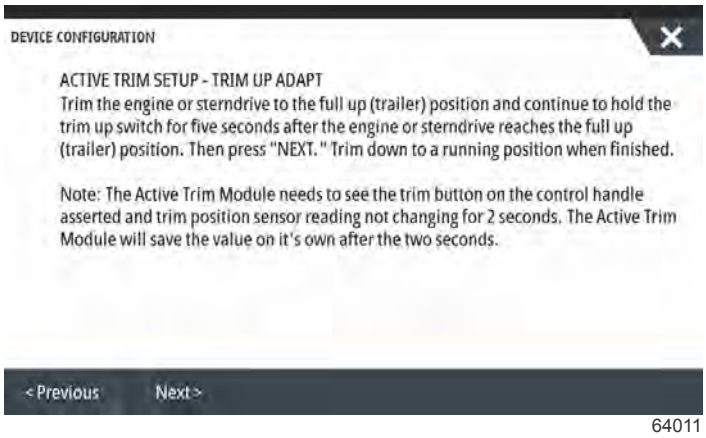
64008

Bildschirm für die Aktivierung von Active Trim



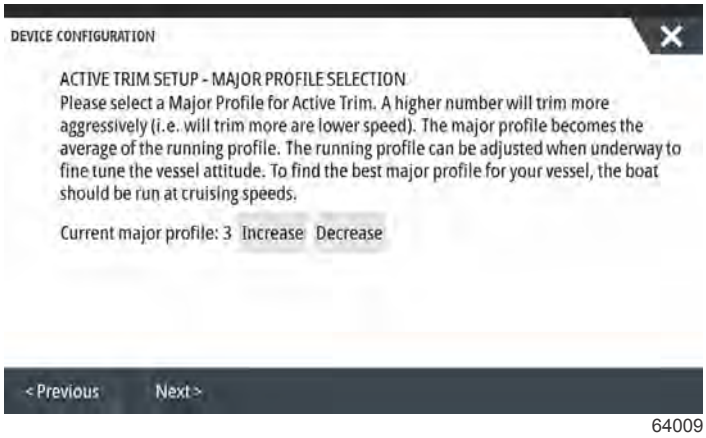
64010

Bildschirm zur Anpassung „Trimmen nach unten“



64011

Bildschirm zur Anpassung „Trimmen nach oben“



64009

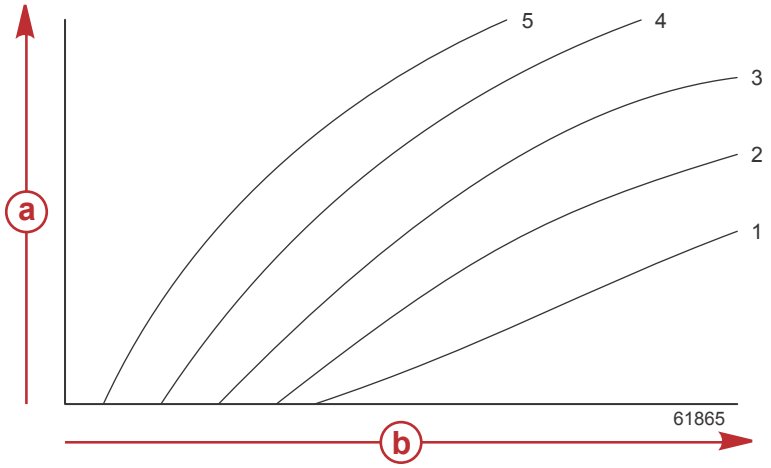
Bildschirm für die Auswahl des Hauptprofils

Trimmprofile – Überblick

Haupttrimmprofilkurven

Das Active Trim-System kann auf eines der fünf unterschiedlichen Haupttrimmprofile konfiguriert werden. Die folgende Abbildung zeigt, wie der Trimmwinkel im Vergleich zu den Bootsgeschwindigkeitskurven für jedes der fünf Profile unterschiedlich ist.

Zur Einrichtung des Active Trim Profils zu **Settings>Mercury>Engines>ActiveTrim** (Einstellungen>Mercury>Motoren>Active Trim) navigieren. Dadurch gelangt das Gerät zurück zum Einrichtungsassistenten, und es können Änderungen an den Profilen vorgenommen werden.



Beispiel für Haupttrimmprofilkurven; tatsächliche Kurven können abweichen

a - Trimmwinkel

b - Bootsgeschwindigkeit

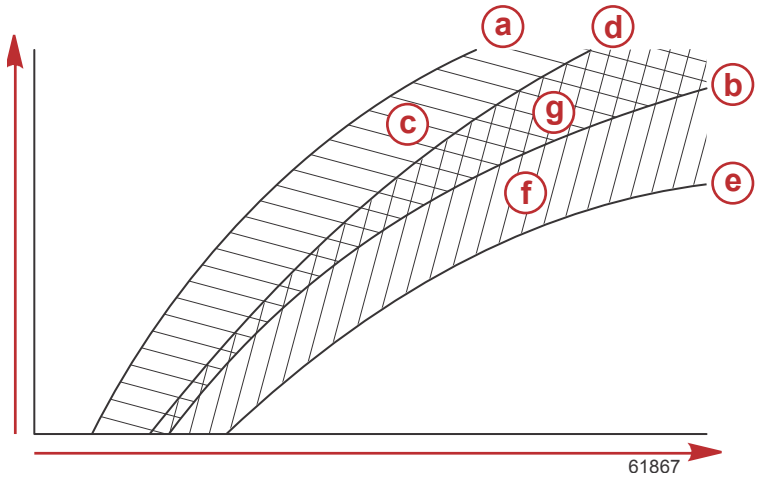
Das Active Trim-System mit dem jeweils am besten passenden Haupttrimmprofil für ein bestimmtes Boot und Antriebssystem unter normalen Betriebsbedingungen konfigurieren.

Jede in vorhergehenden Beispiel dargestellte Hauptprofilkurve stellt die Standard- und Mitteleinstellung (einstellbares Trimmprofil 3) verschiedener einstellbarer Trimmprofile dar. Jedes Haupttrimmprofil verfügt über einen Bereich von fünf vom Benutzer einstellbaren Trimmprofilen, damit der Bootsführer die Trimmkurven während des Bootsbetriebs an sich ändernde Umweltbedingungen oder Bootsbeladung anpassen kann.

Der obere Grenzwert eines ausgewählten Haupttrimmprofils entspricht dem vom Benutzer einstellbaren Trimmprofil 5. Der untere Grenzwert entspricht dem vom Benutzer einstellbaren Trimmprofil 1.

Haupttrimmprofilkurven – Überlappung

Die Bereiche der fünf Haupttrimmprofile überlappen sich. Durch Platzieren der Trimmkurvenbereiche der Hauptprofile 4 und 3 (von der ersten Abbildung) auf einer gemeinsamen Abbildung ist eine wesentliche Überlappung erkennbar. Die obere Grenze für Hauptprofil 3 ist höher als die untere Grenze für Hauptprofil 4. Ein Teil der Trimmkurve wird von beiden Profilen geteilt. In der Praxis heißt das, dass kleine Änderungen in den Bedingungen, in denen das System konfiguriert ist, keine großen Änderungen der Systemleistung zur Folge haben.



Beispiel für Überlappung des Haupttrimmprofils; tatsächliche Überlappung kann abweichen

- **a -** Obere Grenze des Hauptprofils 4
- **b -** Untere Grenze des Hauptprofils 4
- **c -** Diese Fläche (c) plus (g) entspricht dem gesamten Spektrum des Hauptprofils 4.
- **d -** Obere Grenze des Hauptprofils 3
- **e -** Untere Grenze des Hauptprofils 3
- **f -** Diese Fläche (f) plus (g) entspricht dem gesamten Spektrum des Hauptprofils 3.
- **g -** Bereichsüberlappung der Hauptprofile 4 und 3

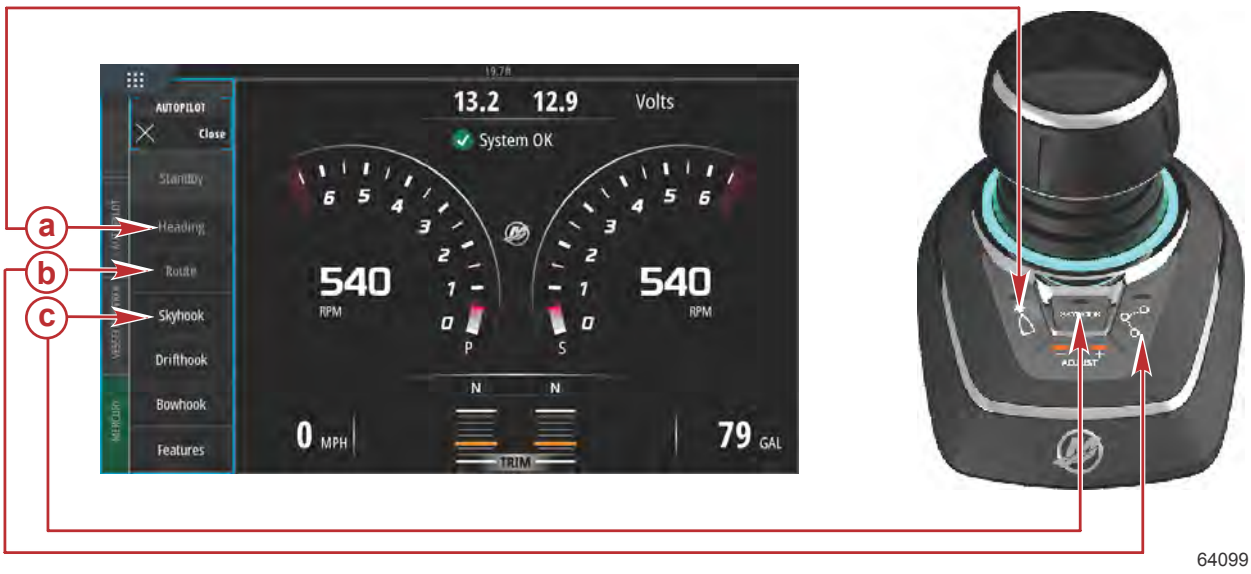
SkyHook

Überblick

SkyHook ist eine Funktion der Joystick-Steuerung. SkyHook hält das Boot an einer bestimmten GPS-Position auf dem Wasser. SkyHook aktiviert die Motoren oder Antriebe in mehreren Richtungen und Geschwindigkeiten, um die Auswirkungen von Wind und Strömung auf das Boot auszugleichen. Dies ist insbesondere hilfreich beim Warten auf die Öffnung einer Brücke oder auf nachlassenden Bootsverkehr in der Gegend. Nach der Aktivierung übernimmt SkyHook und behält die Position des Bootes bei.

VesselView und der Design 2-Joystick

Die Funktionsregisterkarten im VesselView-Display und die Tasten am Design 2-Joystick sind so konzipiert, dass alle Kursänderungen, Routenaktivierungen und SkyHook-Funktionen aktiviert werden können. Beispielsweise kann mit dem Joystick (a) „Heading" (Kurs) aktiviert werden, und mit VesselView können im SkyHook-Autopilot-Menü in den Registerkarten auf dem Bildschirm Anpassungen vorgenommen werden. Ebenso kann entweder der Joystick oder VesselView dazu verwendet werden, eine Funktion in Standby zu schalten oder diese Funktion zu deaktivieren.



a - Funktion „Heading" (Kurs)
b - Funktion „Route"
c - Funktion „SkyHook"

Funktionen

SkyHook

Wenn SkyHook ausgewählt wurde, öffnet sich ein Warnfenster, das den Benutzer darauf hinweist, dass er sicherstellen muss, dass sich keine Schwimmer in der Nähe des Bootes befinden. Zum Bestätigen dieser Meldung **Continue** (Fortfahren) auswählen.

SkyHook schaltet sich nur ein, wenn Joystick und Steuerhebel in neutraler Stellung stehen.

Bevor SkyHook eingeschaltet (aktiviert) wird, muss der Bootsführer:

1. Die Passagiere darüber informieren, wie SkyHook funktioniert, dass sie nicht im Wasser und nicht auf der Schwimmplattform und der Schwimmtreppe sein dürfen und mit plötzlichen Positionsänderungen des Boots rechnen müssen.
2. Passagiere auf mögliche auf dem Boot vorhandene akustische oder visuelle Warnsysteme hinweisen und informieren, wann mit Warnhinweisen zu rechnen ist.
3. sicherstellen, dass sich niemand nahe dem Bootsheck oder in Bootsnähe im Wasser befindet.

Nachdem SkyHook eingeschaltet (aktiviert) wurde, muss der Bootsführer:

1. am Ruderstand und aufmerksam bleiben.
2. SkyHook deaktivieren, sobald sich eine Person ins Wasser begibt oder sich vom Wasser aus dem Boot nähert.

⚠ VORSICHT
Schwimmer können durch drehende Propeller, ein Boot unter Fahrt oder eine am Boot angebrachte Vorrichtung schwer oder tödlich verletzt werden. Wenn Skyhook aktiviert ist, drehen sich die Propeller und das Boot bewegt sich, um die Position zu halten. Die Motoren sofort abstellen, wenn sich eine Person im Wasser in der Nähe des Boots befindet.

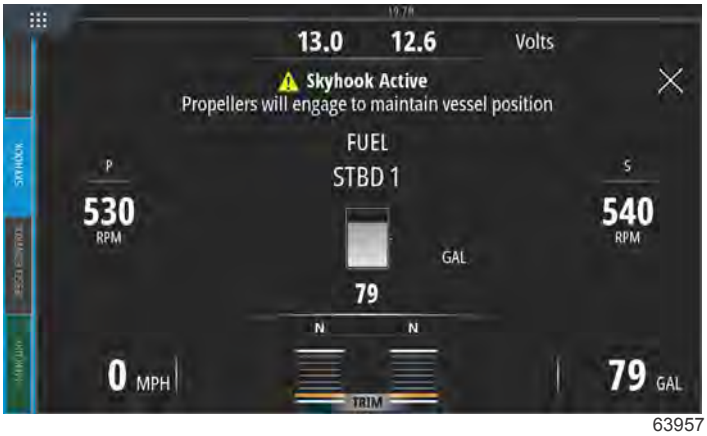
63955

Warnung bei Aktivierung von SkyHook

63956

SkyHook aktiv

SkyHook bleibt aktiviert, bis der Benutzer die Funktion abbricht. Das SkyHook-Datenpanel kann minimiert werden, auch wenn SkyHook noch aktiviert ist. Als Warnung für den Benutzer bleibt eine Textmeldung auf dem Bildschirm sichtbar.



63957

Minimiertes Datenpanel, SkyHook aktiv

Kurs

Im Auto-Kurs-Modus hält das Boot während der Fahrt automatisch den Kompasskurs.

Auto-Kurs einschalten

1. Motorenzündschlüssel auf Betriebsposition („Run") drehen.
2. Mindestens einen laufenden Motor in den Vorwärtsgang schalten.

HINWEIS: *Auto-Kurs funktioniert nicht, wenn die Fernschalthebel auf Neutral oder Rückwärts stehen.*

3. Das Boot auf den gewünschten Kompasskurs bringen.
4. **Heading** (Kurs) aktivieren.
5. Richtungsanpassungen können auf dem Bildschirm in 1- und 10-Grad-Schritten vorgenommen werden.

63958

a - Aktueller Kurs des Bootes
b - Gewünschter oder Zielkurs
c - 1° Kursänderung nach Backbord
d - 1° Kursänderung nach Steuerbord
e - 10° Kursänderung nach Backbord
f - 10° Kursänderung nach Steuerbord

Route

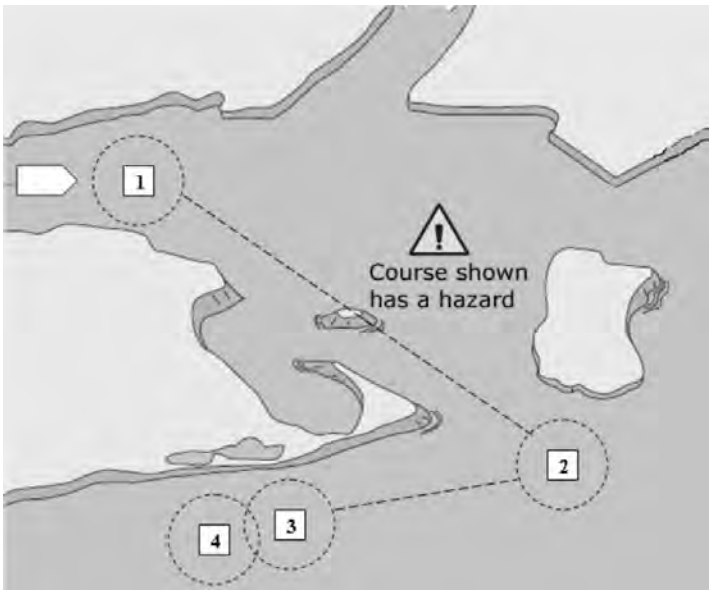
⚠ VORSICHT
Schwere oder tödliche Verletzungen vermeiden. Unaufmerksame Bootsführung kann zu Zusammenstößen mit anderen Wasserfahrzeugen, Hindernissen, Schwimmern oder Unterwasserterrain führen. Der Autopilot navigiert nach einem voreingestellten Kurs und reagiert nicht automatisch auf Gefahren in Bootsnähe. Der Bootsführer muss am Ruderstand bleiben und bereit sein, solchen Gefahren auszuweichen und Passagiere auf Kursänderungen hinzuweisen.

Im Routenmodus navigiert das Boot automatisch zu einem spezifischen Wegpunkt bzw. einer Wegpunkt-Folge, d. h. einer Reihe von Wegpunkten. Diese Funktion dient zur Verwendung in offenen Gewässern, frei von Hindernissen über und unter der Wasserlinie.

Verwendung der Beispielroute aus der nachstehenden Abbildung:

- Wegpunkte werden in nummerierten Kästchen innerhalb des Ankunftskreises angezeigt (eine gestrichelte Linie um das nummerierte Kästchen).
- Zwischen Wegpunkt 1 und 2 liegt eine Gefahr vor. Wenn diese Wegpunkte für die Route verwendet werden, wird der Autopilot versuchen, durch die Gefahr hindurch zu navigieren. Es liegt in der Verantwortung des Bootsführers, Wegpunkte auszuwählen, die alle Gefahren vermeiden.
- Wegpunkt 4 liegt zu nahe an 3, um auf derselben Route verwendet zu werden. Wegpunkte müssen so weit auseinander liegen, dass sich die Ankunftskreise nicht schneiden.

- Eine Route, einschließlich der Wegpunkte 1, 2 und 3, wird durch eine gerade gestrichelte Linie dargestellt. Das Autopilot-System wird versuchen, die Route zu navigieren. Es liegt in der Verantwortung des Bootsführers sicherzustellen, dass die Route keinerlei Gefahren birgt, und unterwegs aufzupassen.



45127

Beispielroute

Wenn der Routenmodus aktiviert ist und das Boot in Betrieb genommen wird:

- Muss der Bootsführer jederzeit am Ruder bleiben. Diese Funktion ist nicht für den unbeaufsichtigten Betrieb des Boots gedacht.
- Den Routenmodus nicht als einzige Navigationsquelle verwenden.

WICHTIG: Der Routenmodus kann nur mit von Mercury Marine genehmigten Kartenplottern verwendet werden.

Der Ankunftsradius muss auf 0,05 Seemeilen oder weniger festgelegt werden. Weitere Informationen siehe Betriebsanleitung des Kartenplotters.

Die Genauigkeit der Funktion kann durch Umgebungsbedingungen und falsche Verwendung beeinträchtigt werden. Bei Verwendung von Wegpunkt-Tracking und Wegpunkt-Folge die folgenden Informationen beachten.

Wegpunktdaten - Entfernungseinstellungen	
Zwischen Wegpunkten	Größer als 1,0 Seemeile (1.15 mile)
Ankunftsalarme	Nicht unter 0,1 Seemeile (0.12 mile)

WICHTIG: Der Routenmodus dreht das Boot automatisch nach Ankunft an einem geplotteten Wegpunkt.

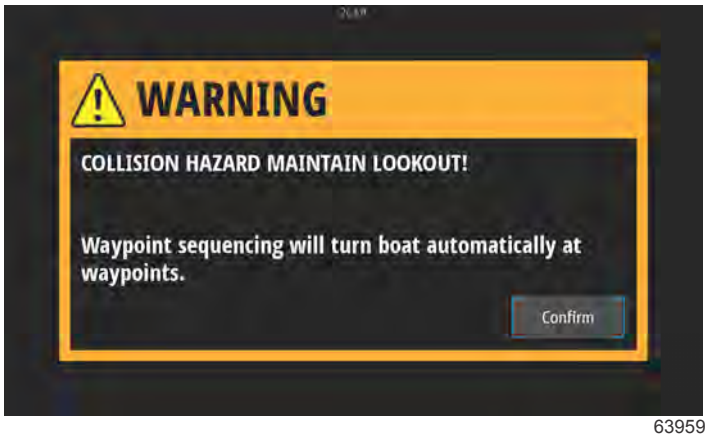
Aktivieren des Routenmodus:

1. Den Kartenplotter einschalten und eine Wegpunkt-Folge auswählen.
2. Mindestens einen Fernschalthebel in den Vorwärtsgang schalten. Der Routenmodus funktioniert nicht, wenn beide Hebel auf Neutral oder Rückwärts stehen.
3. Das Boot manuell in die gewünschte Richtung steuern und bei einer sicheren Fahrgeschwindigkeit auf Kurs halten.

⚠ ACHTUNG
Verletzungen durch unerwartete Kursänderungen bei hohen Geschwindigkeiten vermeiden. Durch Einschalten der Funktion „Wegpunkt-Tracking" oder „Wegpunkt-Folge" während der Gleitfahrt kann das Boot eine scharfe Wendung ausführen. Die Richtung des nächsten Wegpunkts bestätigen, bevor diese Autopilot-Funktionen eingeschaltet wird. In der Betriebsart „Wegpunkt-Folge" müssen Sie darauf vorbereitet sein, bei Ankunft an einem Wegpunkt eine angemessene Aktion auszuführen.

4. Die Registerkarte „Route" auf dem Bildschirm auswählen.
   - VesselView gibt einen Signalton aus, der dem Benutzer anzeigt, dass der Modus **Route** aktiviert ist.
     HINWEIS: *Zwei Signaltöne zeigen an, dass der Modus „Route" nicht aktiviert wurde.*
   - Der Autopilot navigiert zum ersten Wegpunkt auf dem Kartenplotterkurs.
5. VesselView gibt an allen Wegpunkten einen Signalton aus.
6. Wenn Sie sich in einer vom Kartenplotter eingestellten Wegpunkt-Ankunftszone befinden, informiert Routenmodus den Autopilot, dass zum nächsten Wegpunkt gefahren werden kann. Der Wegpunkt-Folge-Modus dient als Funktion zur Wegpunkt-Bestätigung, und der Autopilot signalisiert durch einen Ton, wenn sich das Boot in der Zone befindet.

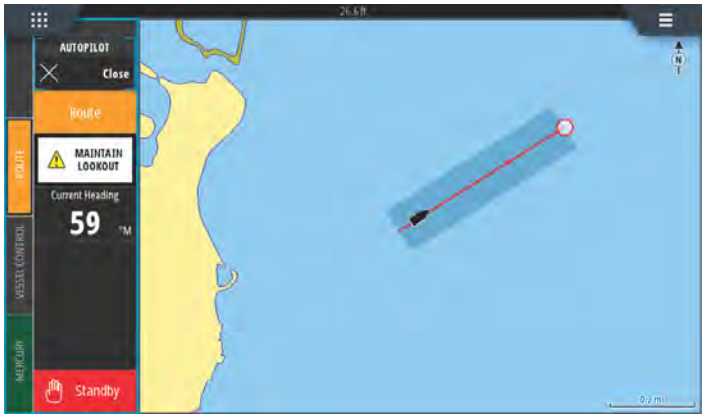
7. Wenn Sie sich nicht in einer eingestellten Wegpunkt-Ankunftszone befinden, aktiviert der Modus „Route" ein automatisches Anfahren der Wegpunkte auf der Route in Folge. Bestätigen Sie, dass Sie die in der Popup-Warnung enthaltenen Informationen verstanden haben.



63959

Warnbildschirm bei Kurswechsel

8. Wachsam bleiben. In dieser Betriebsart wendet das Boot automatisch. Sie müssen erkennen, ob sich das Boot zum Abdrehen in einem sicheren Bereich befindet, wenn es in eine Wegpunkt-Ankunftszone gelangt. Passagiere darauf hinweisen, dass das Boot automatisch wendet, damit sie darauf vorbereitet sind.



63960

63962

63963

63965

VesselView-Geräte, die SkyHook Advanced Features unterstützen

SkyHook Advanced Features ist seit Ende Mai 2017 als herunterladbarer Inhalt (DLC) im GoFree Shop erhältlich. Diese Funktionen erfordern das neueste Joystick-System von Mercury und zunächst VesselView 703. Bootsfahrer werden SkyHook mit erweiterten Funktionen für VesselView 502, VesselView 702 und kompatible Lowrance- und Simrad-Displays nach einem Software-Update Ende 2017 kaufen können. Die Firmware der elektronischen Steuerungsmodule in Ihrem Joystick-System muss eventuell durch Ihren Mercury-Vertragshändler aktualisiert werden, damit Sie diese erweiterten Funktionen nutzen können. Erweiterte Funktionen sind erhältlich auf: https://gofreemarine.com/products/mercury/.

63953

Design 2-Joystick von Mercury

Erweiterte Funktionen

Die erweiterten SkyHook-Funktionen sind nur auf Booten verfügbar, die mit einem kompatiblen Mercury-Joystick ausgestattet sind.

In SkyHook können die folgenden Funktionen für eine noch bessere Positioniersteuerung des Bootes genutzt werden.

Heading Adjust (Richtungsanpassung)

„Heading Adjust" (Richtungsanpassung) bietet Joystick-Bedienern die Möglichkeit, die Richtungsvorgabe in 1- und 10-Grad-Schritten anzupassen, während SkyHook aktiv ist, was die Bootssteuerung noch genauer macht.

BowHook

BowHook kann zum Freigeben der Richtung unter Beibehaltung der Position verwendet werden, sodass das Boot in die Richtung ausgerichtet werden kann, die der Wind und die Strömung vorgeben. Diese Funktion ist nützlich, wenn keine vorgegebene Richtung nötig ist.

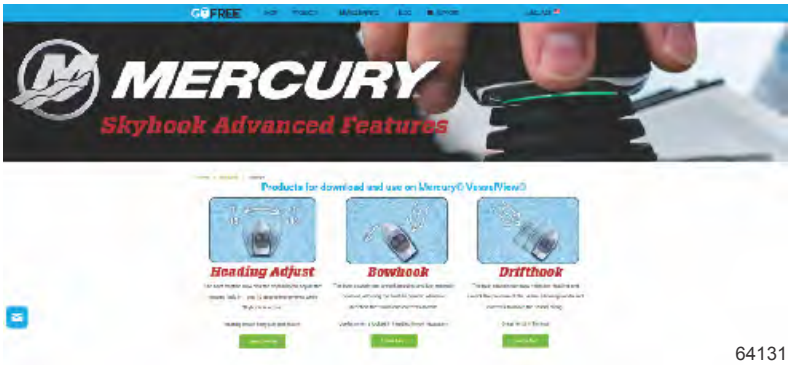
DriftHook

DriftHook lässt den Bediener die Richtung beibehalten und die Position des Bootes freigeben, sodass Wind und Strömung das Boot bewegen können. Anpassungen in 1- und 10-Grad-Schritten können beim Treiben vorgenommen werden, wenn dies zusammen mit „Heading Adjust" (Richtungsanpassung) verwendet wird.

Die erweiterten Funktionen von SkyHook, „Heading" (Kurs) und „Route" funktionieren genauso wie ihre eigenständigen Autopilot-Gegenstücke. Der einzige Unterschied besteht darin, dass auf diese Funktionen zugegriffen werden kann, während der Modus SkyHook aktiviert ist. In „Heading Adjust" (Richtungsanpassung) können Änderungen der Bootsrichtung ebenfalls in 1- und 10-Grad-Schritten vorgenommen werden. In „Route" können Änderungen an Wegpunkten und Zielorten vorgenommen werden.

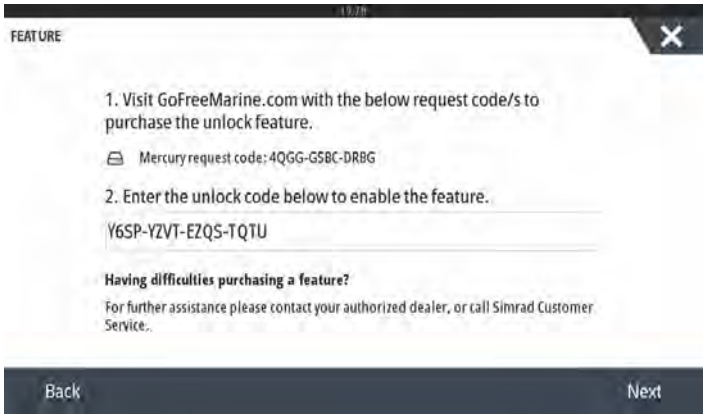
Kauf von SkyHook Advanced Features

Die erweiterten Funktionen sind erhältlich auf: https://gofreemarine.com/products/mercury/. Folgen Sie beim Kaufvorgang den Anweisungen auf der Website.



64131

Nachdem ein Kauf verifiziert wurde, erhält der Benutzer einen Aktivierungscode. Dieser Code kann in VesselView eingegeben werden.



63968

Bildschirm zur Eingabe des Freischaltcodes

Heading Adjust (Richtungsanpassung)

„Heading Adjust" (Richtungsanpassung) bietet Joystick-Bedienern die Möglichkeit, die Richtungsvorgabe in 1- und 10-Grad-Schritten anzupassen, während SkyHook aktiv ist, was die Bootssteuerung noch genauer macht.

In der Registerkarte „Menu" (Menü) die Option „Heading Adjust" (Richtungsanpassung) auswählen.

63970

SkyHook aktiv mit Richtungsanpassung

Wird die Registerkarte „Heading Adjust" (Richtungsanpassung) auf dem Bildschirm angezeigt, den Kurs in 1- oder 10-Grad-Schritten ändern.

63972

- **a -** Aktueller Bootskurs
- **b -** Neuer Zielkurs des Bootes
- **c -** 1° Kursänderung nach Backbord
- **d -** 1° Kursänderung nach Steuerbord
- **e -** 10° Kursänderung nach Backbord
- **f -** 10° Kursänderung nach Steuerbord

DriftHook

Richtung des Bootes beibehalten und die Position des Bootes freigeben, sodass Wind und Strömung das Boot bewegen können. Anpassungen in 1- und 10-Grad-Schritten können beim Treiben vorgenommen werden, wenn dies zusammen mit „Heading Adjust" (Richtungsanpassung) verwendet wird.

In der Registerkarte „Menu" (Menü) die Option „DriftHook" auswählen.

Es erscheint ein Warnfenster, das darauf hinweist, dass Schwimmer den Bereich um das Boot verlassen müssen, damit sie sich nicht am Propeller verletzen. DriftHook wird erst aktiviert, nachdem der Benutzer bestätigt hat, dass er diese Warnung gesehen hat, und „Continue" (Fortfahren) ausgewählt hat.

⚠ VORSICHT

Schwimmer können durch drehende Propeller, ein Boot unter Fahrt oder eine am Boot angebrachte Vorrichtung schwer oder tödlich verletzt werden. Wenn Skyhook aktiviert ist, drehen sich die Propeller und das Boot bewegt sich, um die Position zu halten. Die Motoren sofort abstellen, wenn sich eine Person im Wasser in der Nähe des Boots befindet.

63976

Hinweis auf die Gefahr von Propellerverletzungen

63977

SkyHook aktiv mit aktiviertem DriftHook

BowHook

Richtung des Bootes freigeben unter Beibehaltung der Position, sodass das Boot in die Richtung ausgerichtet werden kann, die der Wind und die Strömung vorgeben. Diese Funktion ist nützlich, wenn keine vorgegebene Richtung nötig ist.

In der Registerkarte „Menu" (Menü) die Option „BowHook" auswählen.

63978

Menübalken „Advanced Features" (Erweiterte Funktionen) auf der linken Bildschirmseite

Es erscheint ein Gefahrenhinweis auf dem Bildschirm, der vor Verletzungen durch den Propeller warnt.

⚠ VORSICHT
Schwimmer können durch drehende Propeller, ein Boot unter Fahrt oder eine am Boot angebrachte Vorrichtung schwer oder tödlich verletzt werden. Wenn Skyhook aktiviert ist, drehen sich die Propeller und das Boot bewegt sich, um die Position zu halten. Die Motoren sofort abstellen, wenn sich eine Person im Wasser in der Nähe des Boots befindet.

63980

BowHook aktiv

Notizen:

Kapitel 4 - Einrichtung und Kalibrierungen

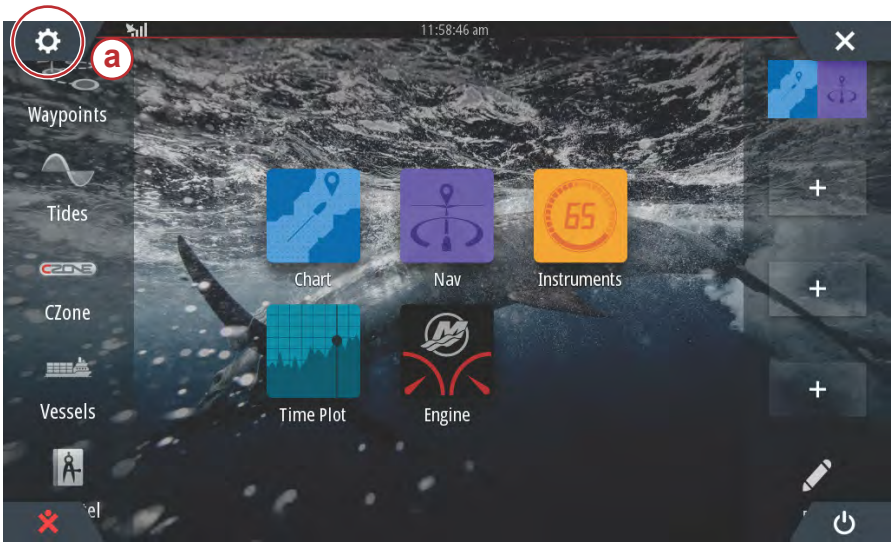
Inhaltsverzeichnis

Aufrufen der Einstellungen..... 66
Navigieren zum Menü „Settings“ (Einstellungen)..... 66
„Touch Lock“ (Touchscreen-Sperre)..... 67
Systemeinstellungen..... 68
Navigation zum Menü „Settings“ (Einstellungen)..... 68
Ruderstand- und Gerätestandorte..... 69
Einrichtungsassistent..... 69
Simulieren..... 70
Bootseinstellungen..... 70
Trimmflossen..... 70
Tanks..... 72
Geschwindigkeit..... 74
Lenkung..... 77
Bootsteuerung..... 79
Kameras installiert..... 80
Genset aktiviert..... 80
„Autopilot enabled“ (Autopilot aktiviert)..... 82
Wartungsbenachrichtigung..... 83
„Prompt Navigation Autopilot“ (Aufforderung Autopilot-Navigation)..... 83
Seewassertemperatur..... 84
Motoreinstellungen..... 84
Angezeigte Motoren..... 84
Motormodell..... 85
Grenzwerte..... 86
Unterstützte Daten..... 87
Tempomat/Smart Tow-Typ..... 89
Trimmung..... 89
EasyLink-Einstellungen..... 90
EasyLink-Messgeräteintegration..... 90
Alarme..... 92
Alarm-Einstellung..... 92
Profildatei..... 92
Exportieren..... 92
Importieren..... 94
Kalibrierung des Touchscreen..... 95
Touchscreen-Kalibrierung..... 95

Aufrufen der Einstellungen

Navigieren zum Menü „Settings" (Einstellungen)

Durch Berühren des Symbols für Einstellungen in der oberen linken Ecke des Bildschirms **Home** (Startseite) öffnet sich das Fenster **System Controls** (Systemsteuerung). Im Fenster „System Controls" (Systemsteuerung) befindet sich die Kachel **Settings** (Einstellungen).



63275

a - Symbol für Einstellungen

Durch eine Wischbewegung von oben auf dem Bildschirm senkrecht nach unten öffnet sich das Fenster **System Controls** (Systemsteuerung). Dort die Kachel **Settings** (Einstellungen) auswählen.

63276

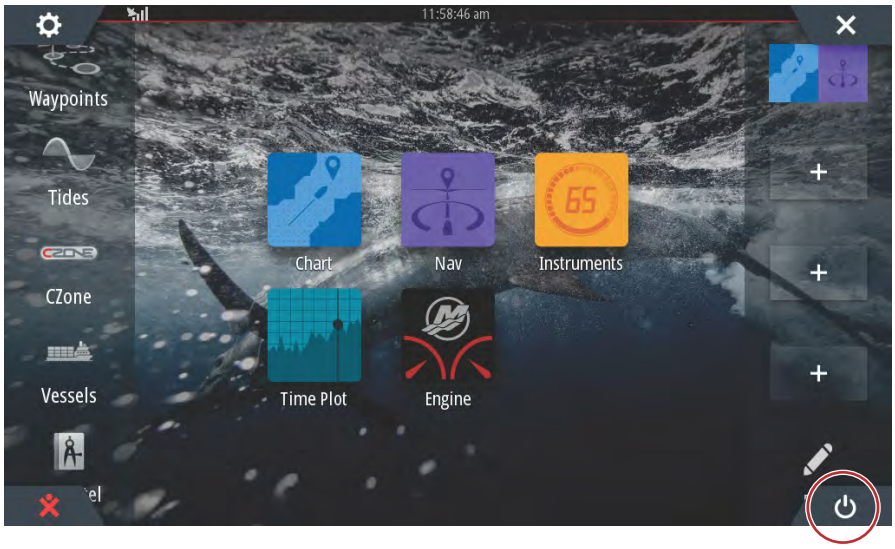
Fenster „System Controls“ (Systemsteuerung)

„Touch Lock" (Touchscreen-Sperre)

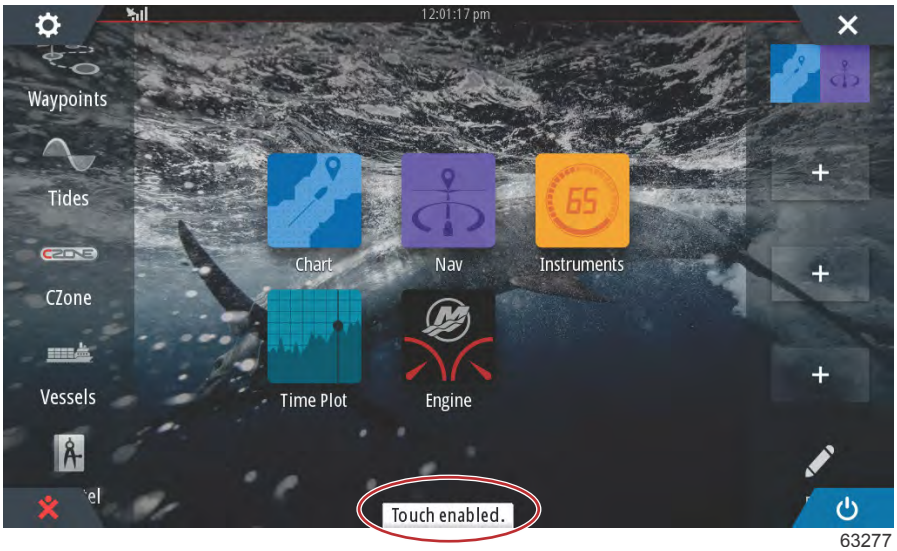
„Touch Lock" (Touchscreen-Sperre) ist eine Funktion, mit der der Benutzer den Bildschirm sperren kann, sodass keine Änderungen durch Berühren oder Wischbewegungen vorgenommen werden können. Bei Aktivierung von „Touch Lock" (Touchscreen-Sperre) erfolgt die Navigation in VesselView mithilfe des Drehknopfes und der Bedienfeldtasten.

63280

Falls der Bildschirm nicht auf Berührung reagiert, wurde eventuell versehentlich „Touch Lock" (Touchscreen-Sperre) aktiviert. Zur Rückkehr in den Normalbetrieb von VesselView mit dem Drehknopf den Bildschirm „Home" (Startseite) öffnen und in der unteren rechten Bildschirmecke das Symbol für Ein-/Ausschalten auswählen. Mit dem Drehknopf durch die Bildschirmelemente schalten, bis das Symbol für Ein-/Ausschalten aufleuchtet. Die EIN/AUS-Taste drücken, um den Touchscreen zu entsperren.



63279



63277

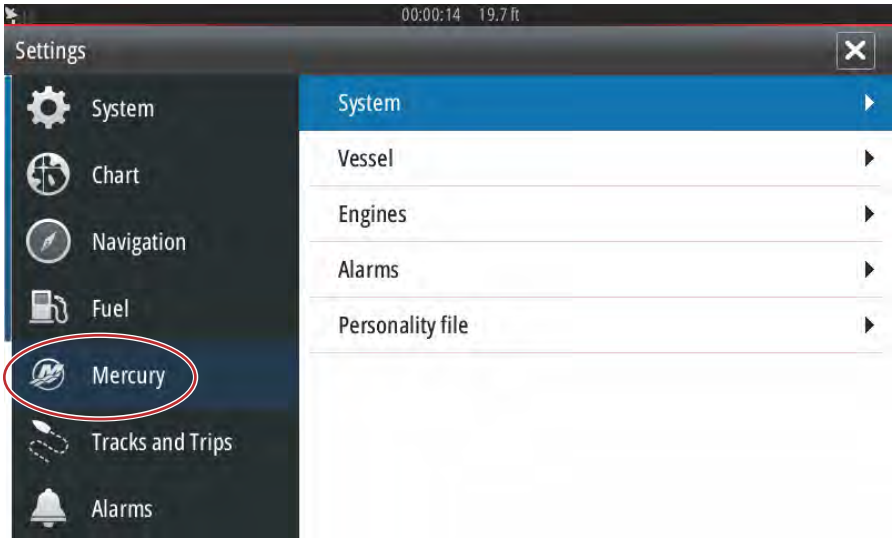
Bildschirmmeldung „Touch enabled“ (Touchscreen aktiviert) – zum Aktivieren des Touchscreen EIN/AUS-Taste drücken

Systemeinstellungen

Navigation zum Menü „Settings" (Einstellungen)

Mithilfe des Menüs „Settings" (Einstellungen) können jederzeit Änderungen an den Einstellungen vorgenommen werden. Alle Dropdown- und Flyout-Menüs können durch Berühren des Bildschirms oder durch Verwendung des Drehknopfes navigiert werden.

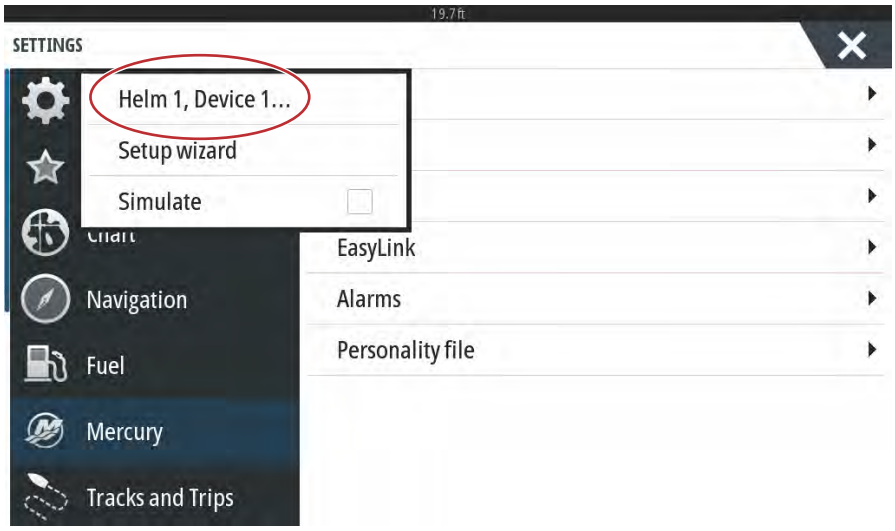
Das Menü „Settings" (Einstellungen) kann aufgerufen werden, indem eine Wischbewegung von außerhalb des Bildschirms in den oberen Bildschirmbereich ausgeführt wird. Dies ruft das Fenster „System Controls" (Systemsteuerung) auf. Die Kachel „Settings" (Einstellungen) auswählen. Auf der linken Hälfte des Bildschirms erscheint ein Menü. Aus der Liste der Optionen „Mercury" auswählen. Das Mercury-seitige Fenster des MFD mit den VesselView-Einstellungen wird geöffnet.



61655

Ruderstand- und Gerätestandorte

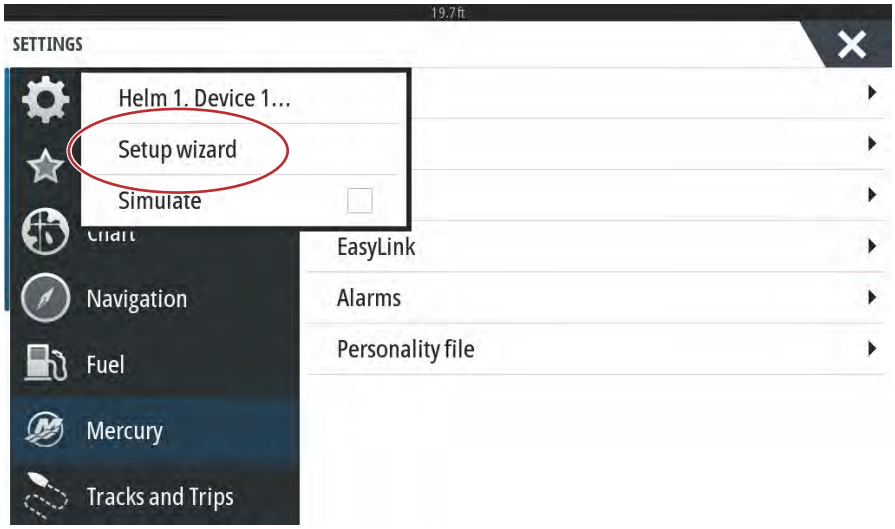
Der Benutzer kann innerhalb der Systemeinstellungen den Standort und die Anzahl der VesselView-Geräte definieren. Dies ist wichtig, wenn mehrere VesselView-Geräte in einem Boot installiert sind. Die Zuweisung eindeutiger Ruderstand- und Gerätenummern verhindert Kommunikationsfehler über das Steuerungsnetzwerk.



61656

Einrichtungsassistent

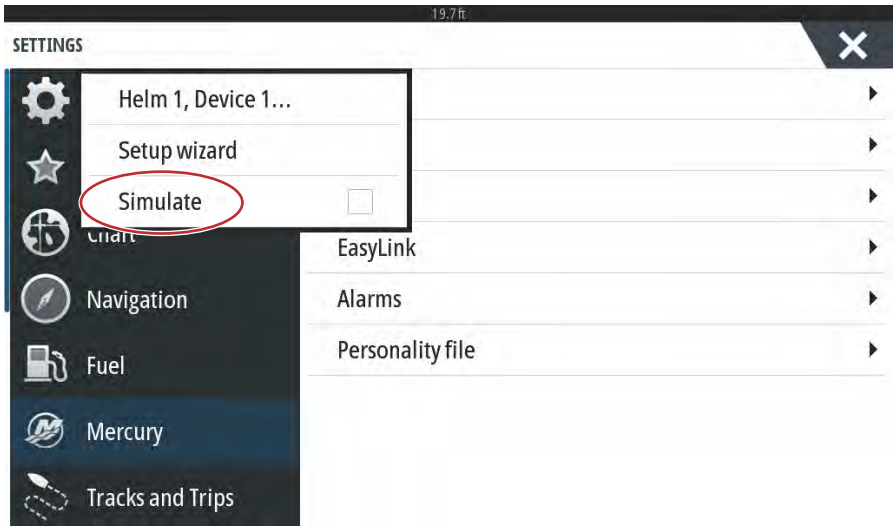
Der Einrichtungsassistent wird in Abschnitt 2 behandelt. Änderungen am Einrichtungsassistenten können jederzeit durch Aufrufen des Programms über dieses Menü vorgenommen werden.



61657

Simulieren

Die Simulation wird auf Händler-Ebene verwendet, um Verbrauchern die Anzeigeeigenschaften des Displays vorzuführen. Wenn sich das Gerät im Simulationsmodus befindet, sollten die auf dem Bildschirm angezeigten Daten nicht als Navigations-Informationen verwendet werden. Alle während der Simulation gezeigten Daten werden zufällig generiert.



61658

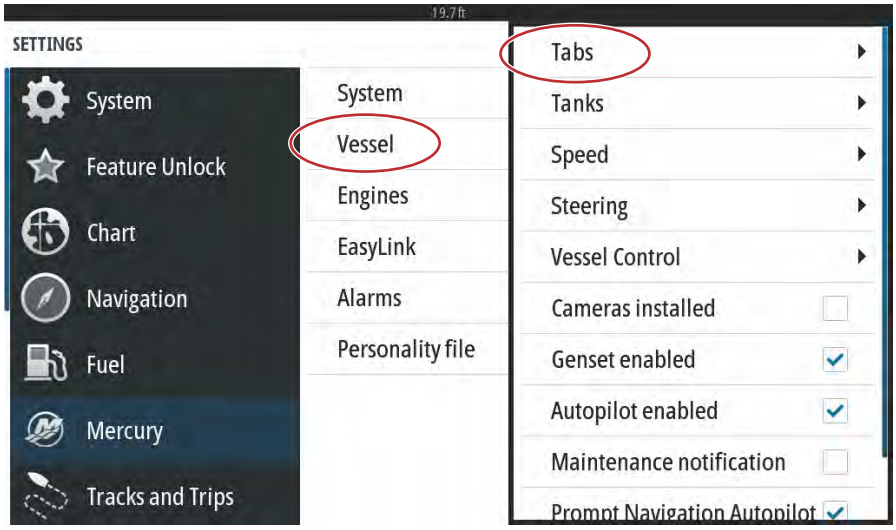
Bootseinstellungen

Trimmflossen

Das Menü „Settings" (Einstellungen) kann aufgerufen werden, indem eine Wischbewegung von außerhalb des Bildschirms in den oberen Bildschirmbereich ausgeführt wird. Dies ruft das Fenster **System Controls** (Systemsteuerung) auf. Die Kachel **Settings** (Einstellungen) auswählen. Im linken Bildschirmteil erscheint ein Menü. Aus der Liste der Optionen **Mercury** auswählen. Das Mercury-seitige Fenster des MFD mit den VesselView-Einstellungen wird geöffnet.

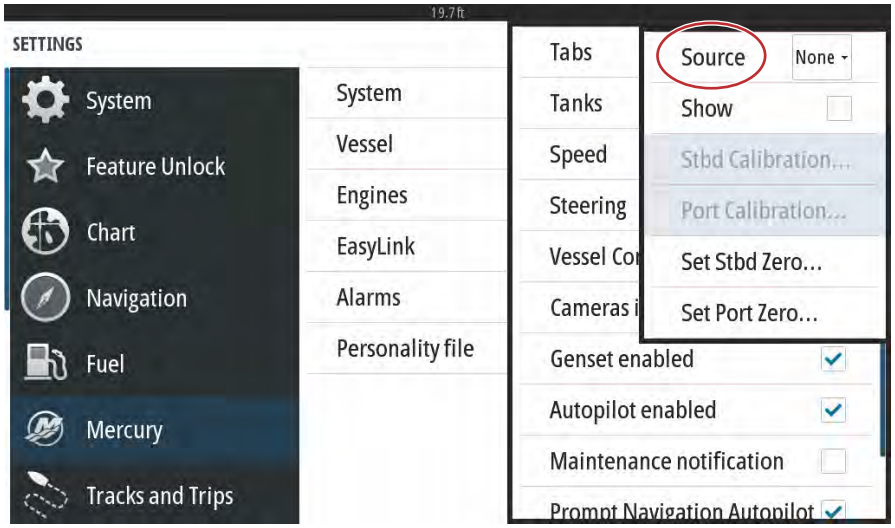
Die Einstellungsoption **Vessel** (Boot) auswählen.

Die Option **Tabs** (Trimmflossen) auswählen.



61659

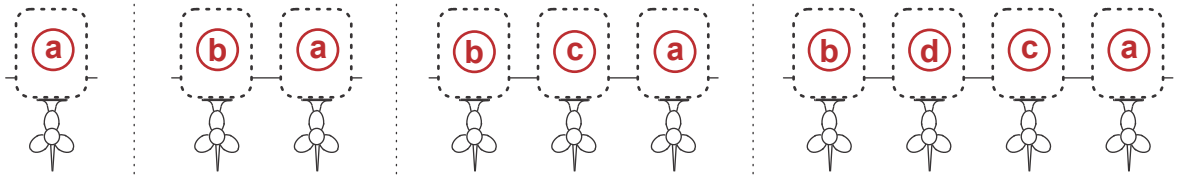
Die Einstellung „Tabs" (Trimmflossen) ermöglicht dem Benutzer, die Flossenposition auf dem Bildschirm anzuzeigen, indem das Kontrollkästchen **Show** (Anzeigen) ausgewählt wird. Die Option **Source** (Quelle) erlaubt die Auswahl des Außenborders oder Antriebs, der die Daten des Trimmflossensensors an das Netzwerk überträgt.



63238

Die Daten des Trimmflossensensors werden von einem der Außenborder oder Antriebe des Bootes gesendet. Die folgend Abbildung verwenden, um die richtige Auswahl zu bestimmen.

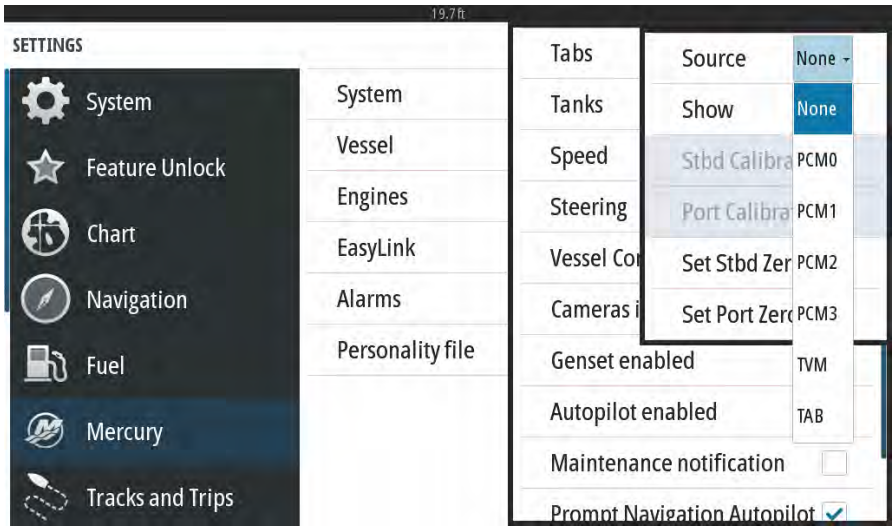
Zusätzlich zu der PCM-Auswahl stehen Optionen für die Auswahl von TAB – Trimmflossen-Schnittstellenmodul – oder TVM – Schubvektormodul – zur Verfügung, um Trimmflossendaten an VesselView zu senden.



60056

Optionen der Antriebszuweisung

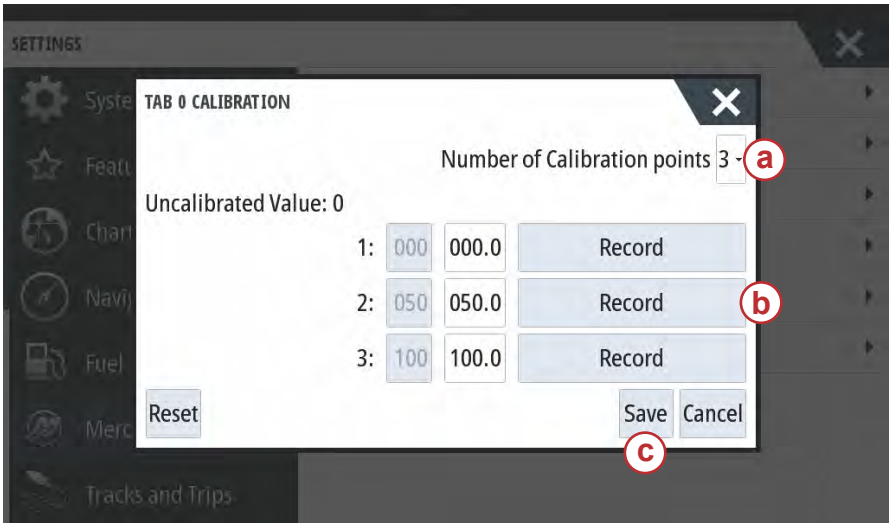
a - PCM0 = Steuerbord oder Steuerbord außen
b - PCM1 = Backbord oder Backbord außen
c - PCM2 = Steuerbord innen oder mittig
d - PCM3 = Backbord innen



61661

Die Trimmflossen-Kalibrierung ermöglicht dem Benutzer, die Trimmflossen in ihre höchsten und niedrigsten Positionen zu stellen und den Prozentsatz aufzuzeichnen. Dies ist hilfreich für die Bestimmung der wahren 0 °-Position – der Punkt, an dem die Trimmflossen parallel mit der Unterseite des Boots sind. Korrekt kalibrierte Trimmflossen zeigen eine genaue Position der Schieberegler auf dem Bildschirm.

Zur Kalibrierung der Trimmflossen, die Flossen parallel zum Rumpf trimmen und die Messung notieren. Dies ist die tatsächliche 0 %-Stellung der Trimmflossen. Die Flossen ganz abwärts trimmen und die Messung notieren. Dies ist die tatsächliche 100 %-Stellung der Trimmflossen. „Save" (Speichern) wählen, um die neu kalibrierten Trimmflossendaten beizubehalten.

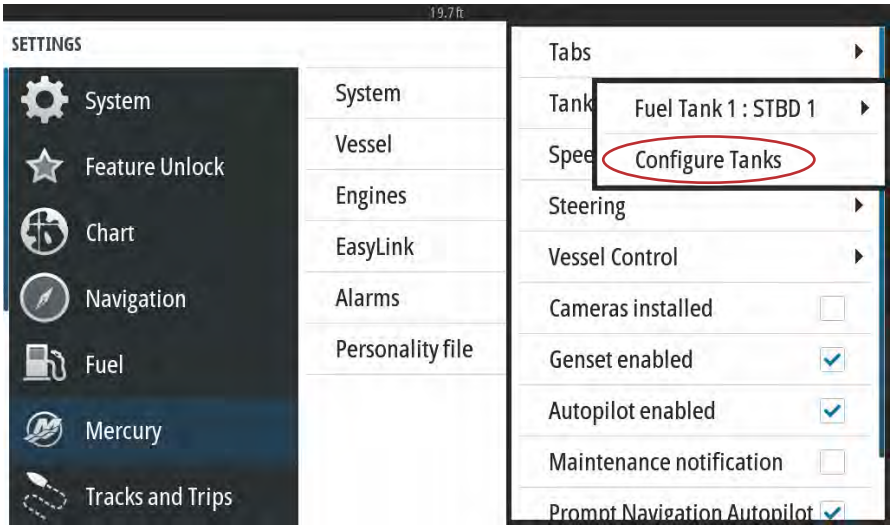


61669

- **a -** Die Anzahl der gewünschten Kalibrierpunkte wählen
- **b -** Positionieren der Trimmflossen für Aufzeichnungszwecke
- **c -** „Save" (Speichern) wählen, um die Kalibrierung beizubehalten

Die Einstellung des Außenborders oder Antriebs auf Null ist die tatsächliche Trimmflossenposition, die auf dem Display als 0 % angezeigt wird. Benutzer können bestimmen, an welchem Punkt sich das Boot eben im Wasser befindet. In dieser Betriebsposition können die Flossen in Wahrheit einen gewissen Prozentsatz einer Abwärtswinkelung aufweisen. Die Option „Set to Zero" (Auf Null einstellen) ermöglicht es dem Benutzer, den optimalen ebenen Aspekt des Bootes als 0 % auf dem Messgerät anzuzeigen. Wenn beispielsweise die aktuelle Trimmflossenposition, an der sich das Boot eben im Wasser befindet, 10 % beträgt, zeigt VesselView dies als 0 an. Ändert sich der Wert unter 10 %, werden negative Zahlen angezeigt.

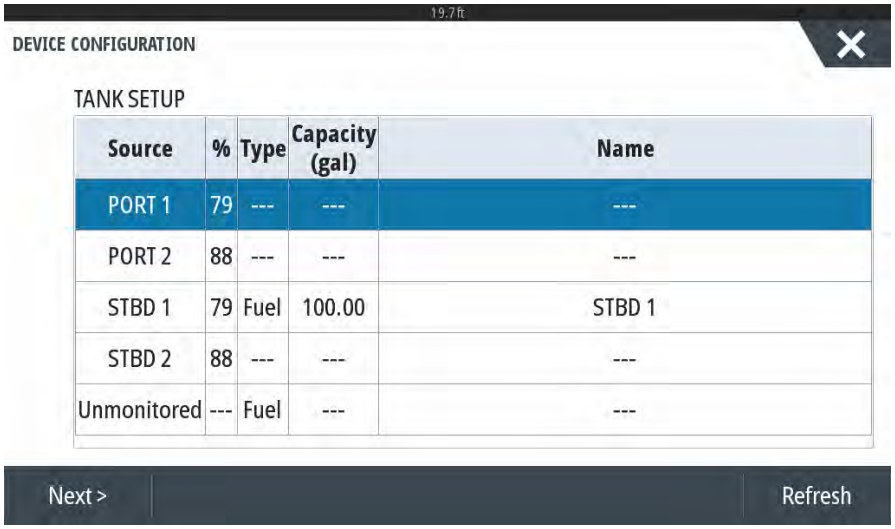
Tanks



63240

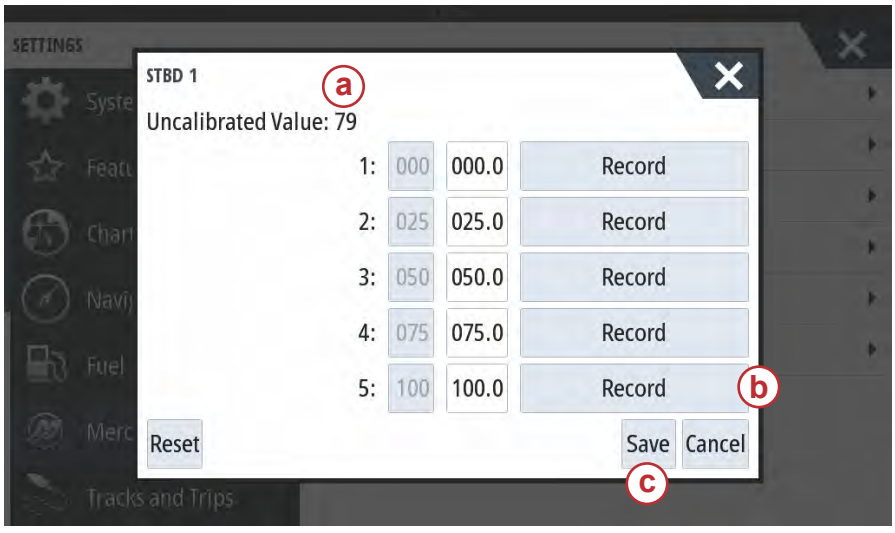
Die Tank-Konfiguration wird im Abschnitt über den Einrichtungsassistenten besprochen, jedoch können zusätzliche Änderungen und Einstellungen jederzeit über das Menü „Tanks" vorgenommen werden.

Die Einstellungen und Kalibrierungen des Tanks ermöglichen die Auswahl des Tanktyps, der Kapazität des Tanks und der Kalibriermethode für Tanks.



63239

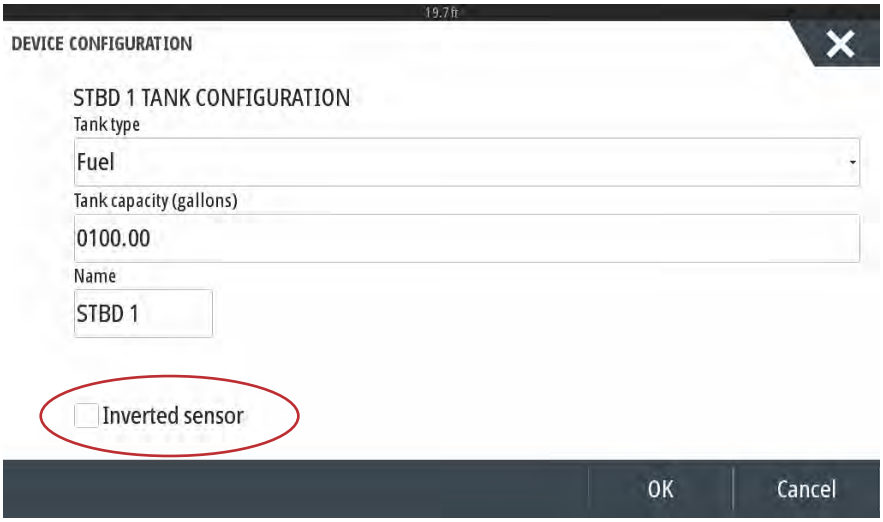
Kalibrierung des Tanks: Es gibt viele Situationen, in denen ein Tank eine Kalibrierung erfordern kann, wie zum Beispiel ungleichmäßig geformte Tanks, Tanks mit V-förmigem Boden, stufenförmige Tanks und auch das Aussehen eines Tanks, wenn das Boot sich im Wasser befindet. Schwimmer und Sender können dem Bootsführer ungenaue Daten senden und Probleme mit der Kraftstoff- und anderen Füllstandsanzeigen verursachen. Die genaueste Methode der Tankkalibrierung besteht darin, mit einem leeren Tank mit einem bekannten Fassungsvermögen zu beginnen. Ein Viertel der Kapazität einfüllen und die Schwimmer- oder Senderposition aufzeichnen. Diesen Vorgang in Viertelschritten wiederholen, bis der Tank voll ist, und die Schwimmer- und Senderpositionen jedes Mal aufzeichnen. Die Tankkalibrierung ermöglicht es dem Benutzer, die Messwerte eines Tanks von „Voll" bis „Leer" anzupassen. Mit markiertem Tank den Pfeil auf der rechten Seite der Registerkarte auswählen, um den Kalibrierungsbildschirm zu aktivieren. Die Standardmesswerte befinden sich in der zweiten Spalte und können ausgewählt werden. Im folgenden Beispiel wissen wir, dass der Tank voll ist, wir erhalten jedoch einen Messwert von 79 Prozent voll. Die Schaltfläche „Record" (Aufzeichnen) in der 100-Prozent-Spalte auswählen. VesselView betrachtet nun einen Messwert von 79 Prozent als „Voll" und passt die Messwerte für „Halbvoll" und „Leer" entsprechend an. Wenn dem Bootsführer der Füllstand eines Tanks bekannt ist, kann die Tankkalibrierung dazu verwendet werden, die Gerätemesswerte jederzeit an den bekannten Füllstand anzupassen.



61671

- **a -** Aktueller „Voll"-Messwert vor der Kalibrierung
- **b -** Kalibrierfelder aufzeichnen
- **c -** Aktuelle Kalibrierdaten speichern

Mit VesselView kann der Benutzer den Wert des überwachten Tankvolumens invertieren. Diese Option ist verfügbar, um Tanksender zu berücksichtigen, die Daten entgegengesetzt zu herkömmlichen Standardsendern übertragen. Standardsensoren für den Tankfüllstand lesen einen Widerstand von 33 - 240 Ohm. Ein Messwert von 240 Ohm weist auf einen leeren Tank und ein Messwert von 33 Ohm auf einen vollen Tank hin. Invertierte Tanksender lesen in der Regel 0 - 180 Ohm, wobei 0 für einen vollen Tank und ein Messwert von 180 für einen leeren Tank steht.



63507

HINWEIS: *Fragen Sie beim Hersteller des Tanksenders für das Boot nach, ob diese Option für Ihre Situation geeignet ist.*

Nach abgeschlossener Tankkalibrierung „Save" (Speichern) auswählen. Das Gerät kehrt zum Navigationsbildschirm zurück.

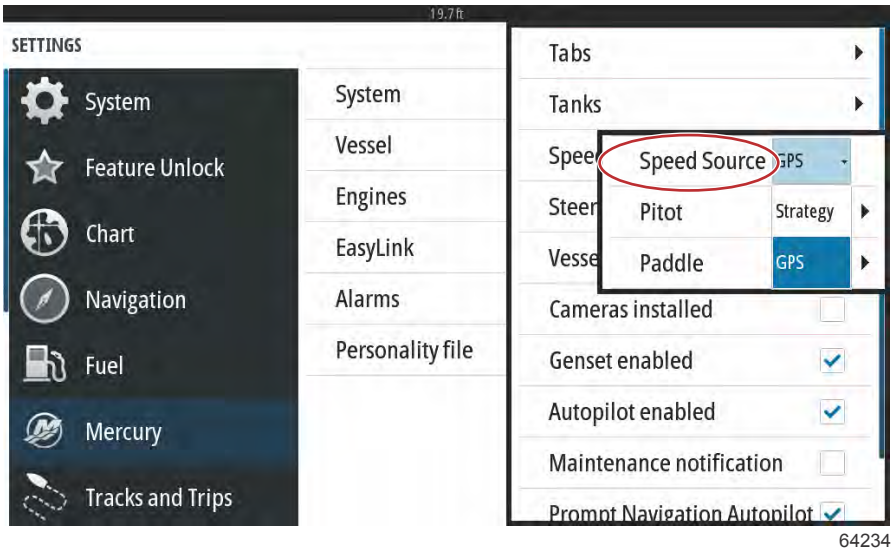
Geschwindigkeit

Die Einstellungen für die Geschwindigkeit ermöglichen dem Benutzer, den Sensor- oder Sendertyp auszuwählen, von dem VesselView Geschwindigkeitsdaten empfängt.

Mithilfe dieses Menüs können Geschwindigkeitseinstellungen konfiguriert werden.

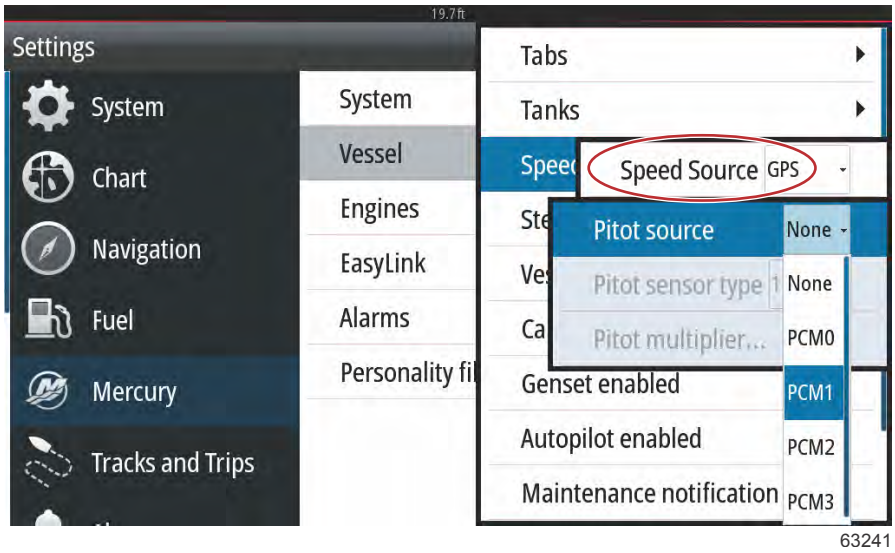
„Speed Source" (Geschwindigkeitsquelle) bietet die Option zur Auswahl eines GPS und der GPS-Quelle, des CAN-P oder CAN-H-Netzwerks. Die Auswahl der Pitot-Option öffnet eine Quellenauswahl – PCMs.

Die Daten des Pitot-Sensors werden von einem der Außenborder oder Antriebe des Bootes gesendet. Die folgenden Abbildungen verwenden, um die richtige Auswahl zu bestimmen.

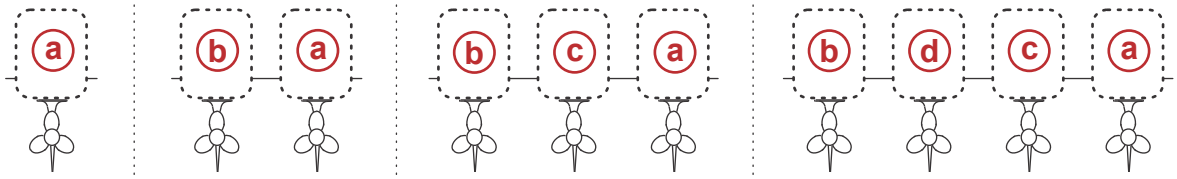


64234

Geschwindigkeitsstrategie – GPS oder mechanische Optionen



63241



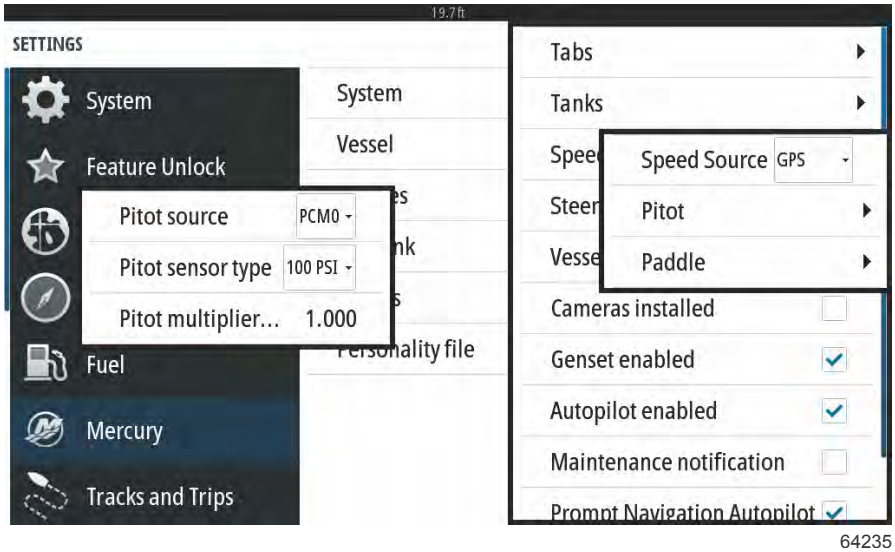
60056

Optionen der Antriebszuweisung

a - PCM0 = Steuerbord oder Steuerbord außen
b - PCM1 = Backbord oder Backbord außen
c - PCM2 = Steuerbord innen oder mittig
d - PCM3 = Backbord innen

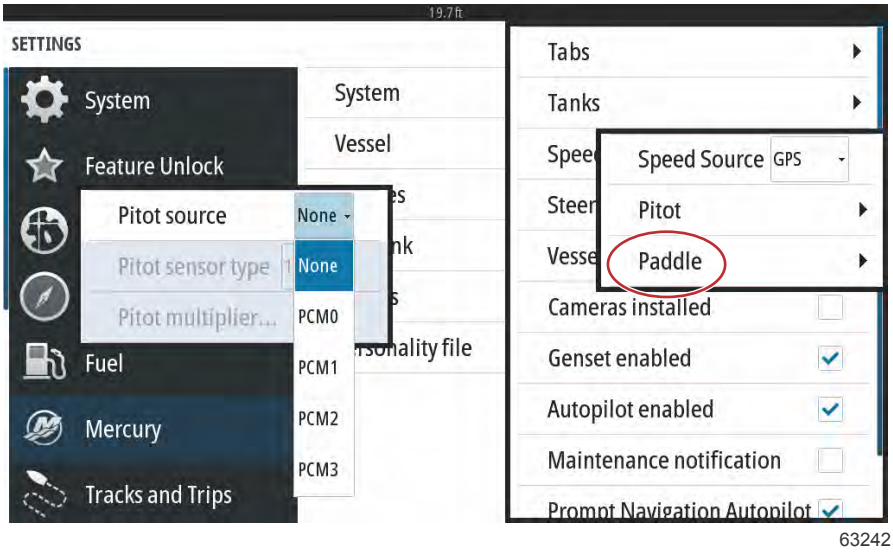
Die Pitottyp-Optionen umfassen 100 psi und 200 psi. Die Option 200 psi gilt nur für bestimmte Modelle mit Mercury Racing Außenborder.

Der Pitot-Multiplikator verwendet 1,00 als Standardeinstellung. Diese Einstellung kann erhöht oder verringert werden, um angezeigte Geschwindigkeitswerte zu korrigieren, die zu hoch bzw. zu niedrig ausfallen. Bei einem zu niedrigen Geschwindigkeitswert den Pitot-Multiplikator durch Auswahl des Multiplikatorfensters und Verwendung der Bildschirmtastatur zum Eingeben eines Wertes erhöhen. Bei einem zu hohen Geschwindigkeitswert den Pitot-Multiplikator durch Auswahl des Multiplikatorfensters und Verwendung der Bildschirmtastatur zum Eingeben eines Wertes verringern.

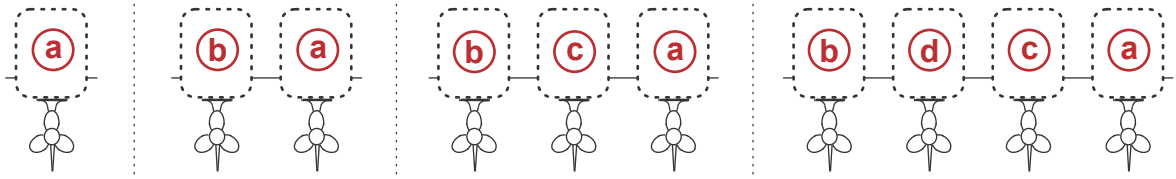


64235

Den Außenborder oder den Antrieb auswählen, der die Schaufelraddaten an VesselView übermittelt. Die folgenden Abbildungen verwenden, um die richtige Auswahl zu bestimmen.



63242



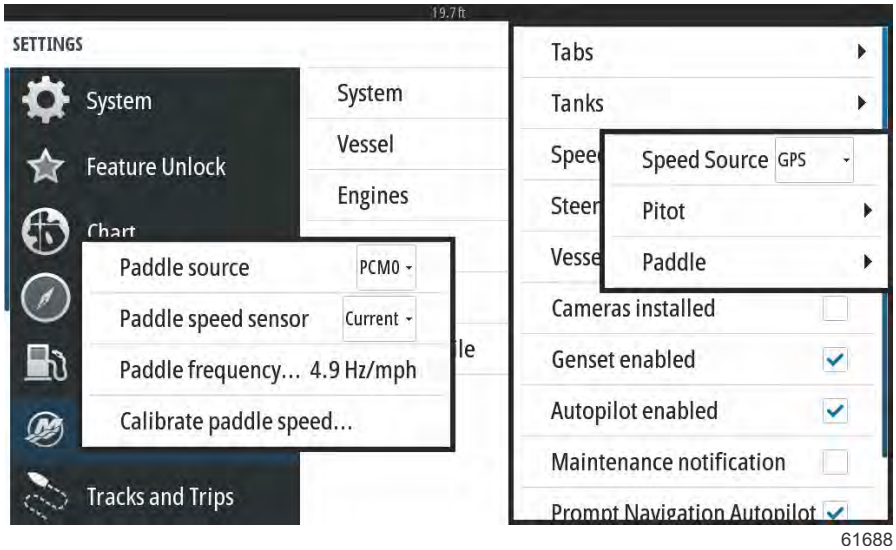
60056

Optionen der Antriebszuweisung

a - PCM0 = Steuerbord oder Steuerbord außen
b - PCM1 = Backbord oder Backbord außen
c - PCM2 = Steuerbord innen oder mittig
d - PCM3 = Backbord innen

Der Schaufelradtyp kann entweder als „Legacy" (Vorhanden) oder „Current" (Aktuell) ausgewählt werden, abhängig von dem für das Boot verwendeten Modell.

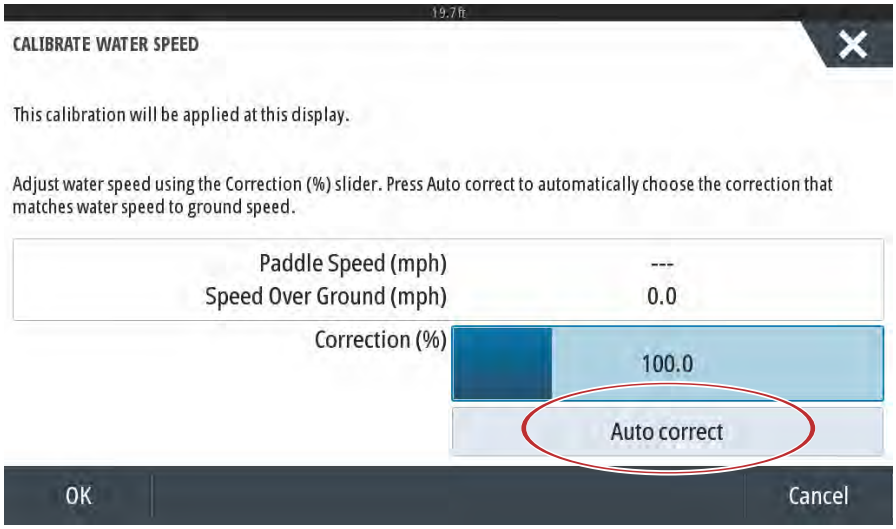
Die Schaufelradfrequenz kann geändert werden, um sie auf die Anforderungen von unterschiedlichen Sensoren abzustimmen. Die Frequenz des Schaufelrad-Geschwindigkeitssensors, der von Mercury Marine angeboten wird, beträgt 4,9 Hz pro Meile oder 5,7 Hz pro Knoten. Die mit dem Schaufelrad mitgelieferten Anleitungen lesen, um spezifische Informationen über den Frequenzausgang des Schaufelrades zu erhalten. Das Multiplikatorfenster auswählen und die Bildschirmtastatur für die Eingabe eines Wertes verwenden. Die Auswahl von „Auto correct" (automatische Korrektur) synchronisiert das Schaufelrad mit dem Ausgang des GPS. Der Schieberegler kann auch verwendet werden, um das gleiche Ergebnis zu erzielen.



61688

Die Kalibrierung des Schaufelrades wird durch die Nutzung eines GPS-fähigen Gerätes erreicht, das dem Benutzer bei der Anpassung der Messung des Schaufelrades unterstützt. Mit dem Schieberegler kann der Benutzer die Senderdaten des Schaufelrades erhöhen oder verringern.

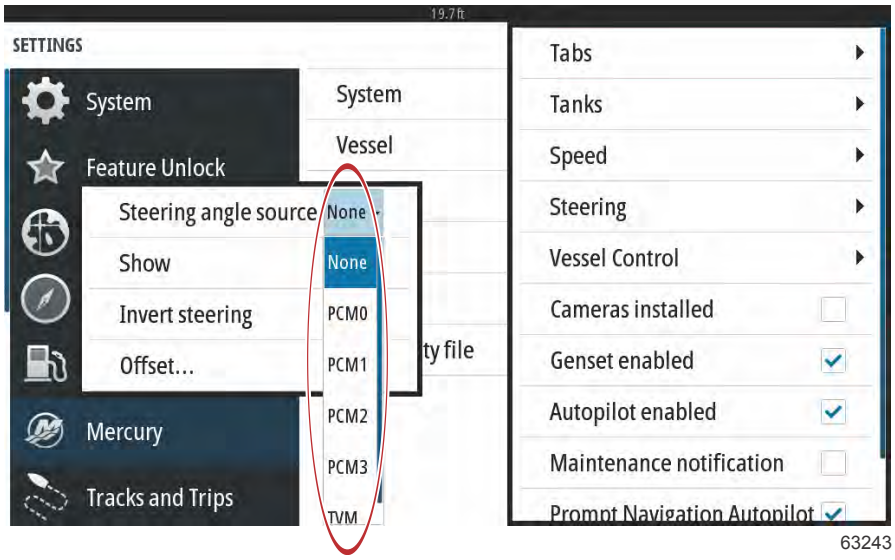
Die Auswahl von „Auto correct" (automatische Korrektur) synchronisiert das Schaufelrad mit dem Ausgang des GPS (falls im Netzwerk installiert). Der Schieberegler kann auch verwendet werden, um das gleiche Ergebnis zu erzielen.



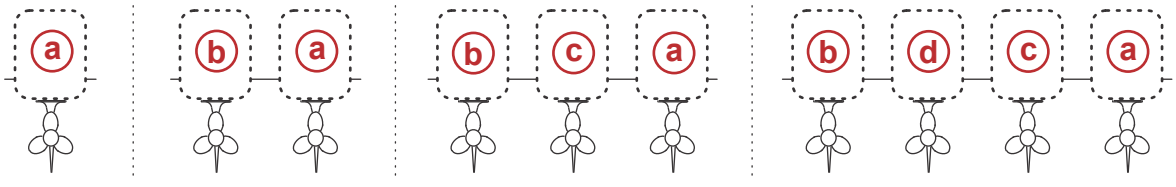
61689

Lenkung

Lenkungsquelldaten können so ausgewählt werden, dass sie entweder vom PCM oder vom TVM – Schub-Vektor-Modul – kommen, mit Optionen für die Datenanzeige auf dem Bildschirm, um den Lenkungseingang umzukehren und einen Lenkungsausgleichsgrad zu etablieren.



63243

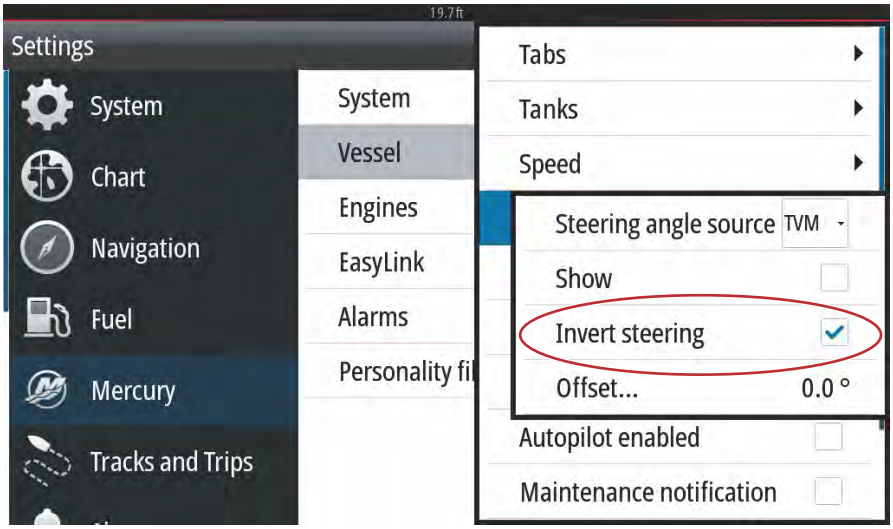


60056

Optionen der Antriebszuweisung

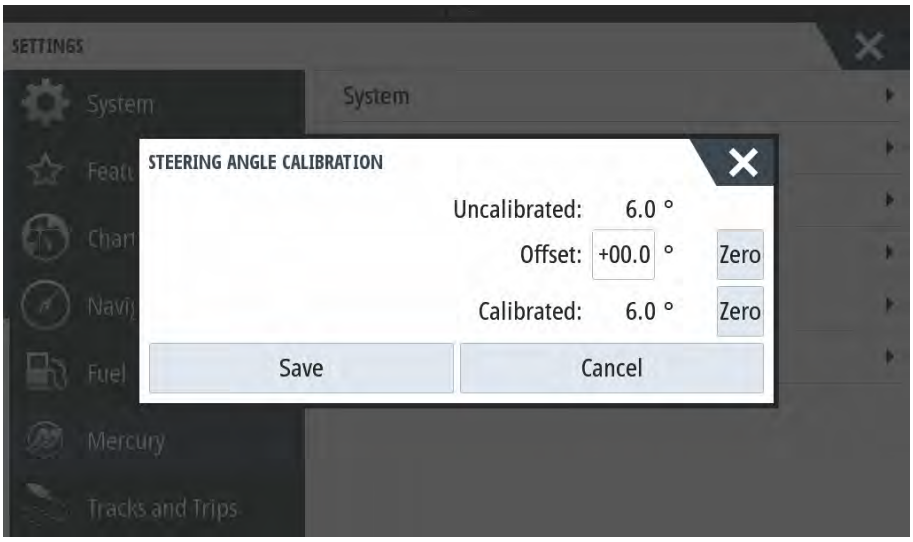
- **a -** PCM0 = Steuerbord oder Steuerbord außen
- **b -** PCM1 = Backbord oder Backbord außen
- **c -** PCM2 = Steuerbord innen oder mittig
- **d -** PCM3 = Backbord innen

Die Option „Invert steering" (Umkehrung der Lenkung) ist hilfreich, wenn ein VesselView vorhanden ist, das nach rückwärts ausgerichtet ist. In diesem Fall stimmen die Lenkungsdaten mit der Blickrichtung des Bootsführers überein.



63244

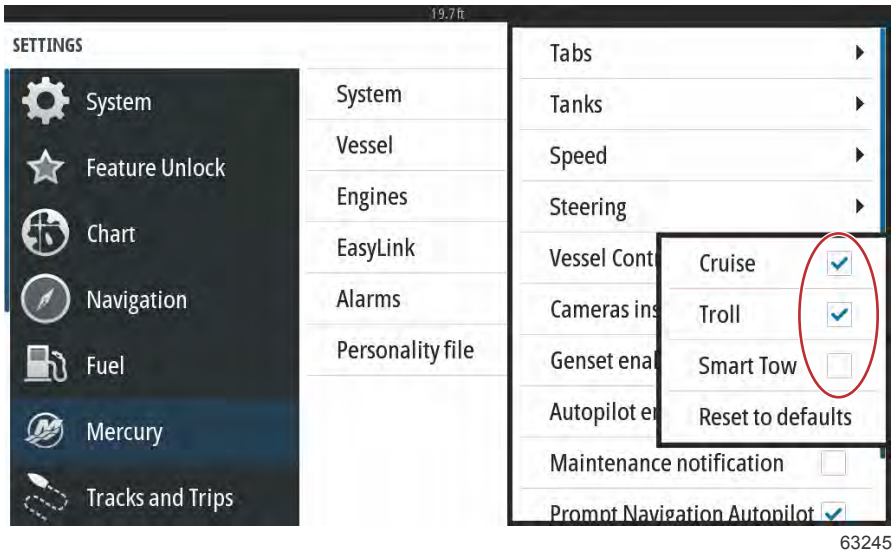
Die Lenkungs-Option „Offset" (Ausgleich) wird verwendet, um den Außenborder, Z-Antrieb oder Innenbordmotor auf Null Grad auszurichten. Wenn der Antrieb senkrecht zum Rumpf positioniert ist, stimmt der auf dem Bildschirm angezeigte Lenkungswinkel ggf. nicht mit dem Lenkungssensor am Antrieb überein. Um diese Abweichung anzupassen, das Fenster „Offset" (Ausgleich) auswählen. Das Dialogfeld „Steering Angle Calibration" (Kalibrierung des Lenkungswinkels) wird angezeigt. Die Auswahl der Taste „Zero" (Null) in der Spalte „Calibrated" (Kalibriert) wendet den Ausgleich an. Bitte beachten Sie, dass der Ausgleich sich auf dem Anzeigebildschirm nicht ändert, bis die Taste „Save" (Speichern) ausgewählt wird.



61699

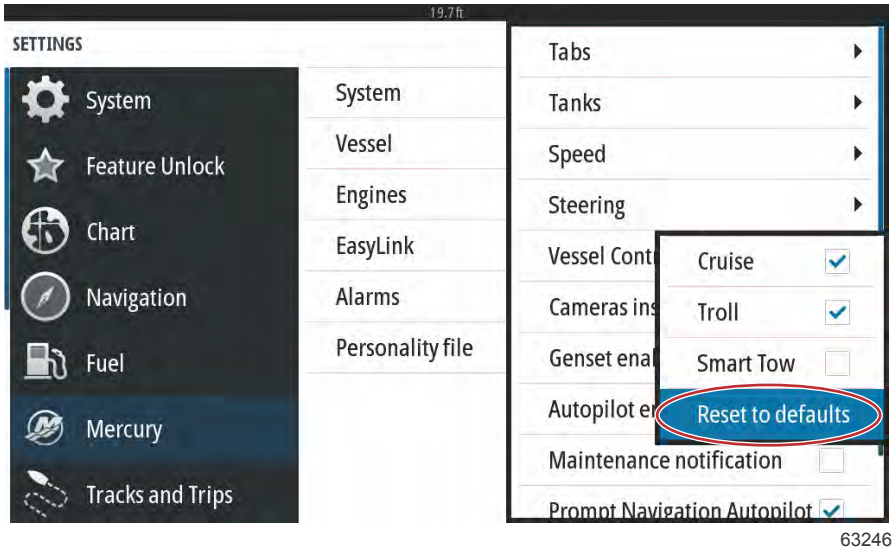
Bootsteuerung

Die Einstellungen der Bootssteuerung ermöglichen es dem Benutzer, die Verfügbarkeit der Autopilot-Funktion zu aktivieren.



63245

Die Auswahlmöglichkeiten für die Autopilot-Funktionen sind „Cruise" (Tempomat), „Troll" (Trolling-Steuerung) und „Smart Tow". Ein Zurücksetzen auf die Standardwerte wählt die Autopilot-Funktionen ab, die basierend auf dem im Einrichtungsassistenten ausgewählten Antriebssystem nicht verfügbar sind.

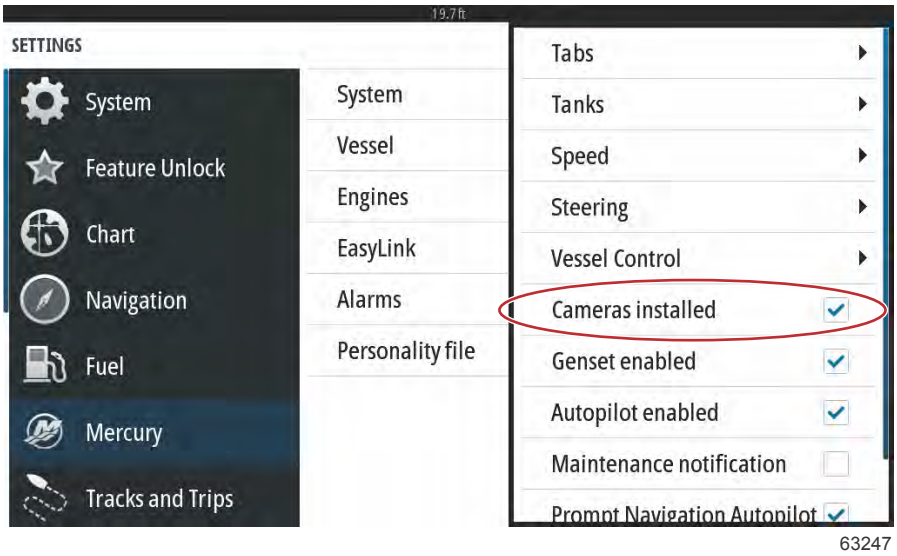


63246

HINWEIS: *Wenn nach Auswahl der Option „Reset to Defaults" (Auf Standardwerte zurücksetzen) alle Kontrollkästchen deaktiviert sind, unterstützt Ihr Motor die Autopilot-Funktionen von VesselView nicht.*

Kameras installiert

Installierte Kameras ermöglichen es dem Bootsführer, Video- oder Kameraquellen auf dem VesselView-Bildschirm anzuzeigen. VesselView unterstützt zwei Videokanäle. Sie können zwischen der Anzeige von nur einem Kanal oder dem Umschalten des Bildschirms zwischen verfügbaren Videokameras auswählen. Die Umschaltdauer kann auf einen Wert von 5 bis 120 Sekunden eingestellt werden. Das Display kann durch Anpassung der Videoeinstellungen optimiert werden. Die Anpassungen sind für jede Quelle individuell.

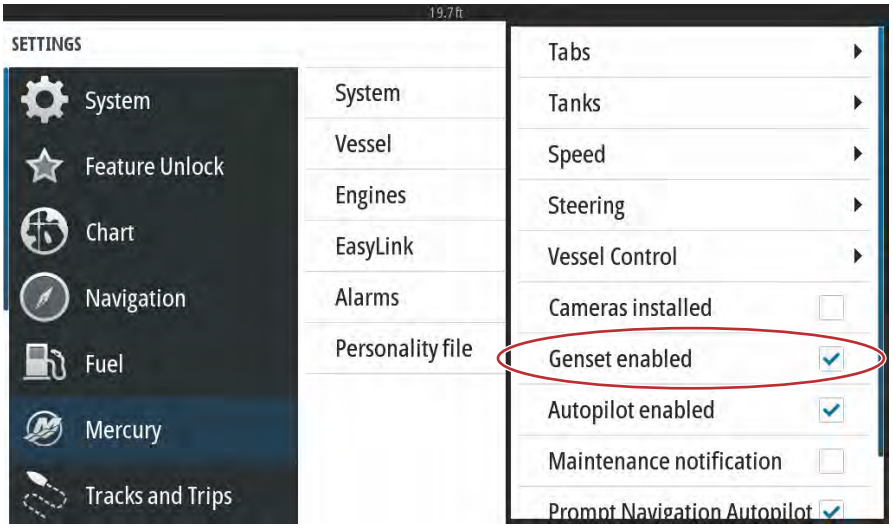


63247

WICHTIG: Wenn keine Kameras am Boot installiert sind, muss sichergestellt werden, dass diese Option abgewählt ist. In bestimmten Situationen können Störungen in der Datenanzeige im VesselView auftreten, wenn das Kontrollkästchen „Cameras installed" (Installierte Kameras) markiert ist und VesselView keine Kameraquellen finden kann.

Genset aktiviert

Mit der Funktion „Genset enabled" (Genset aktiviert) kann VesselView das Netzwerk auf Genset-Daten abfragen.



63283

Bei in VesselView aktiviertem Genset kann der Benutzer in der Menüleiste auf der linken Seite die Registerkarte „Mercury" auswählen.

63268

Die Option „MORE" (Mehr) auswählen.

64239

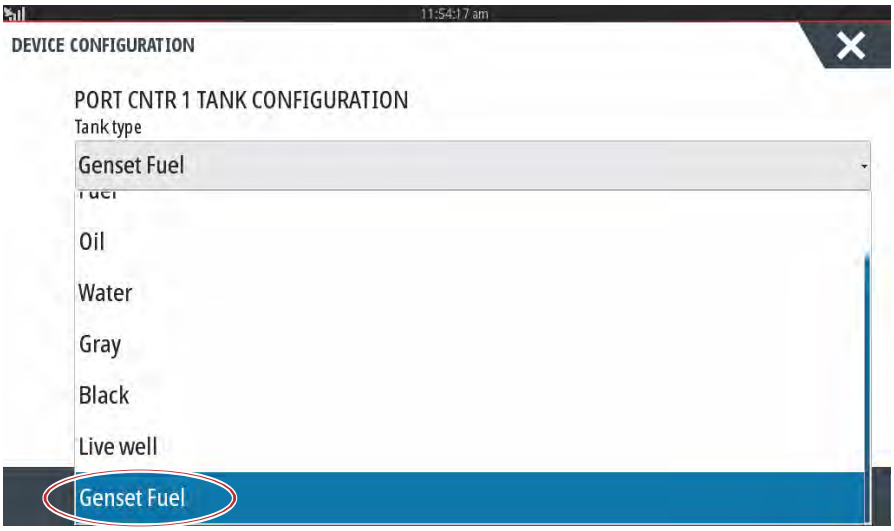
Im Menü die Option „GENSET" auswählen.

63269

VesselView zeigt Genset-Daten von dem Generator, der mit dem Kommunikationsnetz des Bootes verbunden ist.

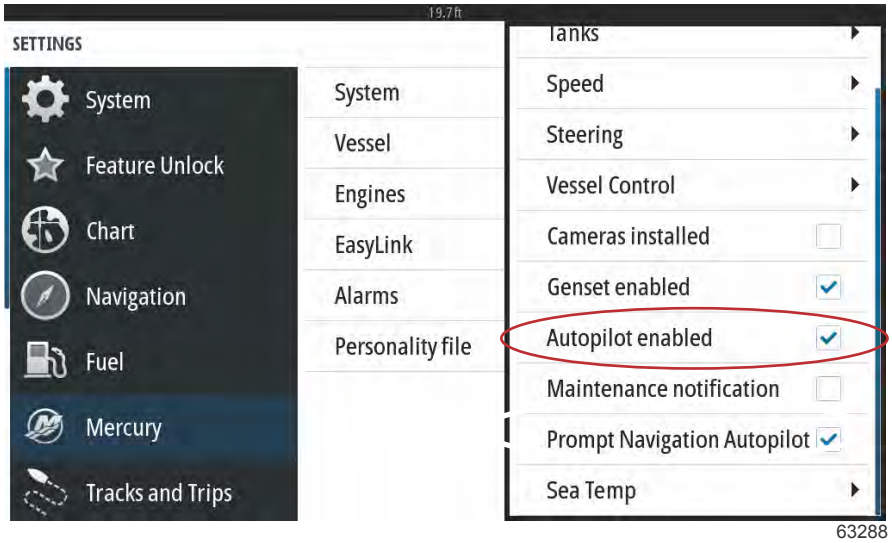
63270

HINWEIS: *Um sicherzustellen, dass die richtigen Genset-Kraftstoffdaten angezeigt werden, muss bei der* ***Tank Configuration*** *(Tankkonfigurierung) im* ***Setup Wizard*** *(Einrichtungsassistent) oder im Menü* ***Vessel Settings*** *(Bootseinstellungen) die Option* ***Genset Fuel*** *(Genset-Kraftstoff) ausgewählt werden.*



63271

„Autopilot enabled" (Autopilot aktiviert)



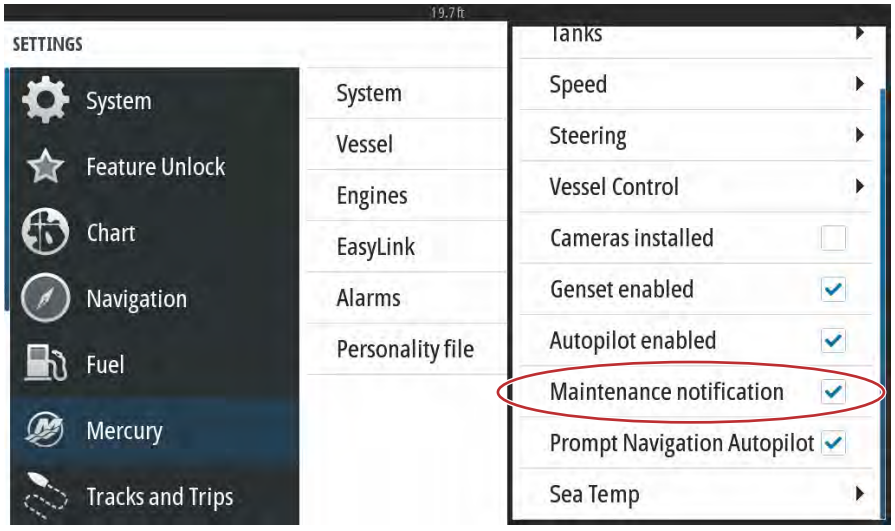
63288

Die Einstellung „Autopilot enabled" (Autopilot aktiviert) sollte nur mit einem Häkchen versehen werden, wenn das Boot mit einem Autopilotsystem ausgestattet ist, das nicht von Mercury hergestellt wurde. Bei Booten mit Mercury-Steuerung und dem System „Joystick Piloting" sollte diese Einstellung nicht aktiviert sein. Die Aktivierung dieser Einstellung bei einem Boot mit Mercury-Autopilotfunktion kann negative Auswirkungen und unrichtige Anzeigeergebnisse zur Folge haben.

WICHTIG: Wenn Funktionen des Mercury-Autopiloten nicht reagieren oder nicht richtig angezeigt werden, vergewissern Sie sich, dass dieses Kästchen nicht aktiviert ist.

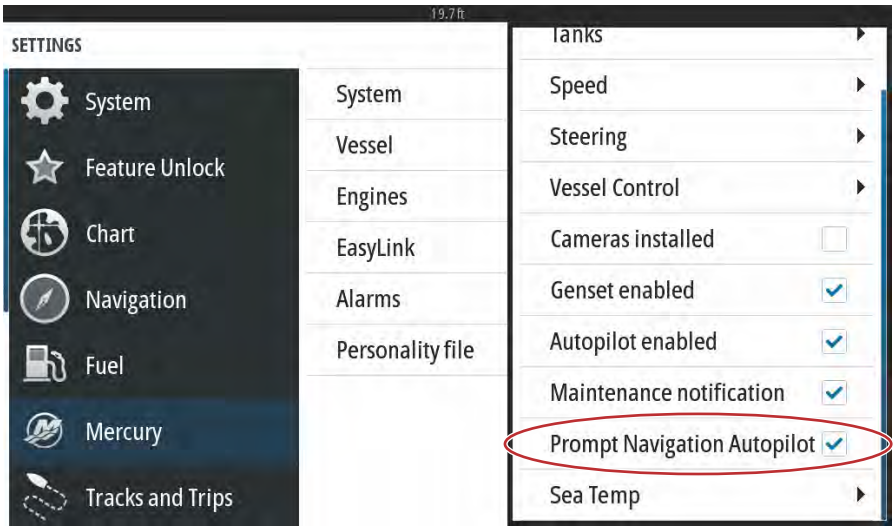
Wartungsbenachrichtigung

Wenn das Kontrollkästchen „Maintenance Notification" (Wartungsbenachrichtigung) markiert ist, kann VesselView die Anzeige von geplanten Wartungs-Popups auf dem Bildschirm anzeigen.



63250

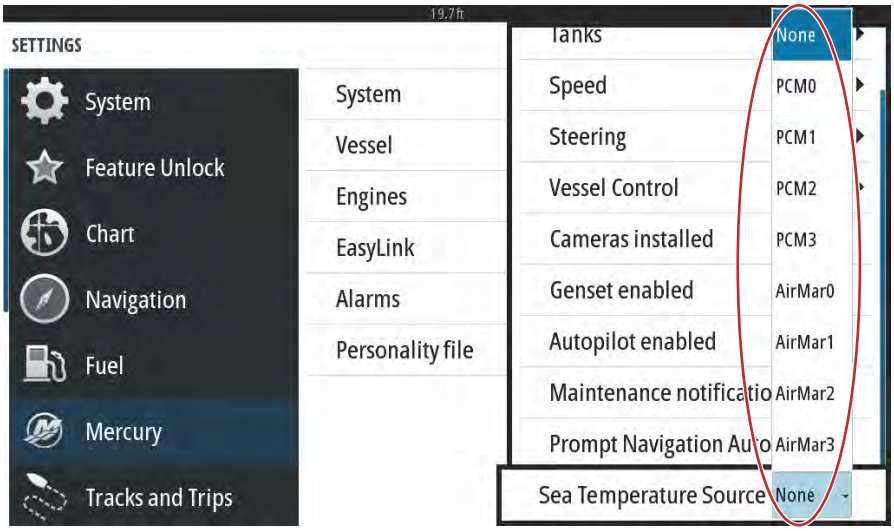
„Prompt Navigation Autopilot" (Aufforderung Autopilot-Navigation)



63251

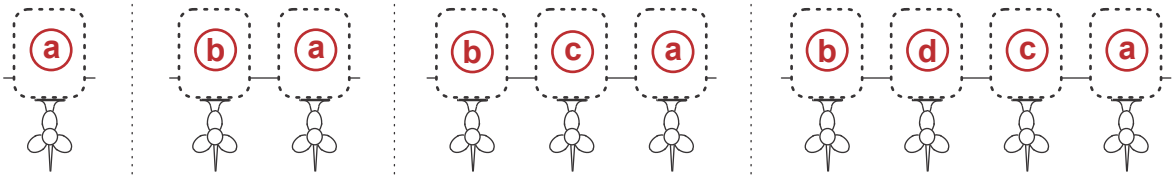
Seewassertemperatur

Die Quelle für die Seewassertemperatur kann ausgewählt werden, indem der Motor gewählt wird, der die Daten senden wird oder durch Auswahl des entsprechenden Sensors aus der Liste.



63252

Die nachstehende Grafik zeigt den physikalischen Standort der PCMs.



60056

PCM-STANDORT

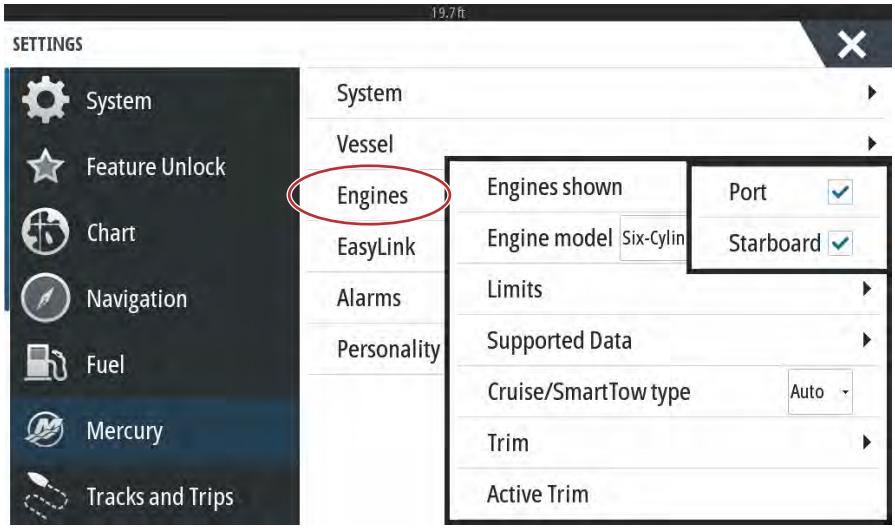
- **a -** PCM0 = Steuerbord oder Steuerbord außen
- **b -** PCM1 = Backbord oder Backbord außen
- **c -** PCM2 = Steuerbord innen oder mittig
- **d -** PCM3 = Backbord innen

Motoreinstellungen

Angezeigte Motoren

Das Menü „Settings" (Einstellungen) kann aufgerufen werden, indem eine Wischbewegung von außerhalb des Bildschirms in den oberen Bildschirmbereich ausgeführt wird. Dies ruft das Fenster „System Controls" (Systemsteuerung) auf. Die Kachel „Settings" (Einstellungen) auswählen. Auf der linken Hälfte des Bildschirms wird ein Menü angezeigt. Aus der Liste der Optionen „Mercury" auswählen. Das Mercury-seitige Fenster des MFD mit den VesselView-Einstellungen wird geöffnet.

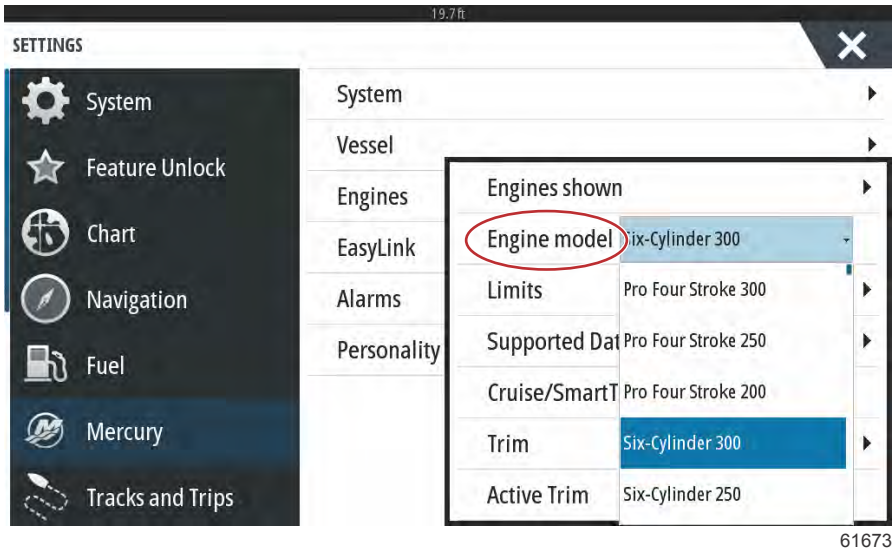
Die Einrichtung von „Engines shown" (Angezeigte Motoren) wird im Abschnitt über den Einrichtungsassistenten behandelt, die Anzeigeoptionen können jedoch jederzeit im Einstellungsmenü „Engines" (Motoren) geändert werden. VesselView kann bis zu vier Motoren anzeigen, je nach der im Einrichtungsassistenten gewählten Motorenanzahl. Der Benutzer kann auswählen, welche Motoren angezeigt werden. Das An- oder Abwählen der Motorauswahl bestimmt, welche Motoren auf dem VesselView angezeigt werden.



61672

Motormodell

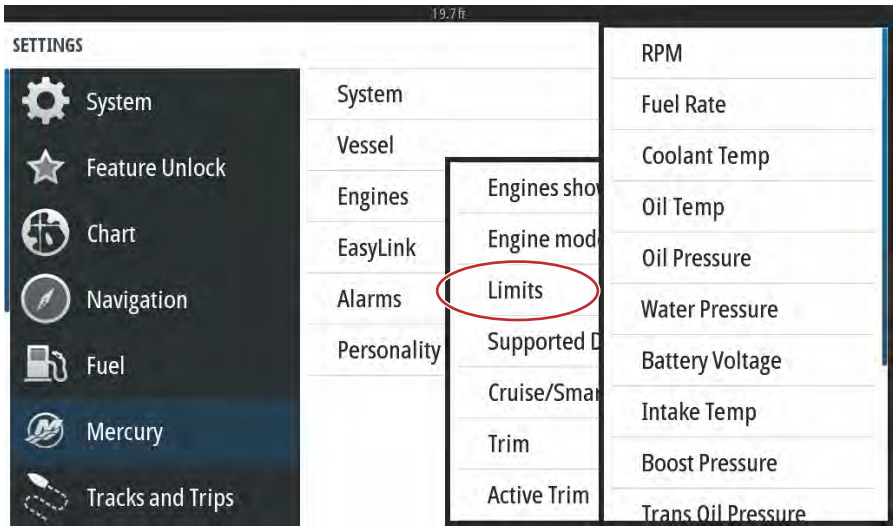
Mit der Auswahl „Engine model" (Motormodell) kann der Benutzer die Beschreibung des Antriebssystems ändern. Die Auswahl der Motormodelle ist im Abschnitt über den Einrichtungsassistenten beschrieben, Änderungen können jedoch jederzeit vorgenommen werden. Alle hier vorgenommenen Änderungen können weitere Einstellungen oder Anzeigeoptionen in VesselView nicht verfügbar machen.



61673

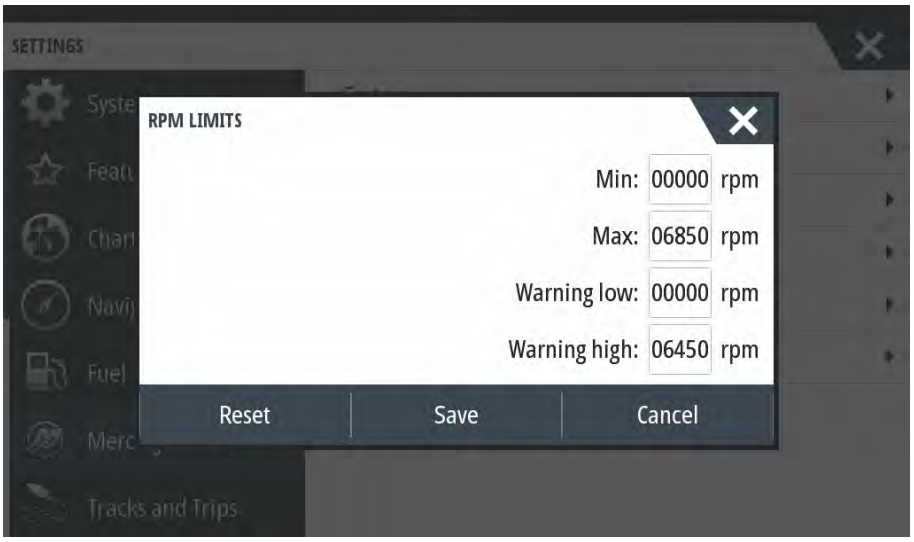
Grenzwerte

Die Festlegung von Grenzwerten hilft, bestimmte Bereiche für viele Motordatenparameter wie Drehzahl, Kühlmitteltemperatur, Öltemperatur, Batteriespannung und Ladedruck einzurichten. An den Grenzwerten vorgenommene Änderungen wirken sich nicht auf das Antriebssystem oder den Betrieb der Mercury Motorschutzprogrammierung aus. Die aktuellen Motorgrenzwerte werden von dem werksseitig programmierten Steuermodul am Motor bestimmt.



61674

Die folgende Abbildung zeigt einen typischen Bildschirm mit Motorgrenzwerten.



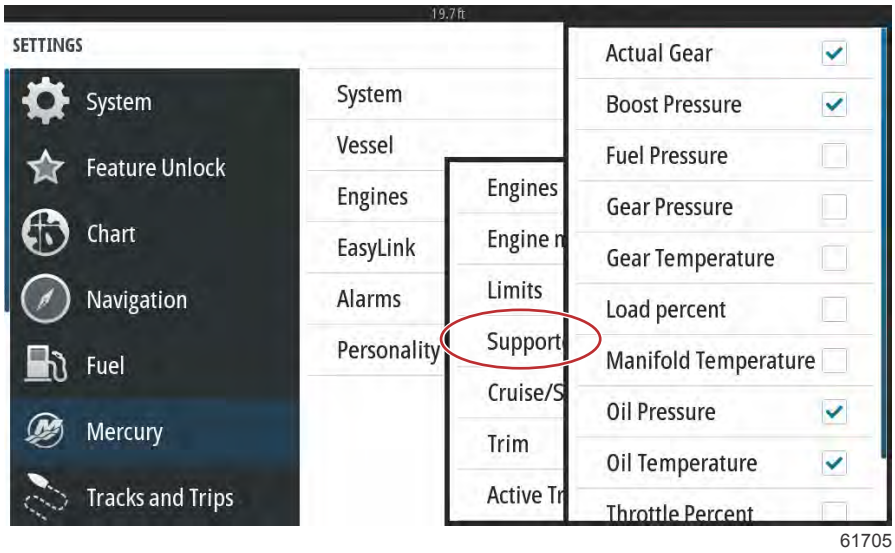
61675

Einstellung	Beschreibung
Min:	Der Wert der Basis der angezeigten Grafik
Max:	Der Wert an der Spitze der Grafik
Warnung niedrig:	Der Wert an der Spitze des unteren Farbabschnittes der angezeigten Grafik
Warnung hoch:	Der Wert am Ende des oberen Farbabschnittes der angezeigten Grafik

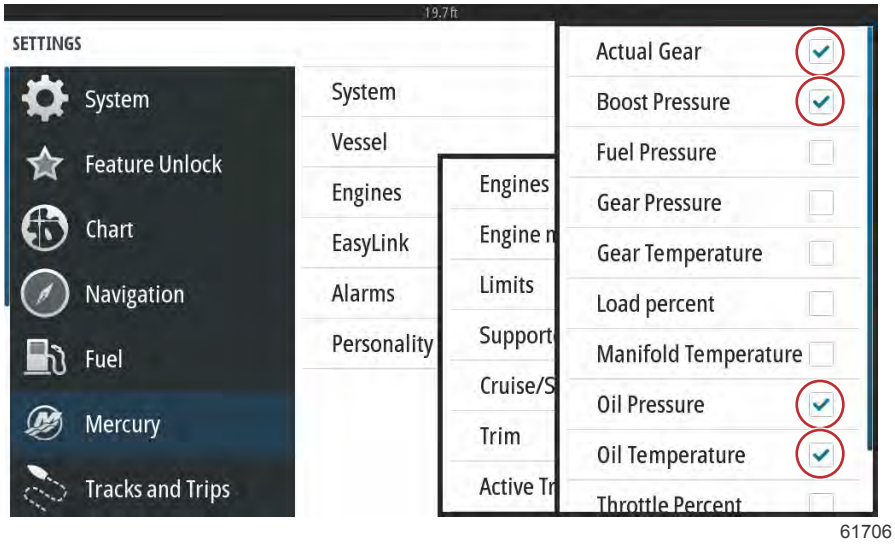
Die minimalen und maximalen Standardwerte sind werksseitig auf das während des Einrichtungsassistenten oder im Menü Motoreinstellungen gewählte Antriebssystem eingestellt. Das Erhöhen oder Verringern der minimalen und maximalen Warnwerte wird allgemein als persönliche Präferenz des Bootsführer betrachtet.

Unterstützte Daten

„Supported Data" (Unterstütze Daten) ermöglichen dem Benutzer, die Datentypen auszuwählen, die VesselView anzeigt. Die Liste der Datenquellen ist abhängig von dem während des Einrichtungsassistenten ausgewählten Antriebssystem. Das Kontrollkästchen für jedes Datenelement auswählen, das VesselView anzeigen können soll.



61705



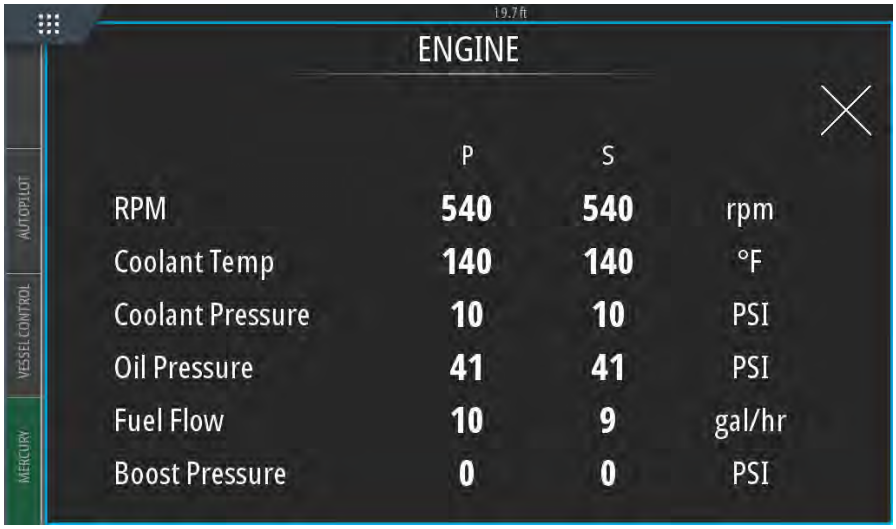
61706

Ausgewählte Datenelemente eingekreist dargestellt

Zur Anzeige der Datentypen, die in der Liste **Supported Data** (Unterstützte Daten) ausgewählt wurden, im normalen Betriebsanzeigemodus von VesselView das M-Logosymbol von Mercury zwischen den Anzeigen der Drehzahl bzw. „RPM" (U/min) berühren.

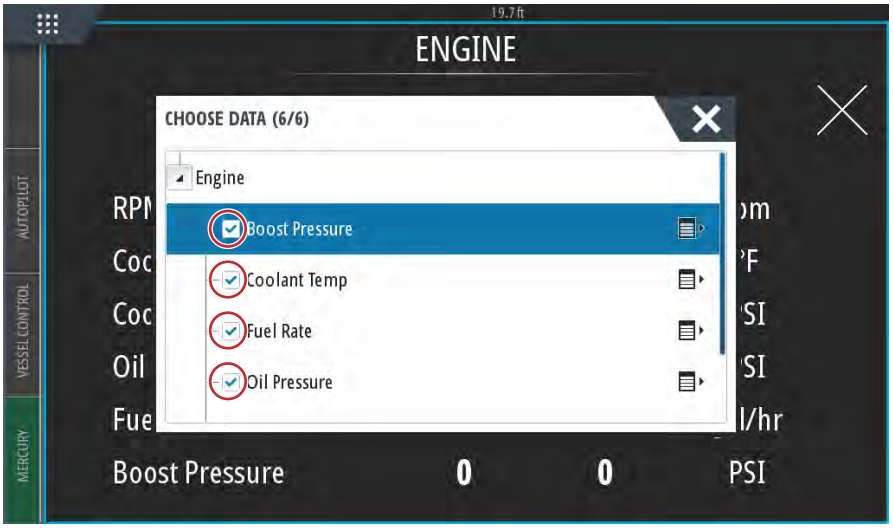
63272

Die ausgewählten unterstützten Datentypen (bis zu sechs) werden in einem einzigen Bildschirm angezeigt.



63273

Zum Ändern des Inhalts dieses Motordatenbildschirms den Bildschirm berühren und einige Sekunden halten. Wenn die Auswahl abgeschlossen ist, zum Schließen das **X** in der oberen rechten Bildschirmecke berühren.

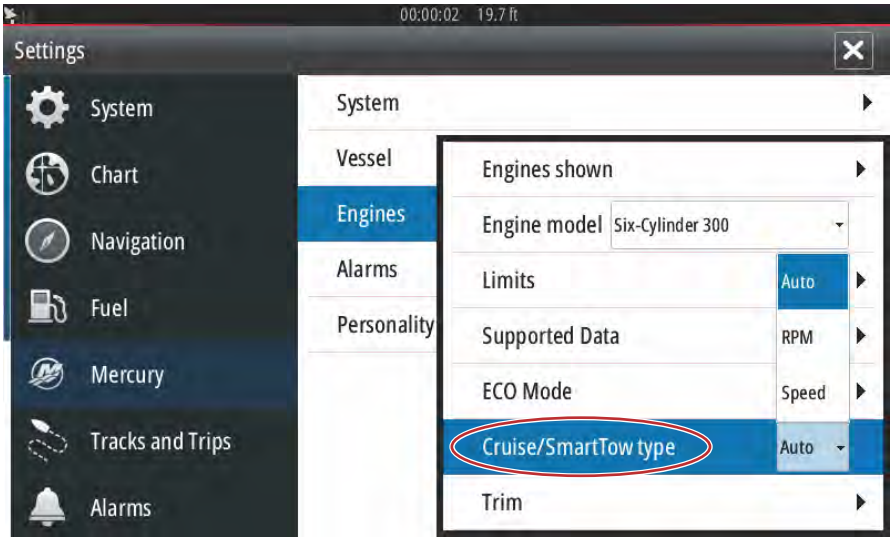


63274

Jede Datenauswahl durch Berühren der Kontrollkästchen aktivieren oder deaktivieren. Wenn alle Einstellungen vorgenommen wurden, das **X** berühren, um dieses Fenster zu schließen und zum Bildschirm **Engine Data** (Motordaten) zurückzukehren.

Tempomat/Smart Tow-Typ

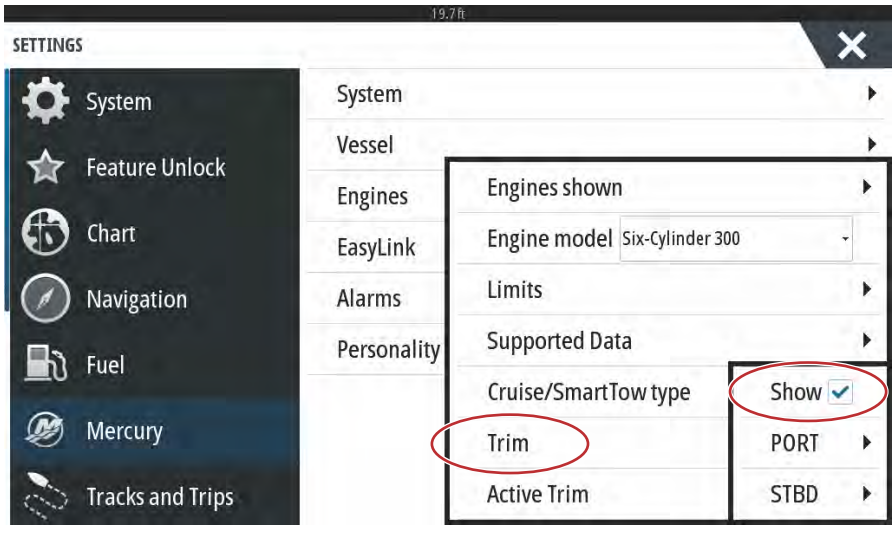
Die Typ-Einstellung für Tempomat/Smart Tow ermöglicht es dem Benutzer, die Sensoren auszuwählen, von denen das Tempomat-Autopilot-Programm und die Startprofile des Smart Tow-Programms ihre Geschwindigkeitsdaten erhalten. Optionen sind Motordrehzahl und GPS-Geschwindigkeitsdaten. Bei der Auswahl von „Auto" fragt VesselView das Netzwerk für eine Quelle von geschwindigkeitsbasierten Daten ab und verwendet diese Auswahl für die Funktionen von Tempomat und Smart Tow.



61712

Trimmung

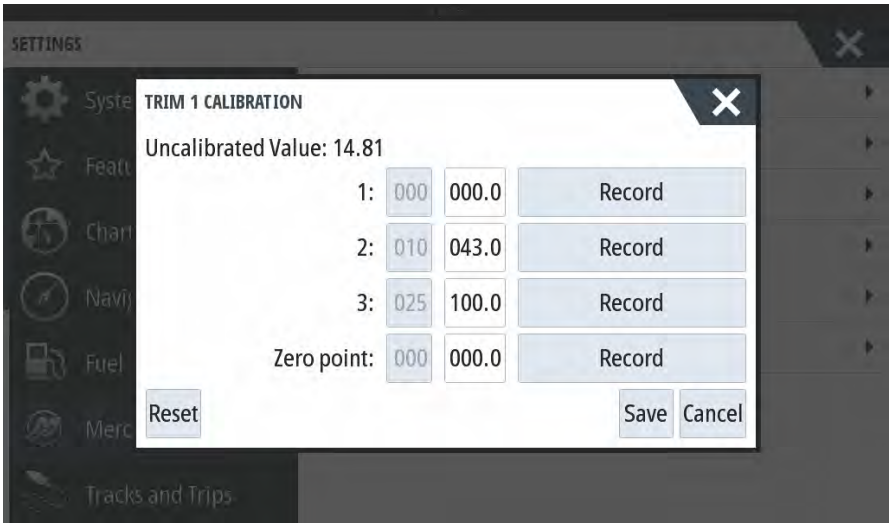
Die Einstellungen „Trim" (Trimmen) ermöglichen es dem Benutzer, das Kontrollkästchen „Show" (Anzeigen) zu aktivieren, um die Trimmungsstatusgrafik auf dem Bildschirm anzuzeigen.



61715

Die Kalibrierung der Trimmung ermöglicht es dem Benutzer, zu den innersten und äußersten Positionen zu trimmen und den Prozentsatz aufzuzeichnen. Dies ist hilfreich für die Bestimmung der wahren 0 -Trimmungs-Position – das ist der Punkt, an dem die Trimmung parallel mit der Unterseite des Boots ist. Eine korrekt kalibrierte Trimmung zeigt eine genaue Position der Schieberegler auf dem Bildschirm.

Zur Kalibrierung der Trimmung die Motoren voll nach innen trimmen und die Messung aufzeichnen – Zeile 1 ist die aktuelle 0 %-Trimmung. Die Motoren voll nach außen trimmen, die Messung aufzeichnen – Zeile 3 ist die aktuelle 100 %-Trimmung. Der Nullpunkt ist der Punkt, an dem der Motor parallel mit der Unterseite des Bootes positioniert ist, diese Position aufzeichnen. „Save" (Speichern) wählen, um die neuen Trimmungskalibrierdaten beizubehalten.



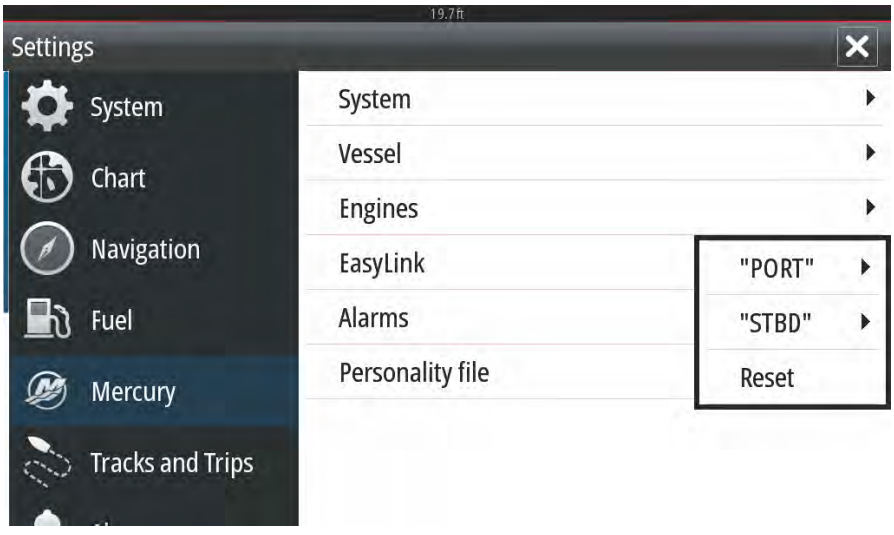
61716

EasyLink-Einstellungen

EasyLink-Messgeräteintegration

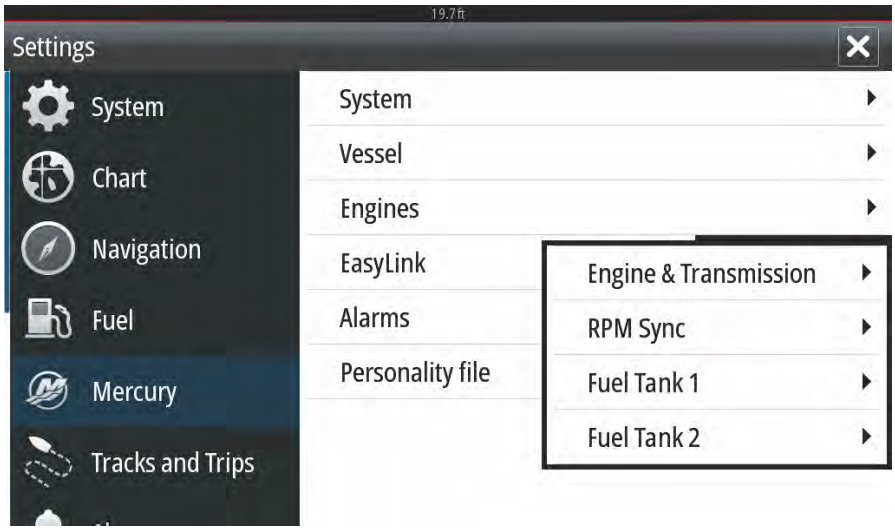
Bei Booten mit SC100-Messgeräten muss EasyLink in VesselView aktiviert sein (Häkchen), damit Daten vom SC100-Messgerät empfangen werden.

EasyLink		
„Port and Starboard >" (Backbord und Steuerbord >)	Motor und Getriebe >	Backbord oder Steuerbord – Ein (Häkchen), Aus (kein Häkchen)
	Drehzahl-Synchronisierung	Ein (Häkchen), Aus (kein Häkchen)
	Kraftstofftank 1	Ein (Häkchen), Aus (kein Häkchen)
	Kraftstofftank 2	Ein (Häkchen), Aus (kein Häkchen)

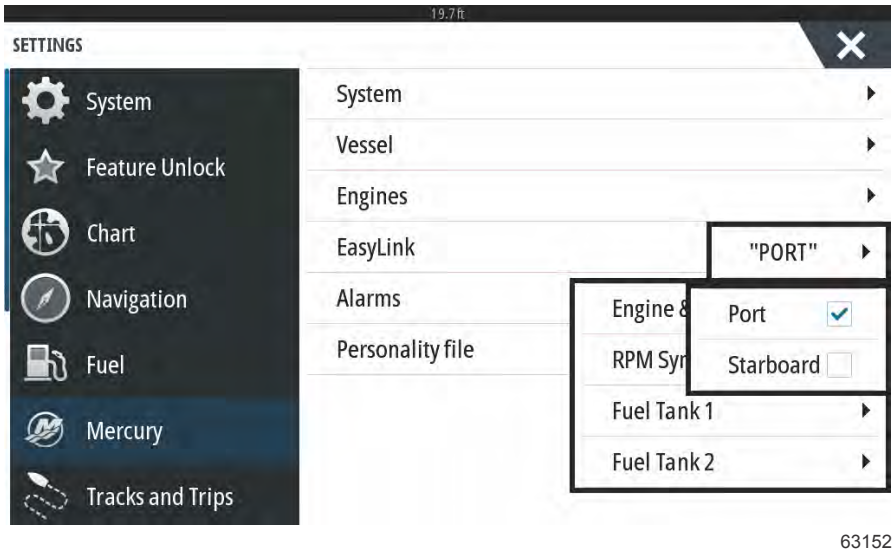


63150

Bildschirm des Hauptmenüs „EasyLink“



Optionsmenü „EasyLink“

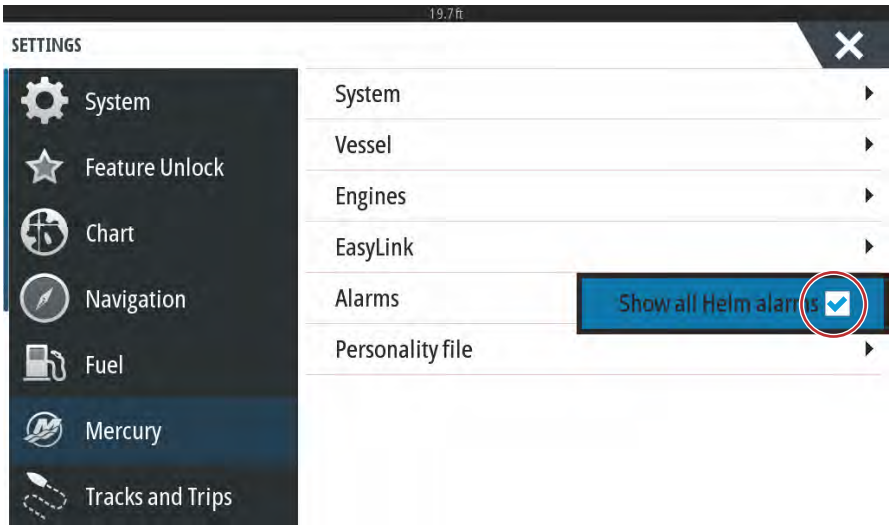


Auswahloptionen EasyLink-Quelldaten

Alarme

Alarm-Einstellung

Die Option „Show all Helm alarms" (Alle Ruderstandalarme anzeigen) kann markiert werden, um alle Alarme auf allen VesselView-Bildschirmen anzuzeigen. Ein Deaktivieren der Option führt zu Benachrichtigungsverlusten auf zusätzlichen VesselViews, wenn mehrere Geräte installiert sind.

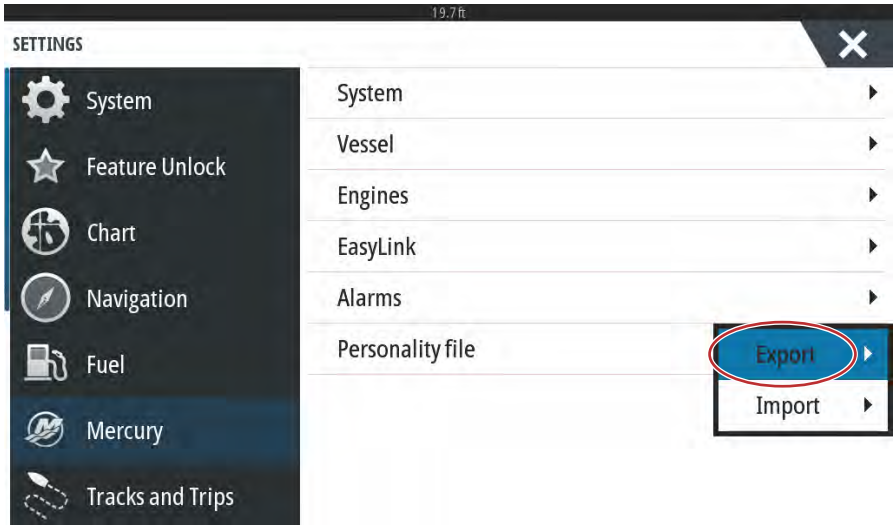


61718

Profildatei

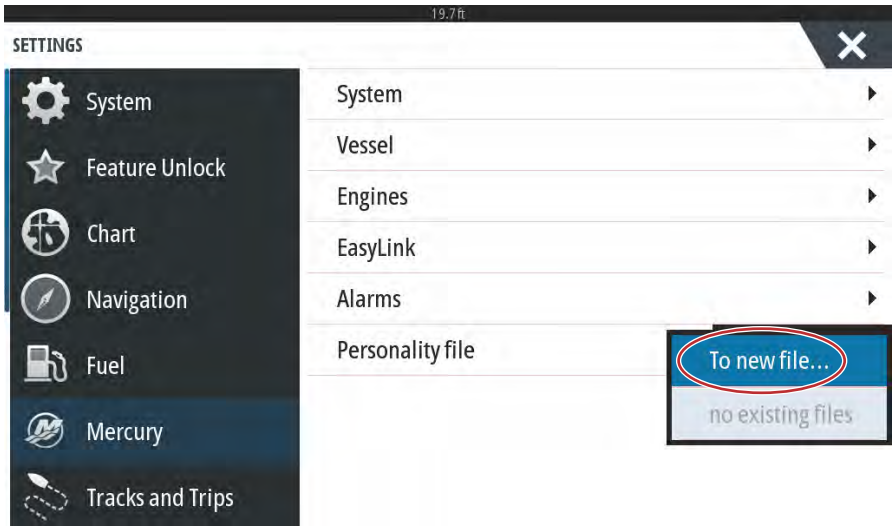
Exportieren

Eine Boots-Profildatei besteht aus allen Einstellungen, die im VesselView-Gerät vorgenommen wurden. Zum Exportieren dieser Profildatei eine SD-Karte in den Karten-Port einstecken und „Export" (Exportieren) auswählen. Die SD-Karte entfernen und die Datei mithilfe der Option „Import" auf ein anderes VesselView-Gerät übertragen.



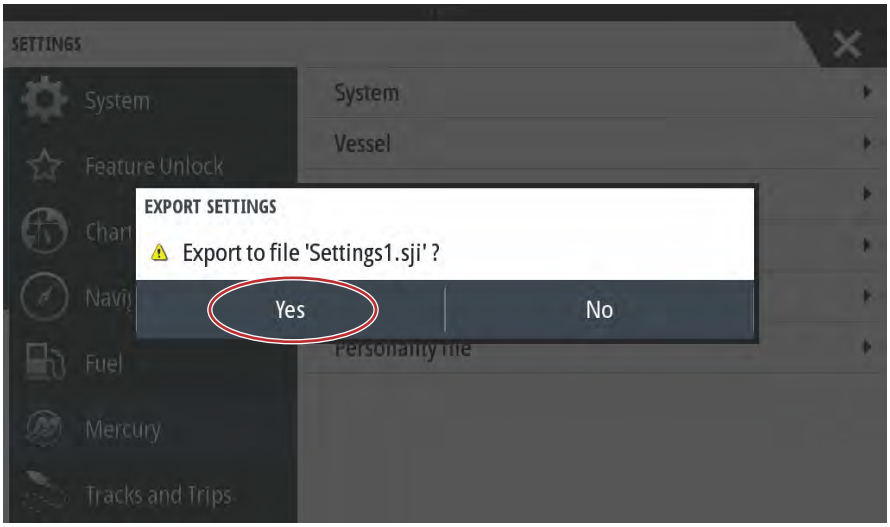
61719

„Export“ (Exportieren) auswählen



61720

„To new file...“ (In neue Datei) auswählen



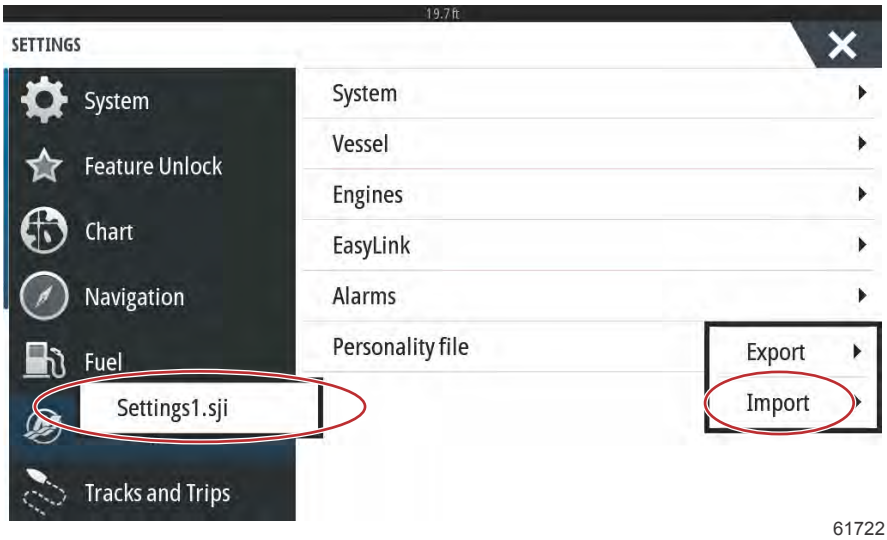
61721

„Yes“ (JA) wählen.

Die neue Profildatei wird auf die oberste Ebene der Speicherkarte geschrieben. Sie wird nicht in einem Ordner auf der SD-Karte gespeichert.

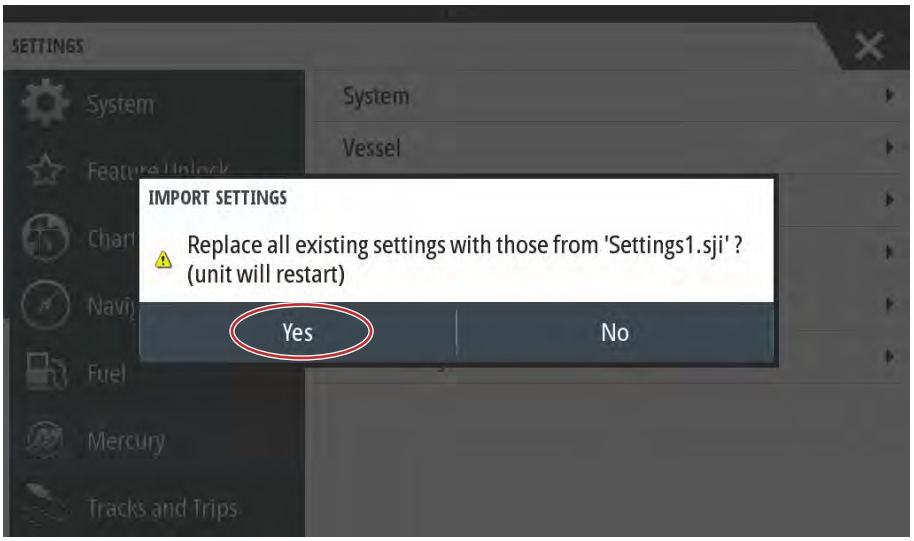
Importieren

Zum Importieren einer Profildatei eine SD-Karte in den Karten-Port einstecken, auf der eine von VesselView geschriebene Profildatei gespeichert ist. „Import" (Importieren) wählen. Auf dem Bildschirm wird eine Liste aller erkannten Dateien angezeigt. Die Datei auswählen und den Import beginnen.



Profildatei

Sie werden noch einmal aufgefordert, alle vorhandenen Einstellungen zu ersetzen. „Yes" (JA) wählen. VesselView importiert die neue Profildatei und das Gerät wird neu gestartet.



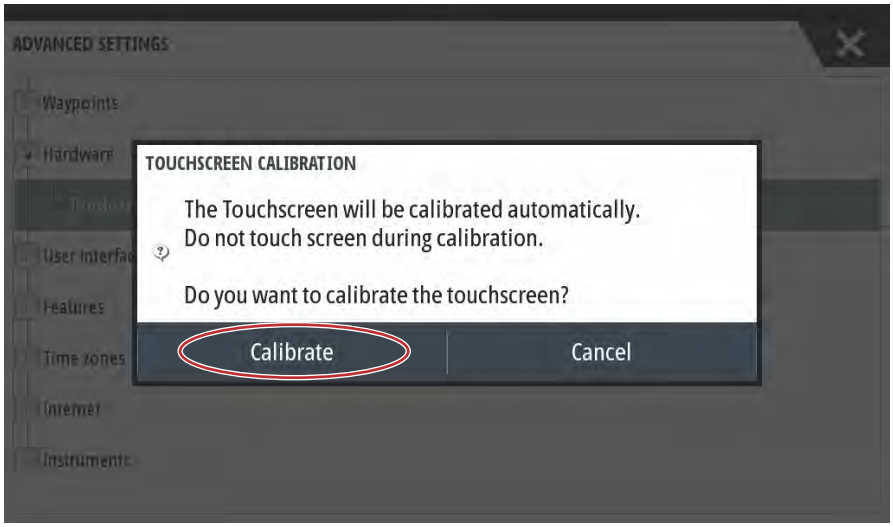
Kalibrierung des Touchscreen

Touchscreen-Kalibrierung

Der Touchscreen kann regelmäßig kalibriert werden. Wenn Wisch- oder Touch-Bereiche nicht richtig reagieren, das Menü „System Controls" (Systemsteuerung) aktivieren, indem eine Wischbewegung von oben in den Bildschirm ausgeführt wird. Die Option „Settings" (Einstellungen) auswählen. „System" auswählen. Die Option „Advanced" (Erweitert) auswählen. Die Menüoption „Hardware" auswählen, um den Menüpunkt „Touchscreen calibration" (Touchscreen-Kalibrierung) aufzurufen.

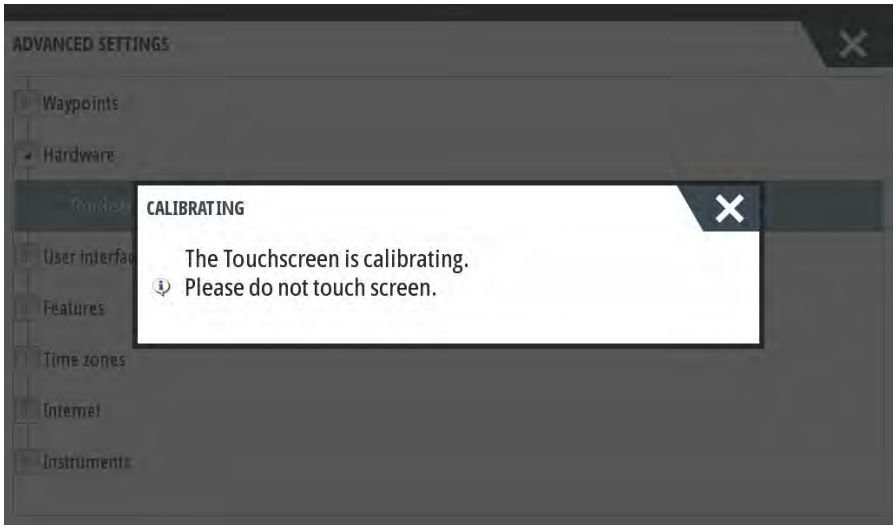
61493

VesselView fordert den Benutzer zur Bestätigung der Touchscreen-Kalibrierung auf. Um mit der Kalibrierung fortzufahren, „Calibrate" (Kalibrieren) auswählen.



61494

Es ist wichtig, dass der Bildschirm während des Kalibriervorganges nicht berührt wird.



61496

Eine Statusanzeige zeigt dem Benutzer an, dass der Vorgang ausgeführt wird. Nach erfolgreicher Kalibrierung kehrt die Anzeige zu dem Menü „Advanced Settings" (Erweiterte Einstellungen) zurück.

61499

Kapitel 5 - Warnmeldungen

Inhaltsverzeichnis

Warnhinweise – Fehler und Alarme..... 98

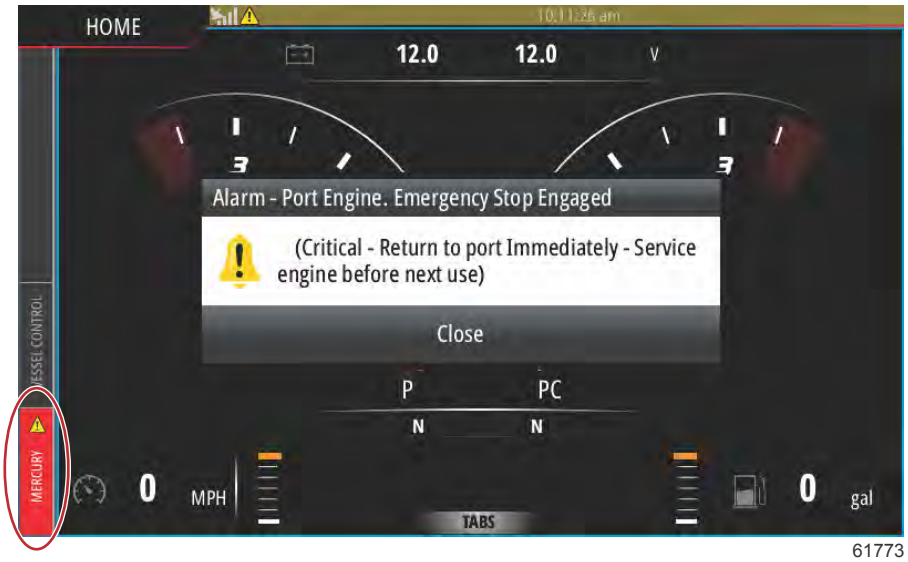
Alarme „Seichtes Wasser“ und „Niedriger Kraftstoffstand“ 100

Warnhinweise – Fehler und Alarme

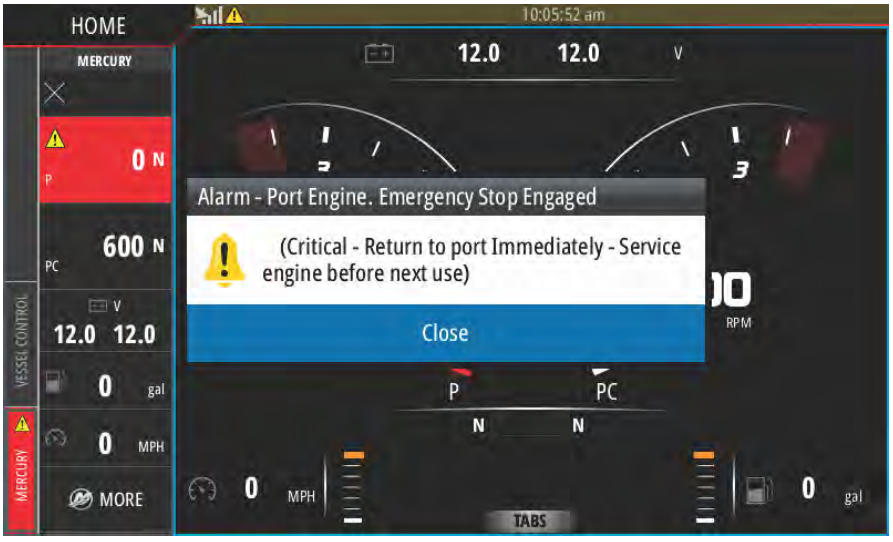
Alle Mercury Warnungen, Fehler und Alarme werden angezeigt, unabhängig davon, welcher Bildschirm zum Zeitpunkt des Alarms angezeigt wird. Wenn ein Alarm aktiviert ist, wird auf dem Bildschirm ein Fenster mit einem Alarmtext und einer Warnung angezeigt, zusammen mit einer kurzen Beschreibung, welche Maßnahmen ergriffen werden sollten.

Wenn ein Alarmfehler ausgelöst wird, wird die Registerkarte „Mercury" auf der linken Seite des Bildschirms in rot und mit einem internationalen Warnsymbol angezeigt. Wenn ein Alarm aktiviert ist, wird auf dem Bildschirm ein Fenster mit einem Alarmtext und einer Warnung angezeigt, zusammen mit einer kurzen Beschreibung, welche Maßnahmen ergriffen werden sollten.

Die folgenden Abbildungen zeigen das Alarmfenster, das in der Mitte des Bildschirms bei geschlossener und offener linker Seitenleiste angezeigt wird.



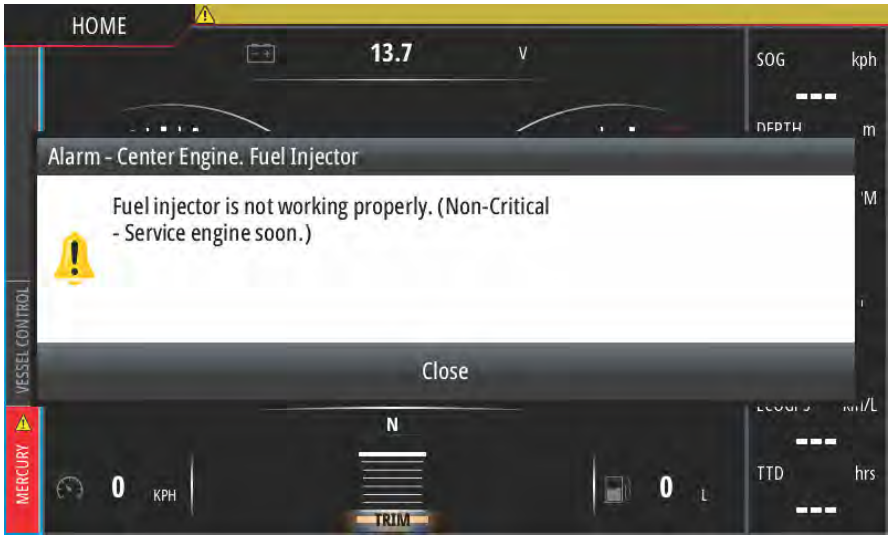
61773



61774

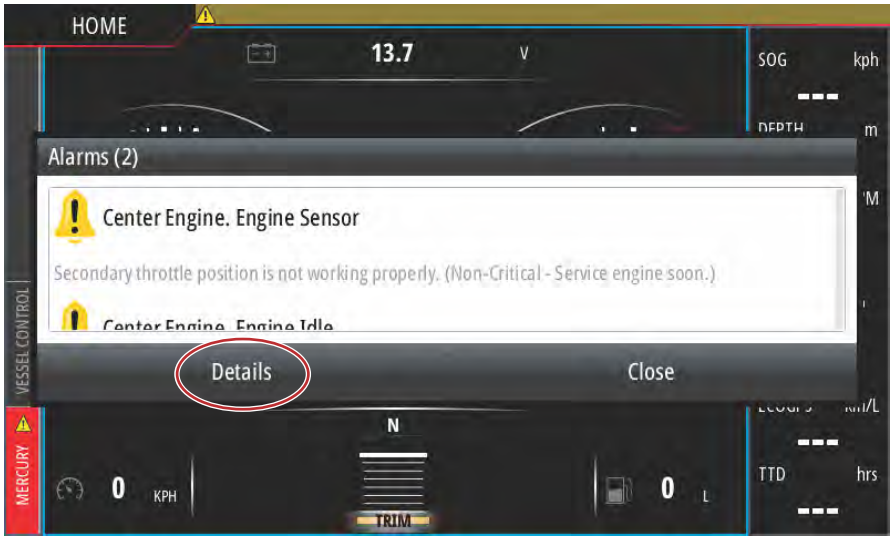
Kritische Alarme werden in der Regel von einer Antwort des Mercury Motor-Schutzsystems begleitet, die eine reduzierte Leistung, reduzierte maximale Drehzahl oder einen erzwungenen Leerlaufzustand umfassen können. Alle kritischen Fehler geben eine hörbare Meldung für den Benutzer aus. Bei einem kritischen Fehler gibt das Warnhorn sechs Sekunden lang einen Dauerton aus.

Nicht kritische Alarme werden wie kritische Alarme dargestellt, sie werden jedoch von sechs kurzen Signaltönen des Warnhorns begleitet.

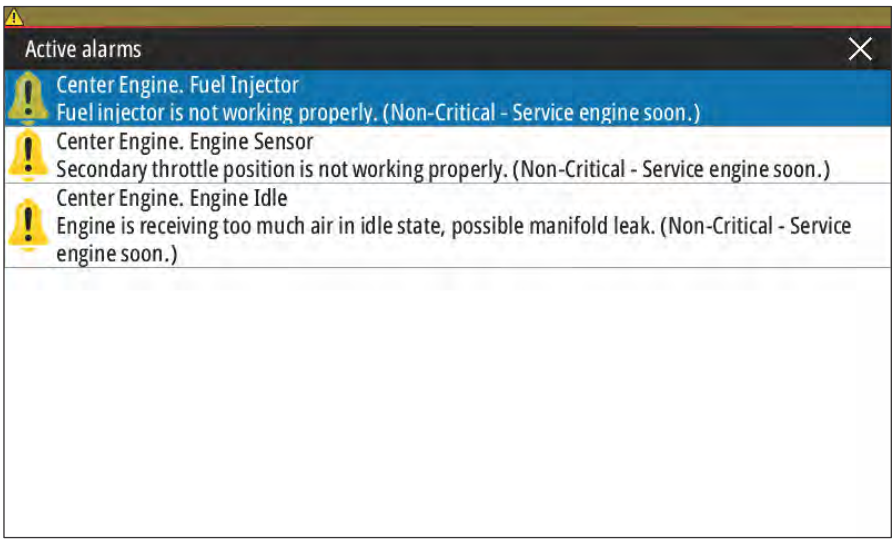


61545

Fehler-Popups ermöglichen es dem Bootsführer, zusätzliche Informationen über die einzelnen Fehler zu erhalten. Die Option „Details" auswählen, um eine aussagekräftigere Erklärung des Fehlers anzuzeigen.



61542



61548

Um die Fehlermeldung zu bestätigen und zum Hauptbildschirm von VesselView zurückzukehren, das „X" in der oberen rechten Ecke des Fensters „Active Alarms" (Aktive Alarme) oder die Option „Close" (Schließen) im ursprünglichen Popup-Fenster wählen.

Auf alle aktiven Alarme und Warnungsfehler kann über die Registerkarte „Mercury" auf der linken Seite des Bildschirms zugegriffen werden.

61546

Zum Löschen eines aktiven Fehlers das defekte oder fehlerhafte Teil inspizieren, reparieren oder ersetzen lassen, Motoren und VesselView starten und das Gerät den Systemstart-Scan ausführen lassen. Wenn das Boot den Startscan besteht, wird die Registerkarte „Mercury" auf der linken Bildschirmseite grün dargestellt. Die Alarmvorgeschichte kann immer durch die Auswahl des Hauptmenübildschirms und nachfolgende Auswahl der Option „Alarms" (Alarme) angezeigt werden. Hier kann die Fehlervorgeschichte angezeigt werden.

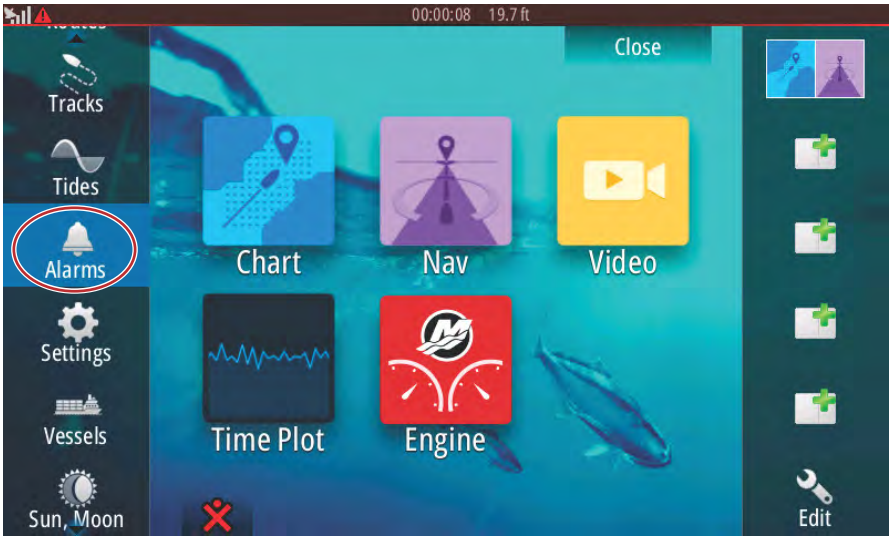
Alarme „Seichtes Wasser“ und „Niedriger Kraftstoffstand“

Bei nicht kritischen Fehlern wie „Shallow Water" (Seichtes Wasser) und „Low Fuel" (Wenig Kraftstoff) werden sechs kurze Signaltöne ausgegeben, und auf dem Bildschirm wird ein Popup mit einer kurzen Beschreibung des Fehlers angezeigt.

Bei diesen Fehlerarten wird die Registerkarte „Mercury" nicht in rot angezeigt. Stattdessen wird die obere Kopfleiste rot und mit einem internationalen Warnsymbol angezeigt.

61778

Um den Fehler anzuzeigen, den Hauptmenübildschirm und nachfolgend die Option „Alarms" (Alarme) wählen. Hier kann der Fehler angezeigt und die Einstellungen, die den Fehler ausgelöst haben, können geändert werden.

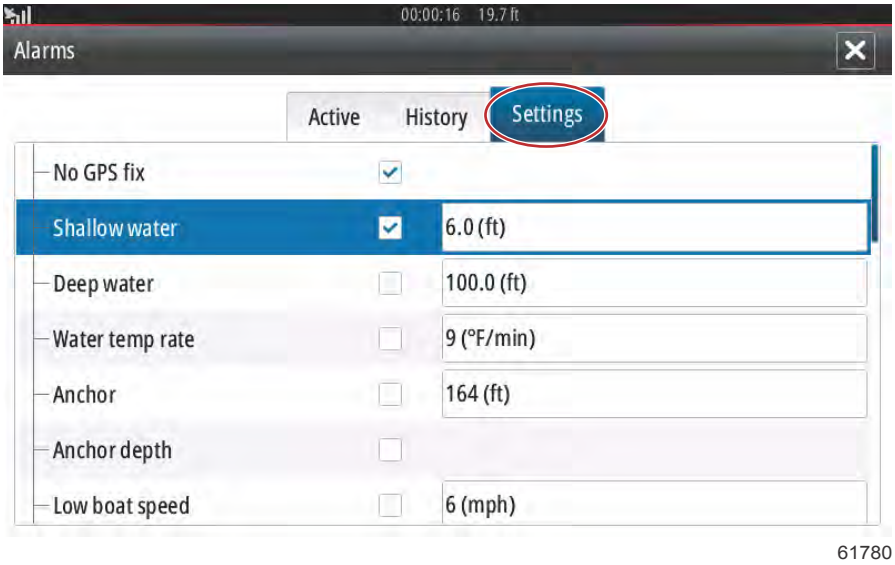


61781

Auswahl „Alarme“

61779

Registerkarte „History“ (Vorgeschichte)



Registerkarte „Settings“ (Einstellungen)

Kapitel 6 - Software-Aktualisierungen

Inhaltsverzeichnis

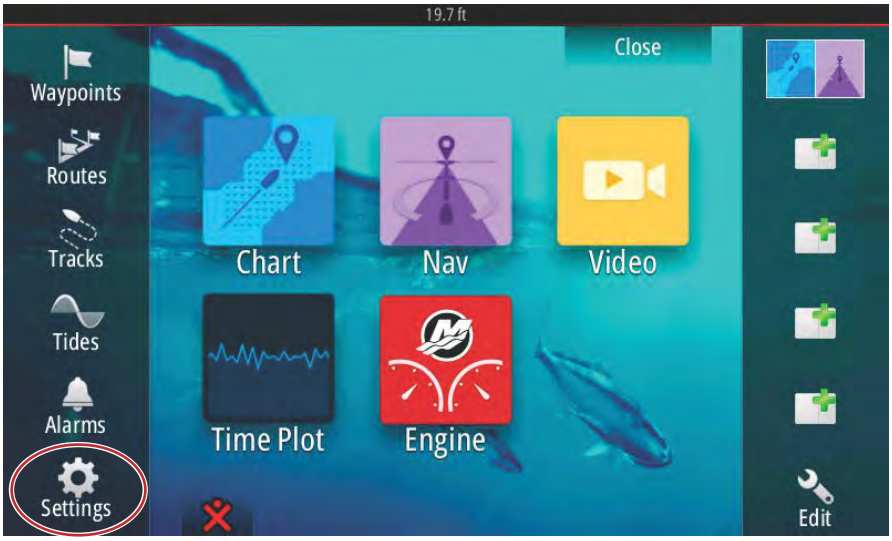
Aktualisierung der VesselView- und VesselView Link-Software über WLAN..... 104
Aktualisierung über WLAN 104
Aktualisierung der VesselView-Anzeigesoftware..... 117
Prüfen der aktuellen Softwareversion 117
Aktualisierung über WLAN 118
Update über die Micro-SD-Karte 119
Herunterladen der aktuellen Software 119
Aktualisieren der VesselView-Software mit der Micro-SD-Speicherkarte 119
Aktualisierung der VesselView Link-Modul Software..... 121

6

Aktualisierung der VesselView- und VesselView Link-Software über WLAN

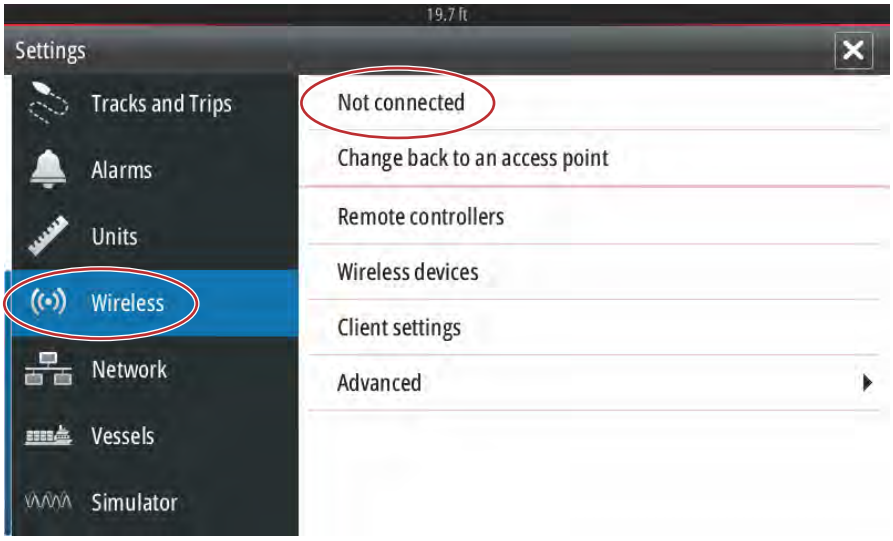
Aktualisierung über WLAN

Das Symbol **Settings** (Einstellungen) auswählen.



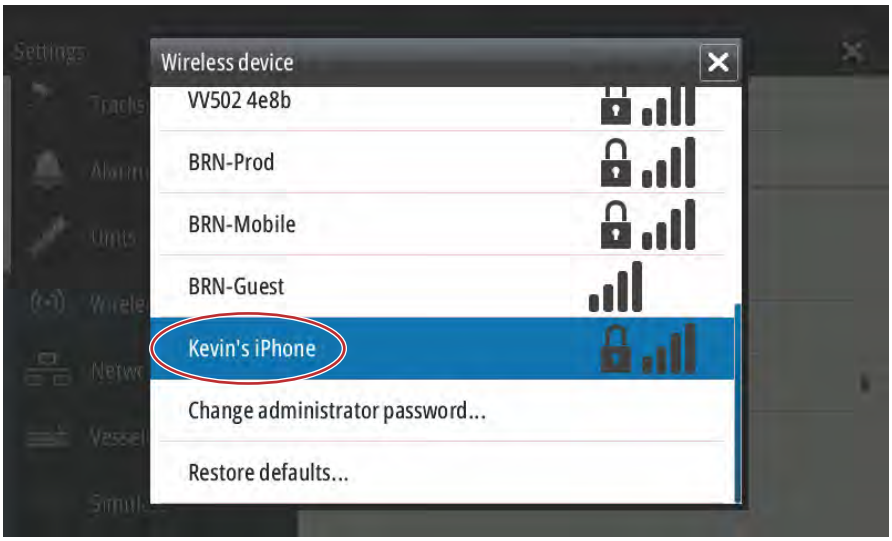
64270

Wireless (WLAN) und anschließend **Not connected** (Nicht verbunden) auswählen.



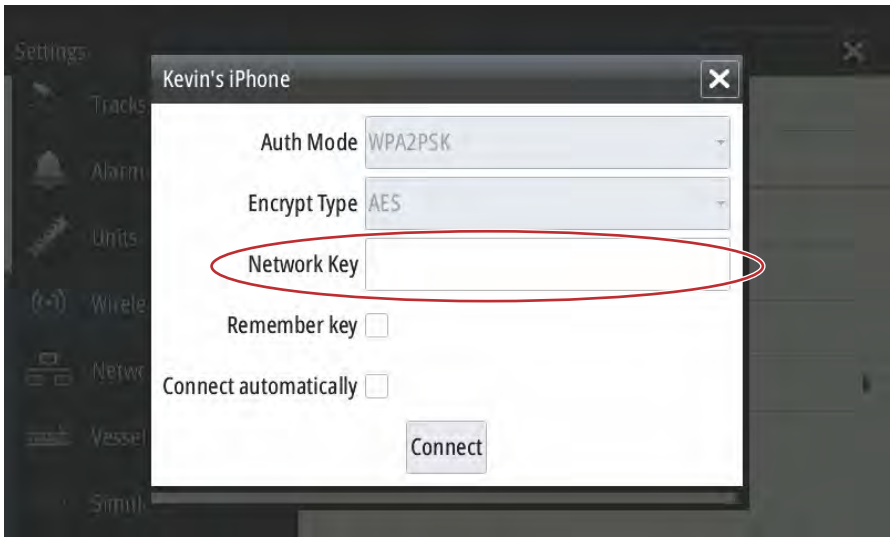
64271

Ein Drahtlosnetzwerk auswählen.



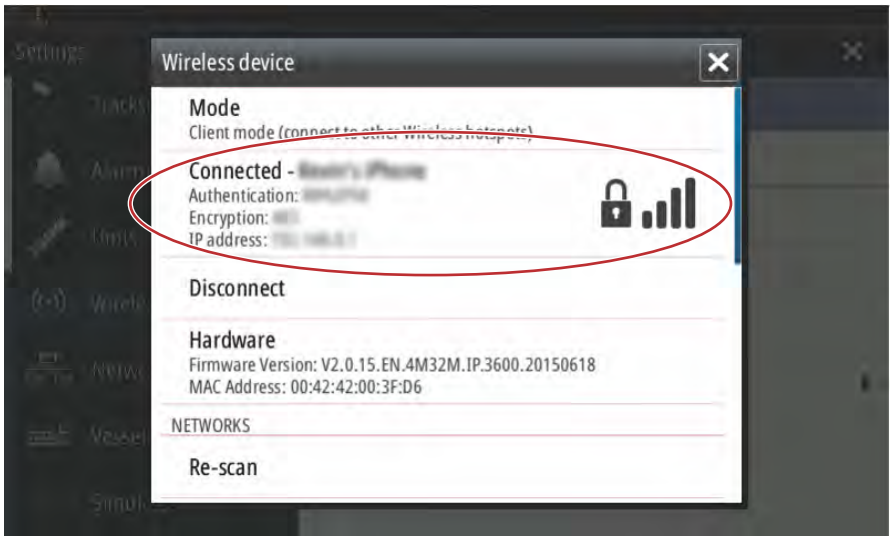
64272

Einen **Network Key** (Netzwerkschlüssel) und ggf. ein Passwort eingeben und **Connect** (Verbinden) auswählen. Bei dem Netzwerkschlüssel Groß-/Kleinschreibung beachten. Der Standard auf der virtuellen Tastatur sind Großbuchstaben. Achten Sie also darauf, beim Passwort die richtigen Tastatureingaben zu verwenden.



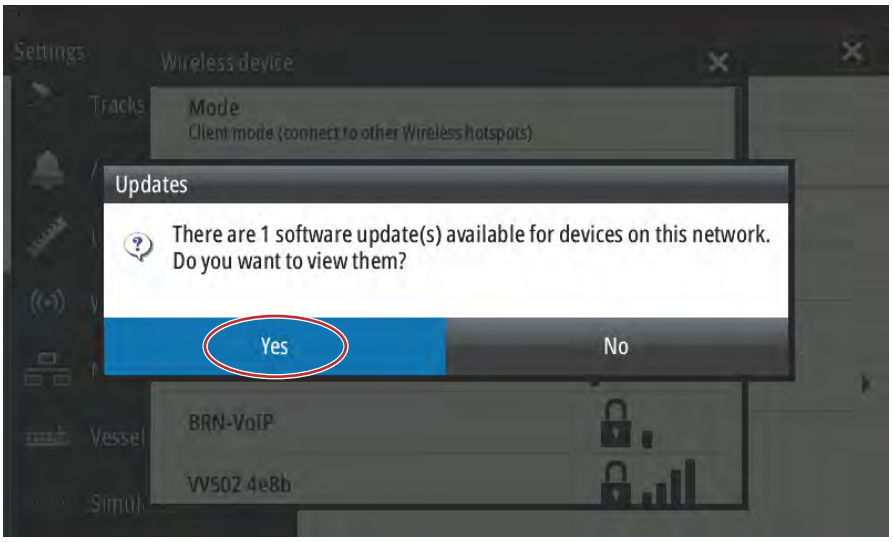
64273

Auf dem ausgewählten Gerät sollte **Connected** (Verbunden) angezeigt werden. In der oberen linken Ecke der Statusleiste wird außerdem ein Globussymbol angezeigt. So kann der Benutzer erkennen, dass die Verbindung hergestellt ist.



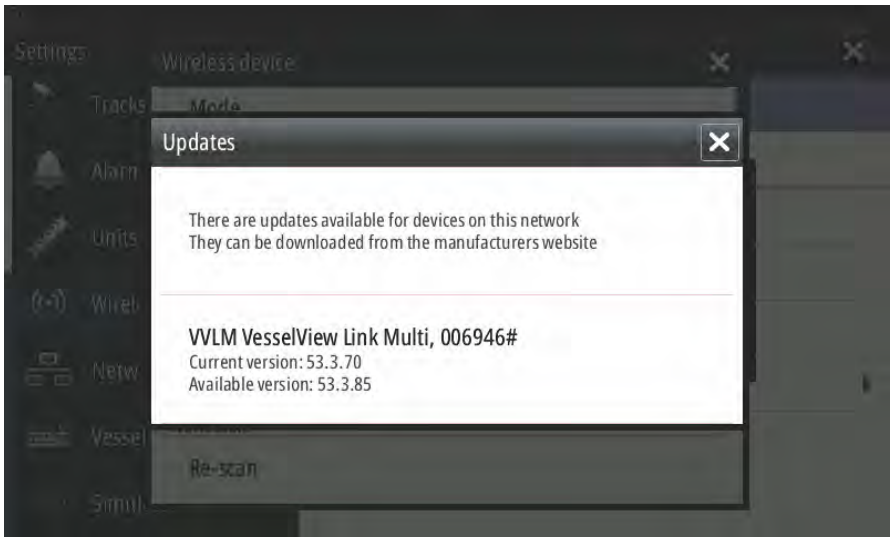
64274

Nach Herstellung der Verbindung sucht das Gerät automatisch nach Software-Updates. Zur Anzeige **Yes** (Ja) auswählen.



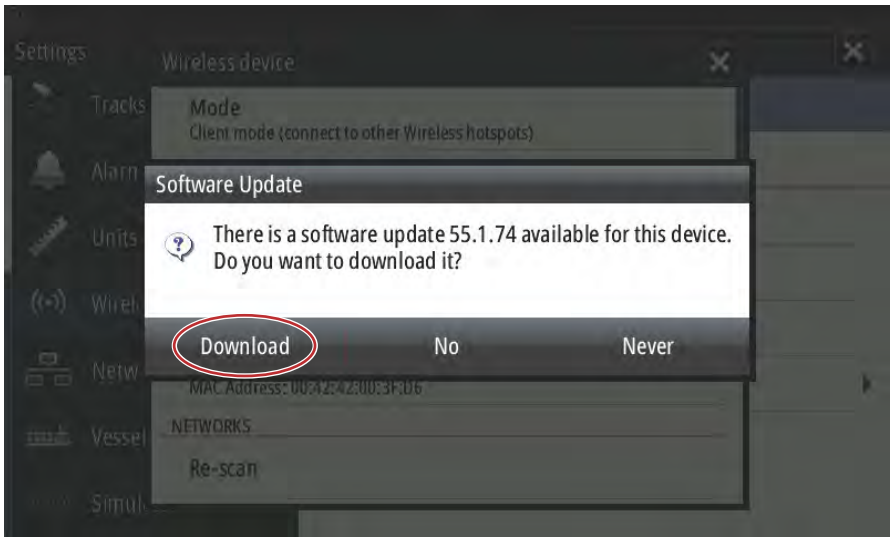
64275

Updates für VesselView Link können von der Mercury-Website heruntergeladen werden. Nach der Aktualisierung von VesselView kann das Gerät das Update von VesselView Link über ein weiteres Popup auf eine Micro-SD-Karte herunterladen. Die Karte würde dann in VesselView Link dazu verwendet, die Software zu aktualisieren. Zum Schließen des Popup-Fensters „X" auswählen.



64276

Die folgende Abbildung eines Bildschirms zeigt ein Beispiel für eine Aktualisierung eines VesselView 702. Die tatsächliche Dateibenachrichtigung variiert je nach Gerät und Version. **Download** (Herunterladen) auswählen.

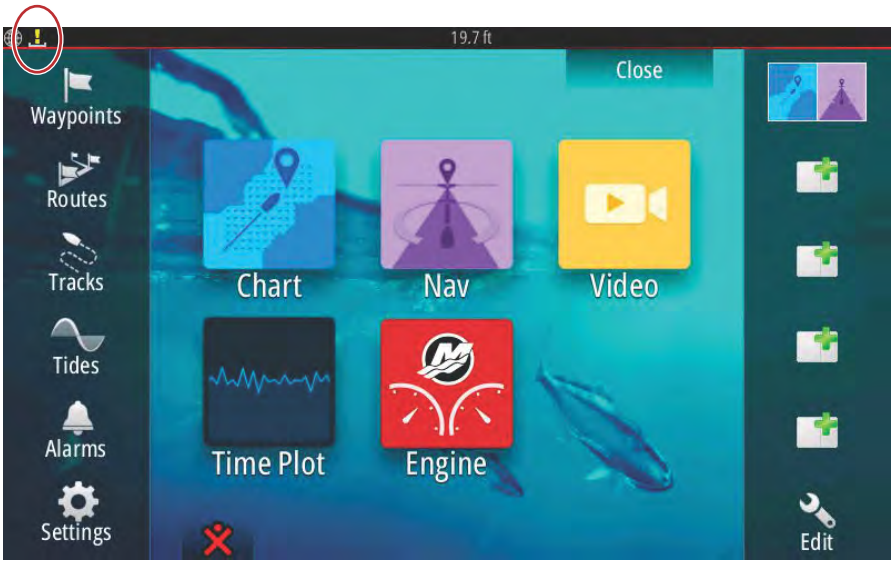


64277

Unten im Bildschirm erscheint ein schnelles Popup-Fenster, das zum Einstecken einer Micro-SD-Karte auffordert, wenn aktuell keine im VesselView vorhanden ist.

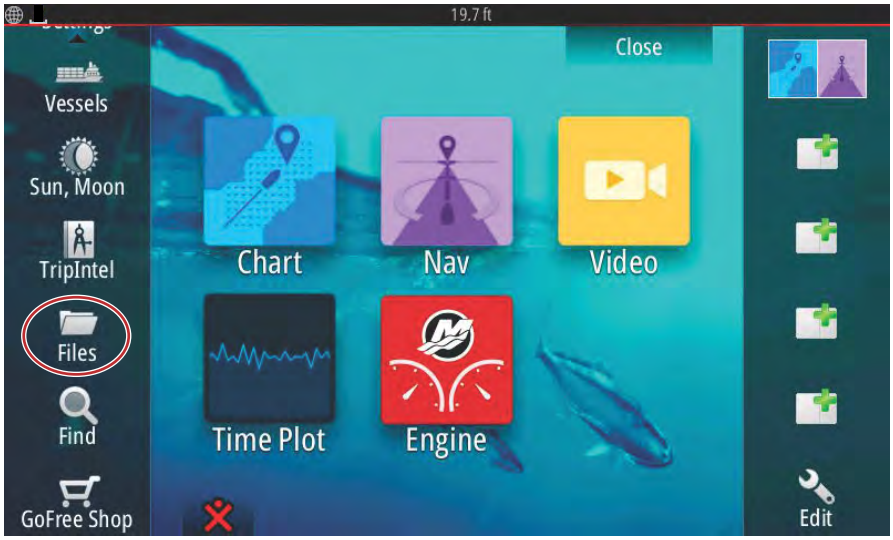
64278

In der oberen Statusleiste ist außerdem ein Download-Symbol zu sehen. Ein Ausrufezeichen ist ein optischer Hinweis, dass eine Micro-SD-Karte in das VesselView gesteckt werden muss.



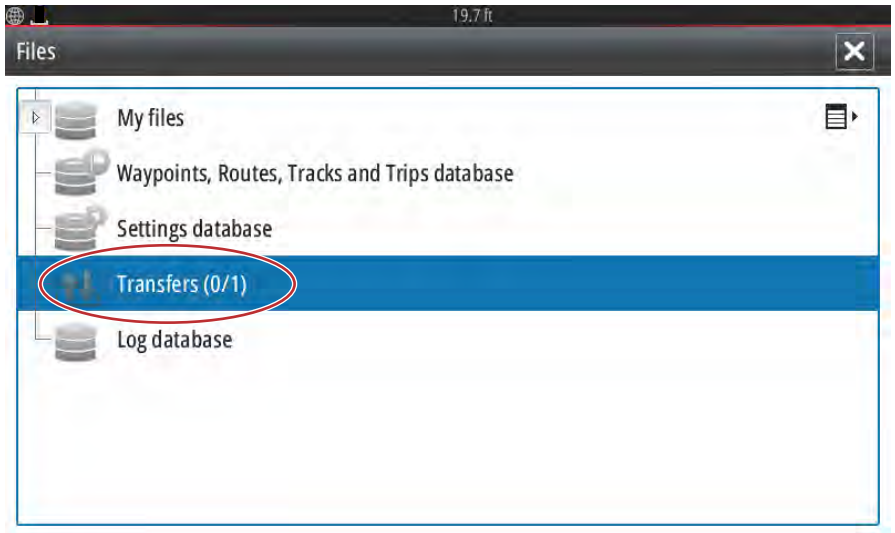
64279

Zur Überwachung des Downloads das Symbol **Files** (Dateien) auswählen. Eventuell ist Scrollen oder Wischen erforderlich, um zum Symbol **Files** (Dateien) zu navigieren.



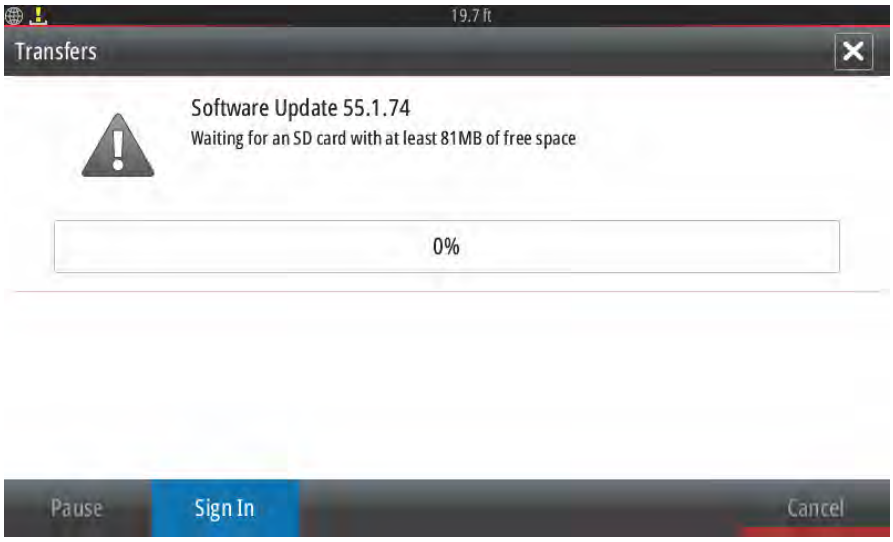
64280

Transfers (Übertragungen) auswählen.



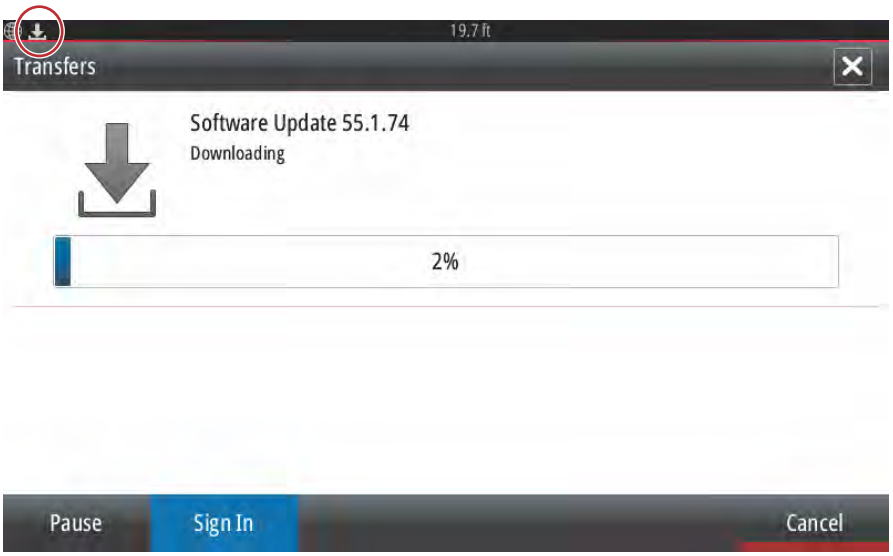
64281

Das Software-Update wird heruntergeladen, wenn eine Micro-SD-Karte vorhanden ist. Steckt keine Micro-SD-Karte im Gerät, wird eine Meldung ausgegeben, dass das Gerät auf eine Karte wartet.



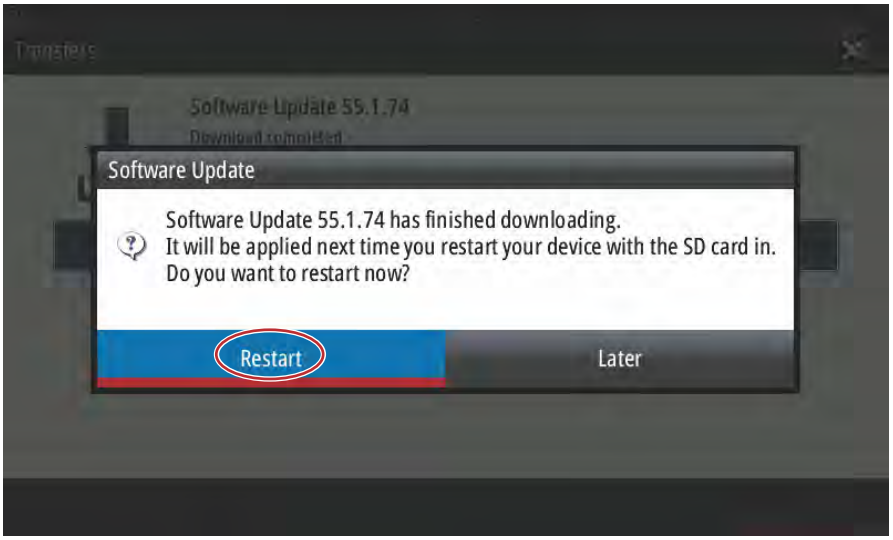
64282

Eine Micro-SD-Karte einsetzen; das Herunterladen des Updates wird gestartet. Das Download-Symbol in der oberen Statusleiste ändert sich von einem Ausrufezeichen in einen nach unten weisenden Pfeil.



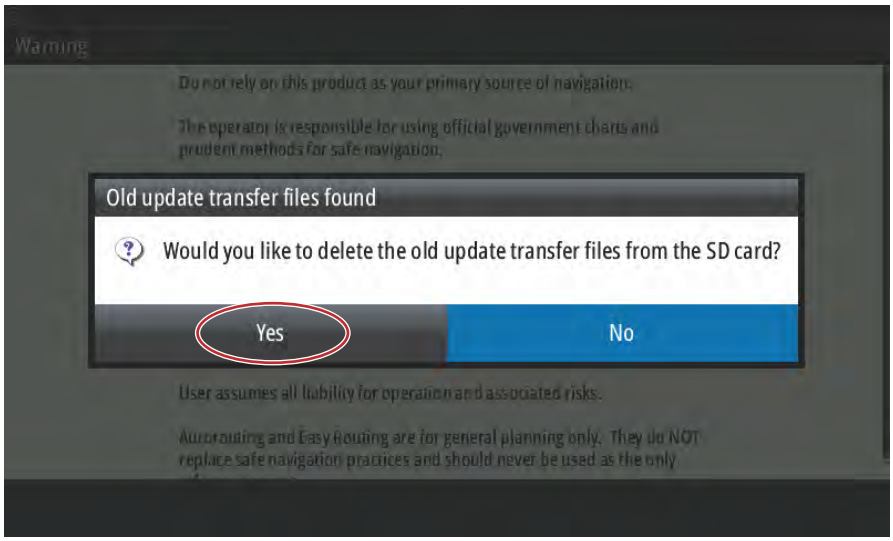
64283

Nach Abschluss des Downloads ist ein Neustart erforderlich. **Restart** (Neu starten) auswählen; das neue Update wird nach dem Neustart ausgeführt.



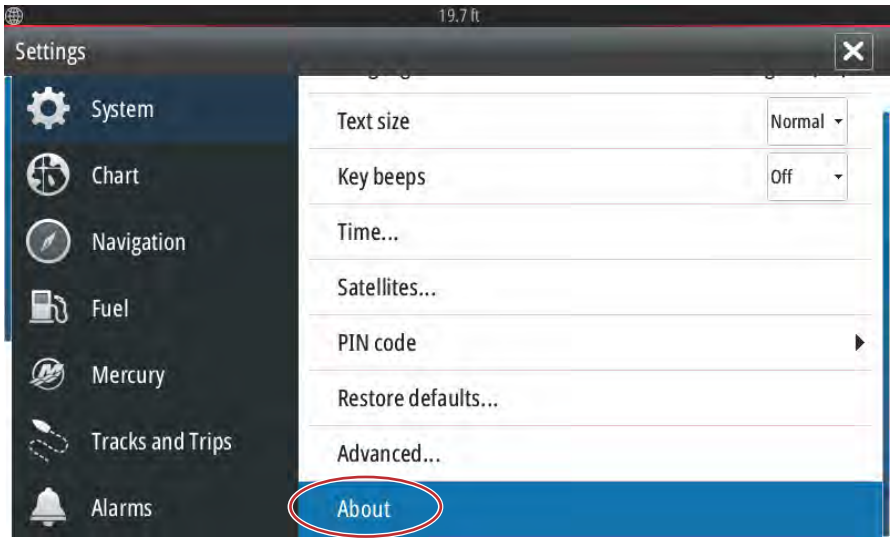
64284

Yes (Ja) auswählen, um das Software-Update von der Micro-SD-Karte zu löschen.



64285

Zur Bestätigung der erfolgreichen Installation des Software-Updates **Settings** (Einstellungen), **System** und zum Schluss **About** (Info) auswählen.



64286

Die Versions- und Anwendungsnummern werden oben links im Bildschirm aufgeführt. „Support" (Unterstützung) auswählen, um nach zusätzlichen Updates zu suchen. Vergewissern Sie sich, dass das Gerät noch mit einer WLAN-Quelle verbunden ist.

64287

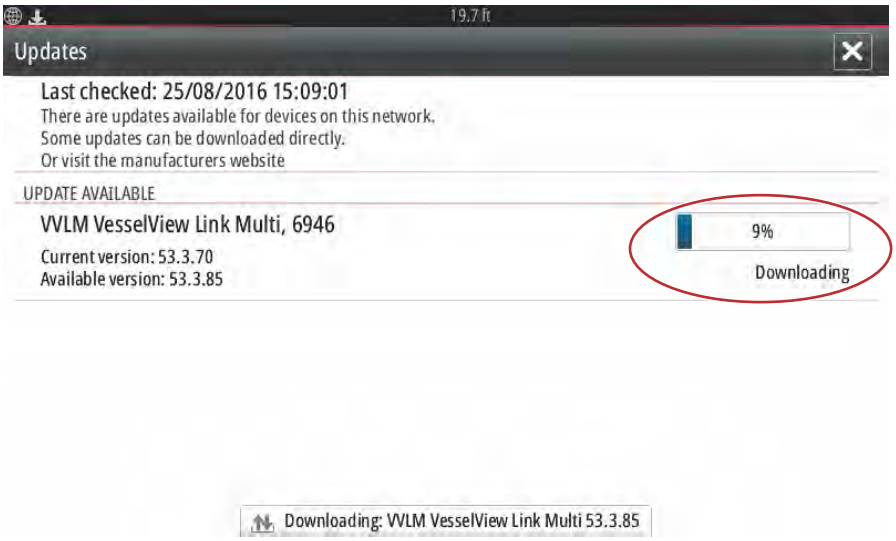
Der Bildschirm zeigt weitere Updates für das System. Bei einem Update für das VesselView Link-Modul erscheint eine Meldung, in der der Benutzer aufgefordert wird, eine Micro-SD-Karte in VesselView einzusetzen. Dies ist nur bei Multifunktionsdisplays der Fall, bei denen sich noch keine Micro-SD-Karte im VesselView befindet. Bei kompatiblen Geräten mit bereits eingesetzter Micro-SD-Karte werden alle Downloads automatisch gestartet.

64288

Eine Micro-SD-Karte einsetzen und **Download** (Herunterladen) auswählen.

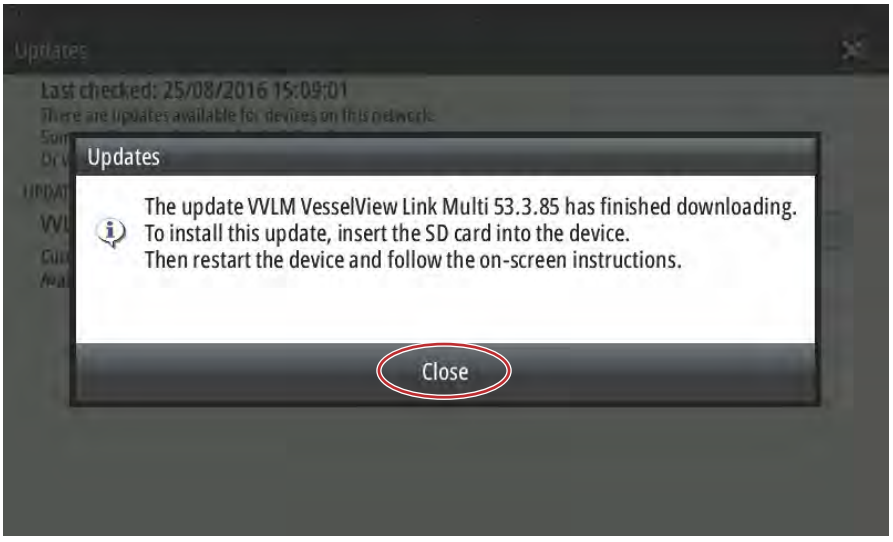
64289

VesselView startet den Download des Updates für VesselView Link vom WLAN auf die Micro-SD-Karte.



64290

Die Micro-SD-Karte muss aus dem VesselView entfernt und in den VesselView Link-Kartenslot gesteckt werden. Besitzer von VesselView 502 müssen das Gerät vom Armaturenbrett abnehmen, um Zugang zum Kartenslot zu erhalten.

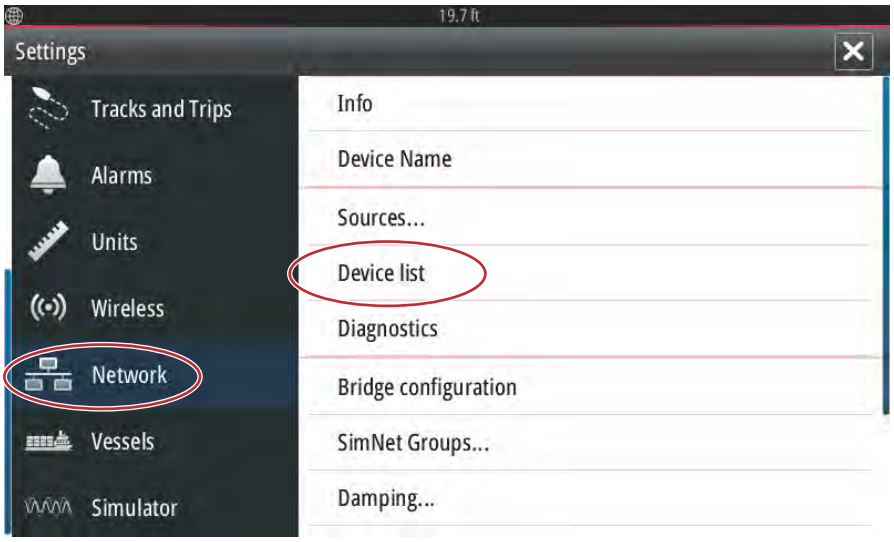


64291

Wenn „Install" (Installieren) ausgewählt wird, erfolgt die Anweisung, die Micro-SD-Karte in das VesselView Link-Modul zu stecken. Zum Schließen dieses Fensters auf **X** klicken.

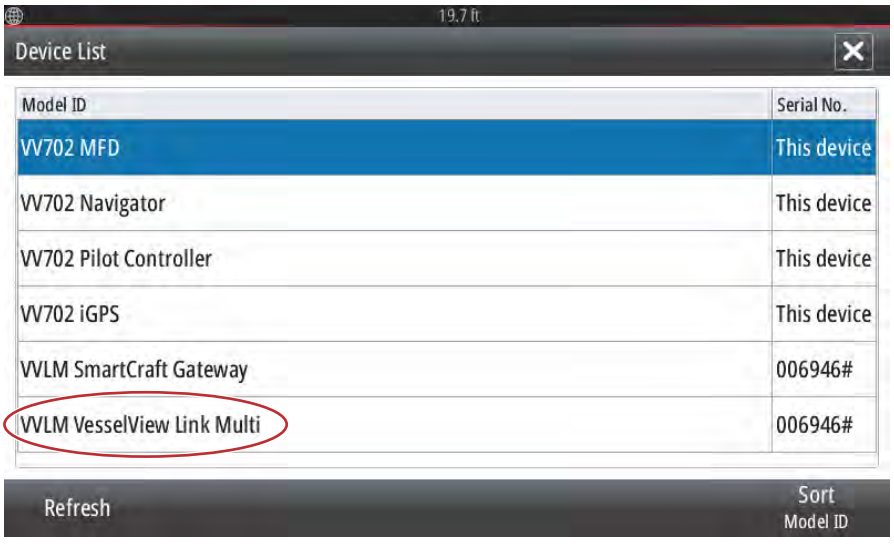
64292

Zum Menü **Settings** (Einstellungen) navigieren. **Network** (Netzwerk) und anschließend **Device list** (Geräteliste) auswählen.



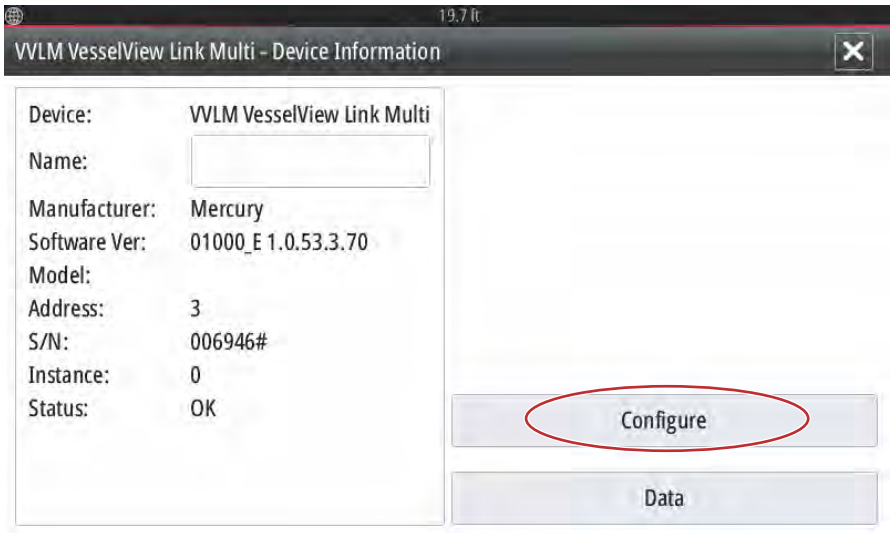
64293

VesselView Link-Modul aus der Liste auswählen. Die folgende Abbildung dient nur zur Veranschaulichung. Ihr VesselView Link-Modul kann als „Single" für eine Einzelmotoranwendung angezeigt werden.



64294

Configure (Konfigurieren) auswählen.



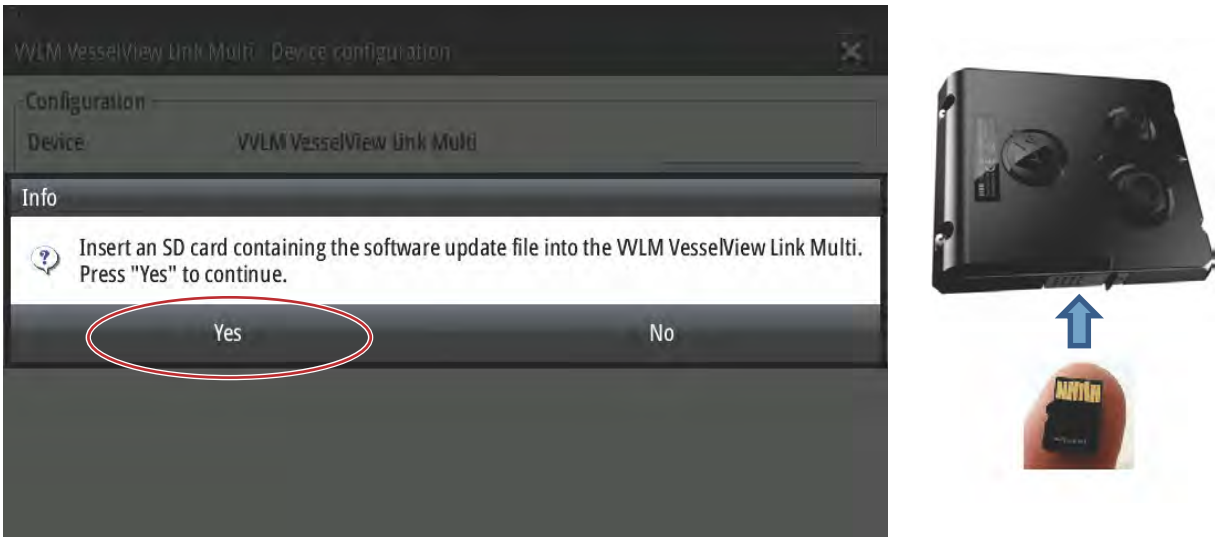
64295

Upgrade (Aktualisieren) auswählen.

64297

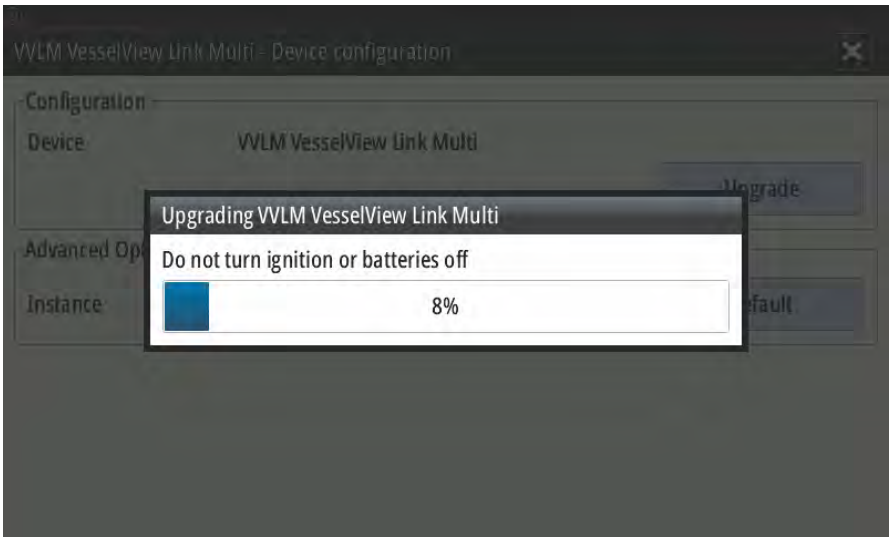
Die Micro-SD-Karte in VesselView Link einsetzen. **Yes** (Ja) auswählen.

HINWEIS: *Die Unterseite der Micro-SD-Karte (die Seite mit den Metallkontakten) weist nach oben zur Oberseite von VesselView Link. Die Oberseite von VesselView Link ist die Seite mit den Anschlüssen.*



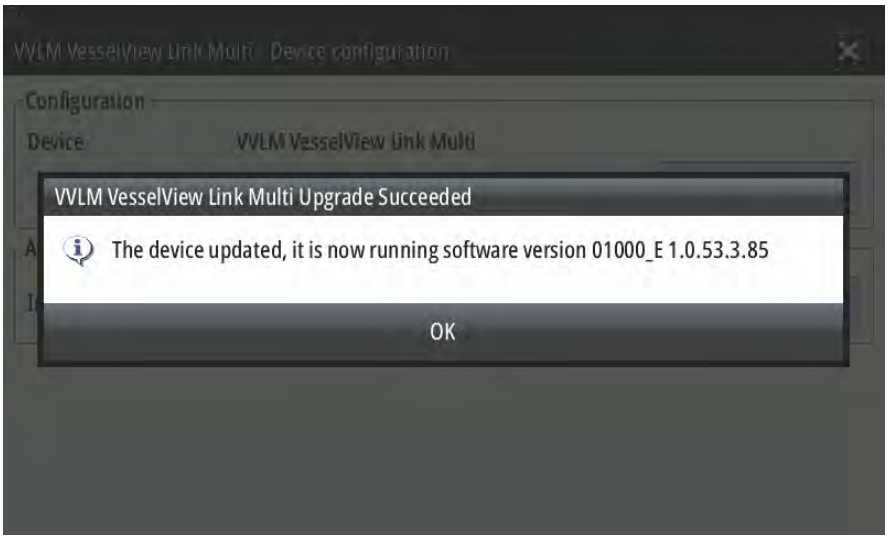
64298

Das Update wird gestartet.



64299

Das Update sollte nun abgeschlossen sein.



64300

Jetzt kann der Benutzer im Fenster **Device list** (Geräteliste) die Softwareversion bestätigen.

64301

Anzeige der Softwareversion

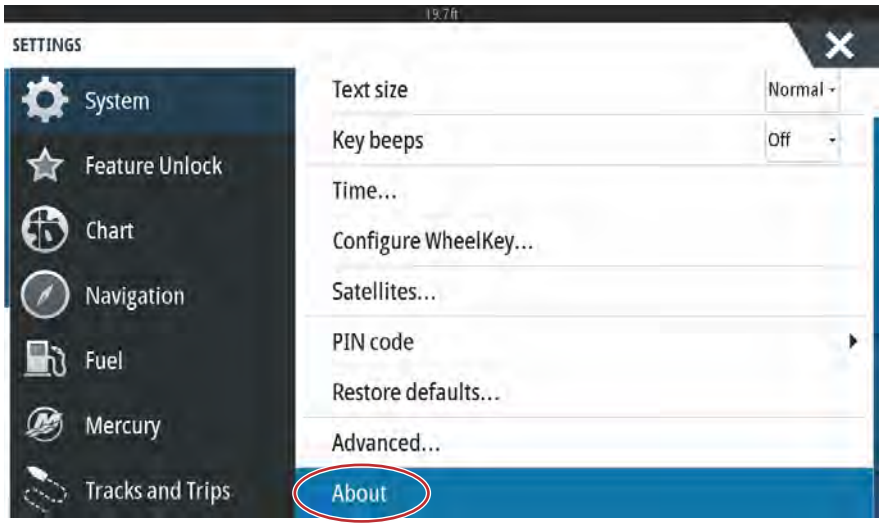
Aktualisierung der VesselView-Anzeigesoftware

Die VesselView Software kann auf zwei Arten aktualisiert werden. Entweder über eine WLAN-Verbindung oder über den Micro-SD-Kartenleser in jedem Gerät.

Prüfen der aktuellen Softwareversion

Die neueste Software für VesselView und das Link-Modul steht online zum allgemeinen Download auf der Mercury-Website unter https://www.mercurymarine.com zur Verfügung. Wenn Sie wissen möchten, mit welcher Softwareversion VesselView ausgestattet ist, schalten Sie VesselView ein. Wenn VesselView bereits eingeschaltet ist, auf dem Bildschirm eine Wischbewegung von oben nach unten ausführen, um das Menü „System Controls" (Systemsteuerung) aufzurufen. „Settings>System>About" (Einstellungen>System>Info) auswählen, um die aktuelle Version der VesselView-Software anzuzeigen.

61469

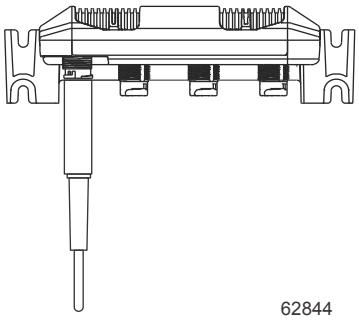


61470

Aktualisierung über WLAN

VesselView 502, 703 und 903 sind mit einem WLAN-Modul und Bluetooth-Konnektivität ausgestattet. Wenn das Gerät eingeschaltet wird, fragt es in regelmäßigen Abständen das Internet ab, um festzustellen, ob auf der Mercury Marine-Website Update-Dateien verfügbar sind. Auf dem Bildschirm wird eine Benachrichtigung angezeigt, die den Benutzer auffordert, das Update zu akzeptieren.

Zur Ausstattung von VesselView 702 gehört ein WLAN-Modul. Dieses Modul wird zur Abfrage des Internets nach Updates auf der Mercury Marine-Website verwendet. Wenn ein Update gefunden wird, führt eine Bildschirm-Eingabeaufforderung den Benutzer durch den Aktualisierungsvorgang.



VesselView 702 WLAN-Modul

1. Sicherstellen, dass sich eine Micro-SD-Speicherkarte im Slot befindet.
2. Eine WLAN-Verbindung zwischen VesselView und einem Hotspot oder einem Handy als Hotspot herstellen.
3. Auf eine automatische Eingabeaufforderung für ein Update für entweder VesselView oder VesselView Link warten.
   a. Alternativ kann manuell nach Updates gesucht werden.
   b. Wenn das Gerät keine Updates herunterlädt, können die Dateien über die Verbraucher-Website von Mercury heruntergeladen oder vom Mercury Technical Service per E-Mail gesendet werden.
4. Das Update von der in das VesselView eingesetzten Micro-SD-Karte in VesselView laden.
5. Die Speicherkarte auf den Download von VesselView Link prüfen.
   a. Ist kein Update für VesselView Link zu finden, kann die Datei auf die gleiche Weise wie oben in Schritt 3 beschrieben abgerufen werden.
6. Die Speicherkarte mit dem VesselView Link-Inhalt in VesselView Link installieren.
7. Mithilfe von VesselView mit folgenden Schritten VesselView Link auffordern, das Update auf die Karte herunterzuladen: Zu „Network/Device List" (Netzwerk/Geräteliste) navigieren, „VesselView Link" (nicht den Gateway) und anschließend „Configure" (Konfigurieren) und „Upgrade" (Aktualisieren) auswählen, um das Update von VesselView Link zu starten.

HINWEIS: *Wenn keine Update-Eingabeaufforderung gestartet wird, können Sie zu „System" gehen und „About" (Info) auswählen. Wenn Sie mit dem Internet verbunden sind, zeigt VesselView in „About" (Info) eventuell an, dass ein Update verfügbar ist. Durch Auswählen des Updates an dieser Stelle wird VesselView normalerweise aufgefordert, sein Update herunterzuladen, VesselView Link wird jedoch vom Download ausgeschlossen.*

Update über die Micro-SD-Karte

Alle MFDs sind mit einem Micro-SD-Kartenleser ausgestattet. Anordnung des Kartenlesers siehe **Abschnitt 1**. Bei einigen MFD-Modellen kann die Abnahme vom Armaturenbrett erforderlich sein, um Zugang zum Kartenleser zu erhalten.

Herunterladen der aktuellen Software

Alle VesselView Software-Updates sind auf der Mercury Marine-Website erhältlich unter: https://www.mercurymarine.com.

Die Datei auf eine Micro-SD-Karte mit einer Kapazität von mindestens 512 MB und FAT- oder FAT32-Format herunterladen. Zur Überprüfung des Formats der Micro-SD-Karte auf dem Computer die Eigenschaften der Karte öffnen und das Format bestätigen. Sicherstellen, dass die Datei auf der Root-Ebene der Micro-SD-Karte gespeichert ist. Die Root-Ebene des Laufwerks ist die oberste Ebene, auf der die Datei nicht in einem Ordner abgelegt wird.

HINWEIS: *Sicherstellen, dass die Micro-SD-Karte vollständig in den Kartenslot gesteckt ist. Die Karte ist richtig eingesetzt, wenn ein „Klick" zu hören ist und sie im Kartenslot einrastet.*

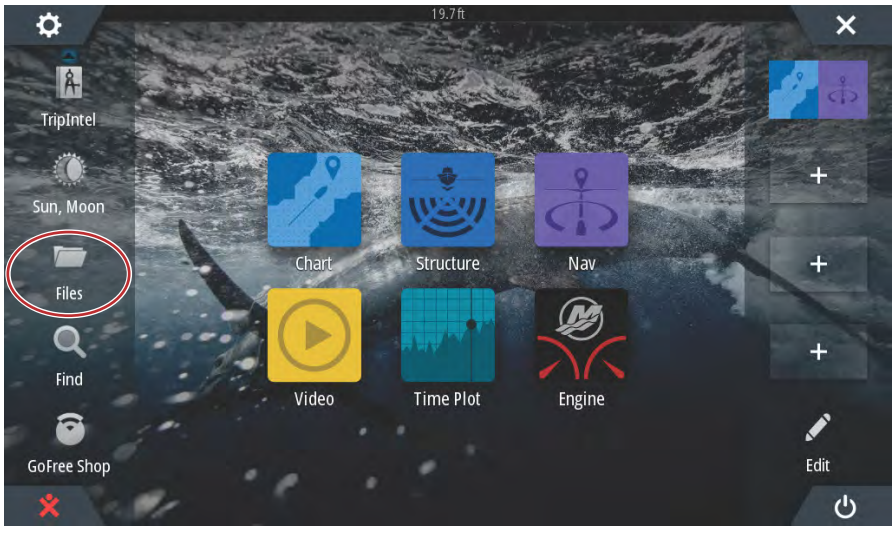
Aktualisieren der VesselView-Software mit der Micro-SD-Speicherkarte

Die folgenden Anweisungen erläutern, wie die VesselView Software mit einer Micro-SD-Karte aktualisiert wird.

1. Die Zündung einschalten und überprüfen, ob das VesselView Display eingeschaltet ist.
2. Die Micro SD-Karte vollständig in den Kartenslot des VesselView stecken, bis sie mit einem Klick einrastet.
3. Die Registerkarte „HOME" (Startseite) oben auf dem Bildschirm berühren, um den Bildschirm „Home" (Startseite) zu öffnen.

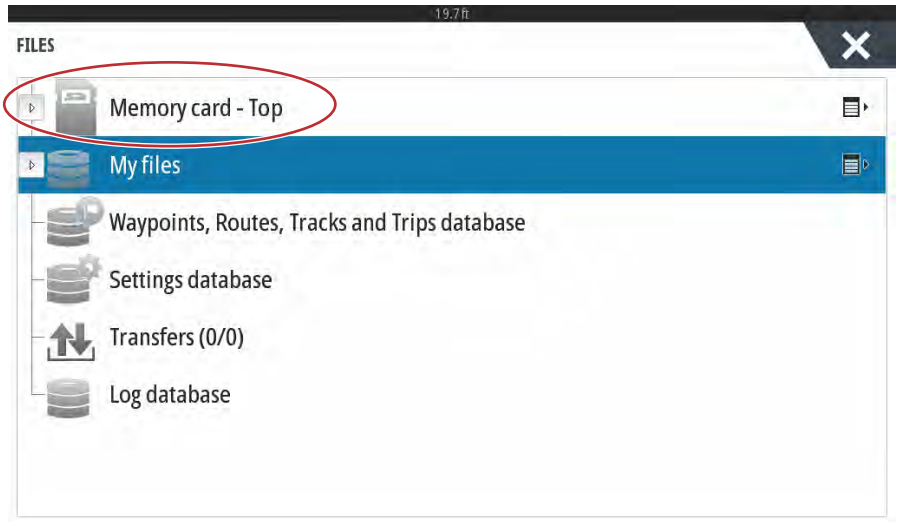
61450

4. Auf dem Bildschirm „Home" (Startseite) mit einer Wischbewegung im linken Fenster das Symbol „Files" (Dateien) öffnen.



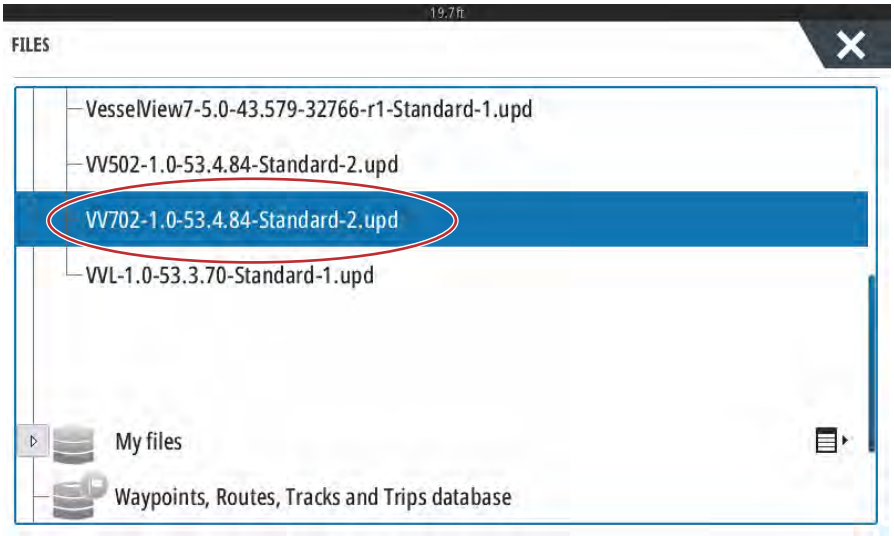
61451

5. Aus den angezeigten Optionen „Memory Card" (Speicherkarte) auswählen.



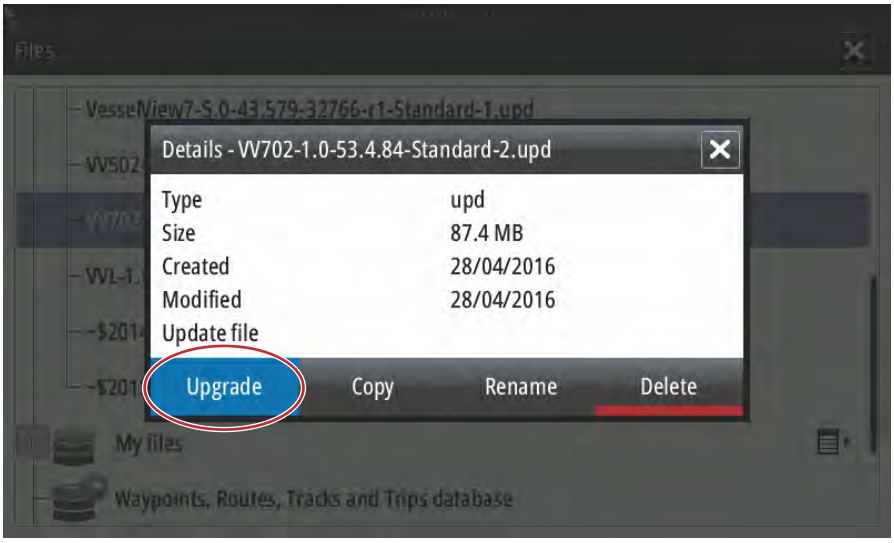
61453

6. Die Datei auswählen, die von der Mercury-Website heruntergeladen wurde. Die in der folgenden Abbildung gezeigte Datei dient nur zur Veranschaulichung und repräsentiert nicht den aktuellen Dateinamen, den Sie auswählen werden.



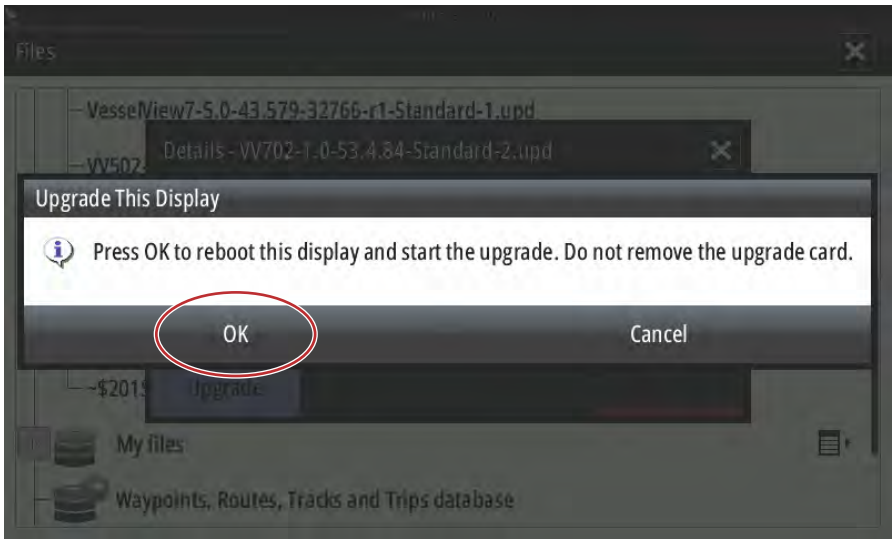
61455

7. Im Fenster „Details" die Option „Upgrade" auswählen.



61456

8. Im Fenster „Upgrade This Display" (Diese Anzeige aktualisieren) OK auswählen. VesselView zeigt einen Fortschrittsbalken an, der den Upgrade-Status anzeigt. Das Display darf während dieses Upgrade-Schrittes nicht ausgeschaltet werden. VesselView zeigt kurzzeitig einen Neustart-Bildschirm an. Nach dem Neustart kann VesselView mit der aktualisierten Software betrieben werden.



61458

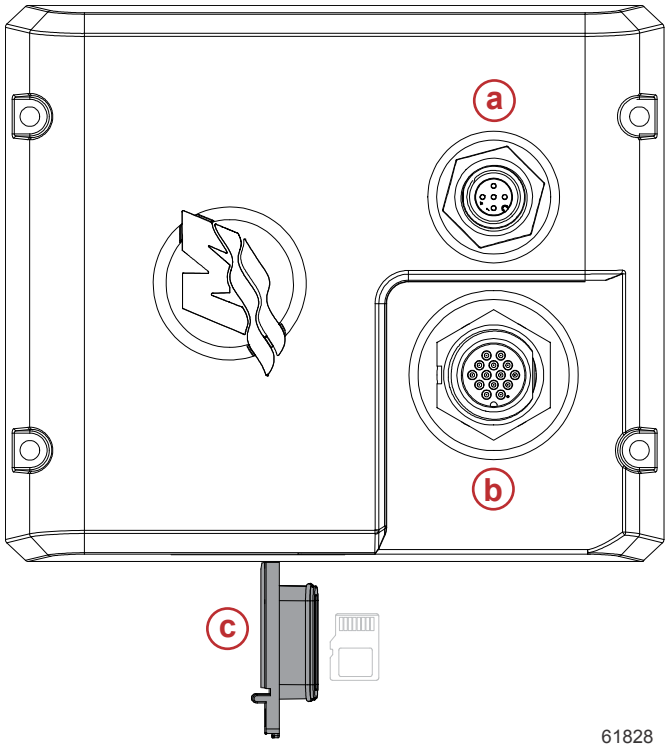
Aktualisierung der VesselView Link-Modul Software

Das VesselView Link-Modul kann über das VesselView Gerät aktualisiert werden. Updates für die VesselView Link-Modul Software können auf der Mercury-Website auf der gleichen Seite gefunden werden, auf der sich auch die Updates für die VesselView Software befinden. Siehe **Aktualisierung der VesselView-Anzeigesoftware**.

Die folgenden Anweisungen erläutern, wie die VesselView-Software aktualisiert wird. Um die Version-Update-Datei von der Mercury-Website herunterzuladen, ist ein Internetzugang erforderlich. Weiterhin erforderlich ist die Möglichkeit, die Update-Datei auf eine FAT oder FAT 32 Micro SD-Karte zu übertragen.

HINWEIS: *Die Datei hat gewöhnlich eine Größe von 30 MB.*

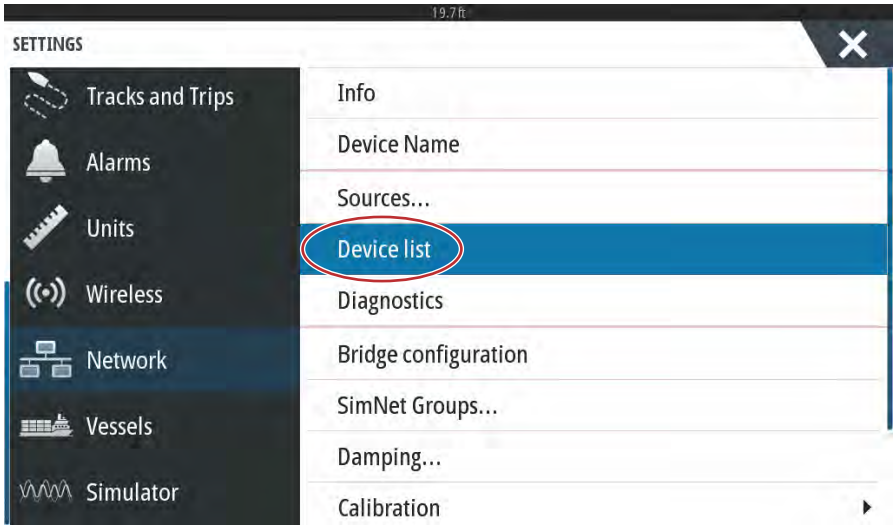
1. Die Zündung einschalten und überprüfen, ob das VesselView Display eingeschaltet ist.
2. Die Micro SD-Karte vollständig in den Kartenslot des VesselView Link-Moduls stecken, bis sie mit einem Klick einrastet.



61828

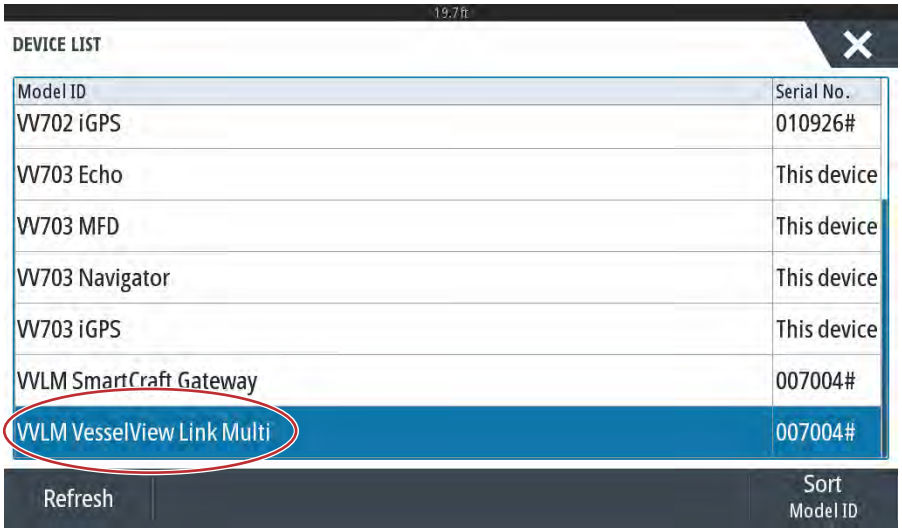
a - NMEA 2K Anschluss
b - SmartCraft-/Netzanschluss
c - Micro-SD-Kartenslot

3. Die Registerkarte „HOME" (Startseite) oben auf dem Bildschirm berühren, um den Bildschirm „Home" (Startseite) zu öffnen. Im linken Fenster zu der Option „Settings" (Einstellungen) navigieren. Die Option „Network" (Netzwerk) auswählen. „Device List" (Geräteliste) auswählen.



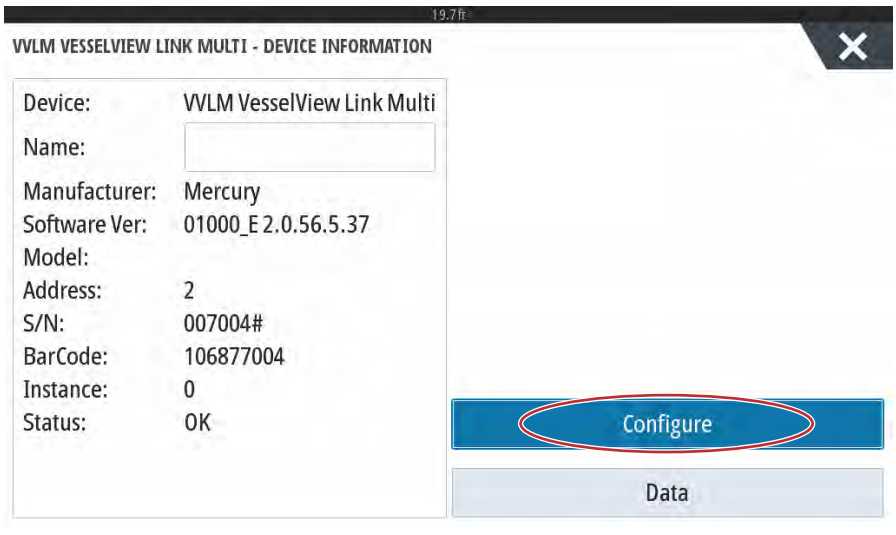
61459

4. Aus der Liste der verfügbaren Geräte das VesselView Link-Modul auswählen. Die folgende Abbildung dient nur zur Veranschaulichung. Ihr VesselView Link-Modul kann als „Single" für eine Einzelmotoranwendung angezeigt werden.



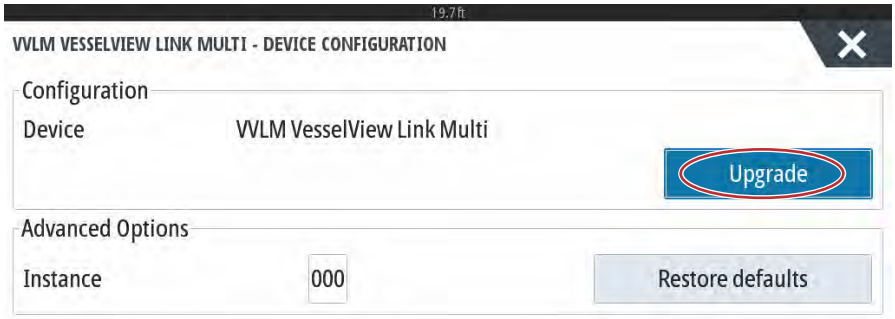
61460

5. Die Option „Configure" (Konfigurieren) auswählen.



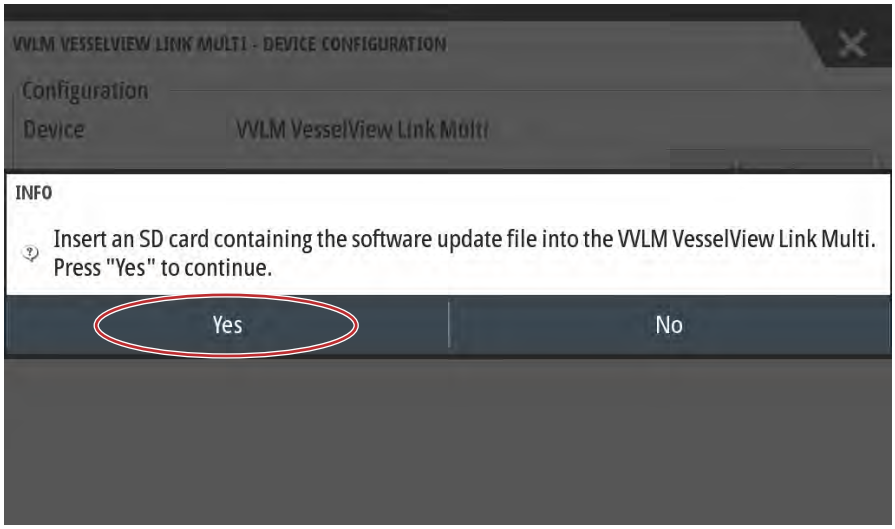
61461

6. Im Fenster „Device configuration" (Gerätekonfiguration) die Option „Upgrade" (Aktualisieren) auswählen.



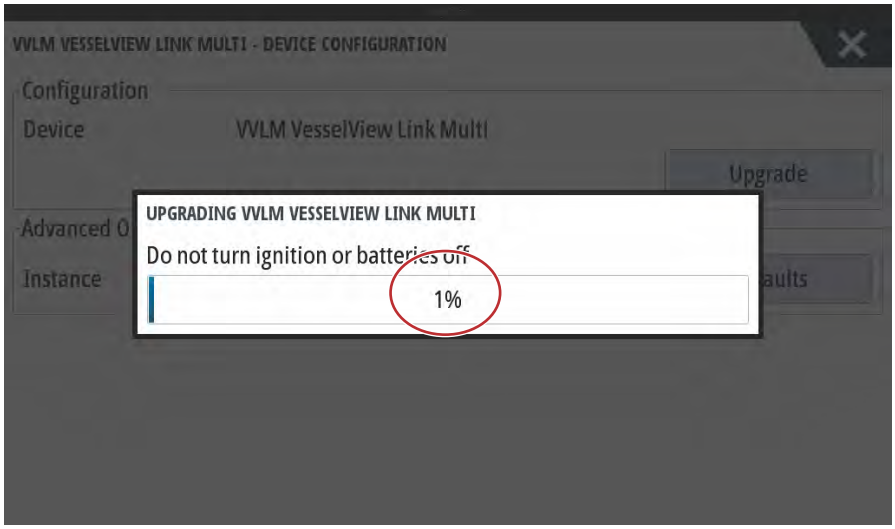
61840

7. Bestätigen, dass die Micro-SD-Karte ordnungsgemäß in das VesselView Link-Modul eingesetzt ist, und die Option „Yes" (Ja) auswählen.



61463

8. VesselView zeigt einen Fortschrittsbalken an, der den Upgrade-Status für das VesselView Link-Modul anzeigt. Das Display darf während dieses Upgrade-Schrittes nicht ausgeschaltet werden.



61465