









# ÍNDICE

## Seção 1 - Preparação

Declaração de Conformidade.....	2	Controles Dianteiros do VesselView 502.....	8
VesselView 502.....	2	Operações do Controle Dianteiro do VesselView 502.....	8
Relatórios de Testes.....	2	Conexões do Painel Traseiro do VesselView 502.....	9
Instituição Notificada envolvida.....	2	Controles Dianteiros do VesselView 702.....	9
VesselView 702.....	2	Operações do Controle Dianteiro do VesselView 702.....	9
Relatórios de Testes.....	3	Conexões do Painel Traseiro do VesselView 702.....	10
Instituição Notificada envolvida.....	3	Controlos frontais do VesselView 703.....	10
VesselView 703.....	3	Operações dos controlos frontais do VesselView 703.....	10
Relatórios de Testes.....	3	Ligações do painel posterior do VesselView 703.....	11
Instituição Notificada envolvida.....	3	Controlos frontais do VesselView 903.....	11
VesselView 903.....	4	Operações dos controlos frontais do VesselView 903.....	11
Relatórios de Testes.....	4	Ligações do painel posterior do VesselView 903.....	12
Instituição Notificada envolvida.....	4	Visão geral do VesselView Link.....	12
Visão geral do VesselView.....	4	Ligações do VesselView Link.....	13
Localizações e descrições do monitor da tela do VesselView.....	5	Manutenção do dispositivo.....	13
Página inicial.....	7	Limpeza da tela do monitor.....	13
		Limpeza da porta média.....	13

## Seção 2 - Ecrãs iniciais e Assistente de Configuração

Tela de Consulta para Inicialização do VesselView.....	16	Configuração da velocidade.....	25
Tela inicial.....	16	Configuração do sistema Active Trim.....	25
Assistente de configuração.....	17	Conclusão do assistente de configuração.....	27
Importar Configuração.....	19	Criar Capturas de tela.....	28
Configuração do Motor.....	19	Configuração da origem de dados.....	31
Configuração do Mostrador.....	21	Fontes de Dados.....	31
Configuração do Dispositivo.....	21	Ampliação das Telas de Dados.....	32
Configuração das unidades.....	22	Barra de Instrumento.....	34
Configuração do Tanque.....	22	Seleção de dados do motor.....	35

## Seção 3 - Características e operação

Manutenção.....	38	Principais perfis de compensações de curvas.....	52
Manutenção programada do motor.....	38	Principais perfis de compensações de sobreposição de curvas.....	53
Modo Smart Tow.....	39	SkyHook.....	53
Smart Tow (Reboque inteligente).....	39	Descrição geral.....	53
Características.....	39	VesselView e o Joystick Design 2.....	54
Desativar o Smart Tow.....	43	Funções.....	54
Modo Cruise Control.....	43	SkyHook.....	54
Controle Cruise (Cruzeiro).....	43	Direção.....	55
Ativação do modo de controle de cruzeiro.....	43	Acionamento do rumo automático.....	55
Modo Troll Control.....	45	Rota.....	56
Controle de marcha lenta pesca.....	45	Funcionalidades Avançadas do SkyHook suportadas por dispositivos do VesselView.....	59
Active Trim.....	48	Funcionalidades avançadas.....	59
Requisitos.....	48	Ajuste da direção.....	59
Introdução ao Active Trim.....	49	BowHook.....	60
Como funciona.....	49	DriftHook.....	60
GPS.....	50	Adquirir as Funcionalidades Avançadas do SkyHook.....	60
Operação em águas rasas.....	50	Ajuste da direção.....	60
Posição de reboque e Active Trim.....	50	DriftHook.....	61
Ajustes e Configuração.....	50	BowHook.....	62
Notas de configuração.....	50		
Procedimento de configuração.....	50		
Visão geral dos perfis de compensação.....	52		

---

## Seção 4 - Configurações e calibrações

---

Ativação de configurações.....	66	Temperatura do mar.....	84
Ativar o Menu de Configurações.....	66	Configurações de motores.....	84
Touch Lock.....	67	Motores Mostrados.....	84
Configurações do sistema.....	68	Modelo do Motor.....	85
Navegação no Menu Configurações.....	68	Limites.....	86
Localizações do Leme e do dispositivo.....	69	Dados suportados.....	87
Assistente de configuração.....	69	Tipo de Cruzeiro/Smart Tow.....	89
Simulação.....	70	Compensador.....	89
Configurações da embarcação.....	70	Configurações do EasyLink.....	90
Guias.....	70	Integração do manómetro EasyLink.....	90
Tanques.....	72	Alarmes.....	92
Velocidade.....	74	Configuração dos Alarmes.....	92
Direção.....	77	Ficheiro de personalidade.....	92
Controle do Barco.....	79	Exportar.....	92
Cameras Installed (câmaras instaladas).....	80	Importar.....	94
Conjunto de gerador Ativado.....	80	Calibração do ecrã tátil.....	95
Piloto automático ativado.....	82	Calibragem da Tela sensível ao toque.....	95
Notificação de Manutenção.....	83		
Prompt Navigation Autopilot (Piloto automático de navegação imediata).....	83		

---

## Seção 5 - Alarmes de advertência

---

Avisos — Falhas e Alarmes.....	98	Águas Rasas e Alarmes de Combustível Baixo....	100
Advertências—Falhas e alarmes.....	98		

---

## Seção 6 - Procedimentos de atualização de software

---

Atualizar o software do VesselView e VesselView Link através de Wi-Fi.....	104	Atualizar através do cartão micro SD.....	118
Atualizar através de Wi-Fi.....	104	Download do software atual.....	118
Como atualizar o seu software do monitor VesselView ...	116	Atualizar o software VesselView com o cartão de memória micro SD.....	118
A procurar a versão atual de software.....	117	Como atualizar seu software do módulo VesselView Link	121
Atualizar através de Wi-Fi.....	118		

---

# Seção 1 - Preparação

1

## Índice

Declaração de Conformidade.....	2	Conexões do Painel Traseiro do VesselView 502 .....	9
VesselView 502 .....	2	Controles Dianteiros do VesselView 702 .....	9
Relatórios de Testes .....	2	Operações do Controle Dianteiro do VesselView 702 .....	9
Instituição Notificada envolvida .....	2	.....	9
VesselView 702 .....	2	Conexões do Painel Traseiro do VesselView 702 ....	10
Relatórios de Testes .....	3	Controlos frontais do VesselView 703 .....	10
Instituição Notificada envolvida .....	3	Operações dos controlos frontais do VesselView 703 .....	10
VesselView 703 .....	3	.....	10
Relatórios de Testes .....	3	Ligações do painel posterior do VesselView 703 .....	11
Instituição Notificada envolvida .....	3	Controlos frontais do VesselView 903 .....	11
VesselView 903 .....	4	Operações dos controlos frontais do VesselView 903 .....	11
Relatórios de Testes .....	4	.....	11
Instituição Notificada envolvida .....	4	Ligações do painel posterior do VesselView 903 .....	12
Visão geral do VesselView.....	4	Visão geral do VesselView Link.....	12
Localizações e descrições do monitor da tela do VesselView .....	5	Ligações do VesselView Link .....	13
Página inicial .....	7	Manutenção do dispositivo.....	13
Controles Dianteiros do VesselView 502 .....	8	Limpeza da tela do monitor .....	13
Operações do Controle Dianteiro do VesselView 502 .....	8	Limpeza da porta média .....	13
.....	8		

## Declaração de Conformidade

## VesselView 502

A Mercury Marine declara que o seguinte produto ao qual se refere esta declaração está em conformidade com os requisitos da diretiva da UE **1999/5/EC R&TTE** (Equipamentos Terminais de Rádio e Telecomunicações) e satisfaz todos os regulamentos técnicos aplicáveis.

A avaliação foi efetuada de acordo com o **Anexo IV** da diretiva acima.

<b>Produto</b>	Mercury Marine VesselView 502
----------------	-------------------------------

Este produto foi testado com as seguintes normas.

Padrão	Descrição
EN 60950-1:2006	Equipamento de tecnologias de informação - Segurança - Parte 1: Os requisitos gerais abrangem os requisitos essenciais do artigo 3.1 (a) da diretiva relativa ao regime R&TTE.
IEC 60945:2002	Equipamentos e sistemas de navegação e radiocomunicação marítimas - requisitos gerais - métodos de ensaio e resultados requeridos. Cobrindo as exigências essenciais do artigo 3.1(b) da Diretriz R&TTE.
EN 301 489-1 V1.9.2	Compatibilidade eletromagnética e tópicos de espectro de rádio (ERM); Norma de compatibilidade eletromagnética para equipamentos de rádio e serviços; Parte 1: Requisitos técnicos comuns [artigo 3(1)(b) RTTE].
EN 300 328 V1.9.1	Compatibilidade eletromagnética e tópicos de espectro de rádio (ERM); Sistemas de transmissão de banda larga; Equipamento de transmissão de dados operando na faixa de 2,4 GHz ISM e utilizando técnicas de modulação de banda larga; EN harmonizada cobrindo os requisitos essenciais no âmbito do artigo 3.2 da Diretriz R&TTE.
EN 300 440-2 V1.4.1	Compatibilidade eletromagnética e tópicos de espectro de rádio (ERM); Equipamento de curto alcance; Equipamento de rádio para ser utilizado na faixa de frequência de 1 GHz a 40 GHz; Parte 2: EN harmonizada cobrindo os requisitos essenciais do artigo 3.2 da Diretriz R&TTE.

## Relatórios de Testes

Laboratório	Número do Relatório
Austest Laboratories	0419NAVGO5XSE_60950
EMC Technologies	151215_1, 151215_2
SPORTON LAB	EH3N2752-01, ER4O2349

## Instituição Notificada envolvida

Nome	Endereço	Número da observação
MET Laboratories, Inc.	914 West Patapsco Avenue, Baltimore, Maryland 21230-3432, Estados Unidos.	0980

Eu, abaixo assinado, declaro que o equipamento acima especificado está em conformidade com a diretiva e as normas acima para a marcação CE para venda na Comunidade Europeia.

	Representante autorizado
<b>Endereço</b>	Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939
<b>Assinatura</b>	John Pfeifer, Presidente, Mercury Marine 
<b>Data</b>	07/06/2016

Chama-se a atenção do comprador, instalador, ou usuário para as medidas especiais e limitações de uso que devem ser observadas quando o produto é colocado em uso para manter a conformidade com as diretrizes acima. Detalhes dessas medidas especiais e limitações de uso estão contidas nos manuais apropriados do produto.

## VesselView 702

A Mercury Marine declara que o seguinte produto ao qual se refere esta declaração está em conformidade com os requisitos da diretiva da UE **1999/5/EC R&TTE** (Equipamentos Terminais de Rádio e Telecomunicações) e satisfaz todos os regulamentos técnicos aplicáveis.

A avaliação foi efetuada de acordo com o **Anexo IV** da diretiva acima.

<b>Produto</b>	Mercury Marine VesselView 702
----------------	-------------------------------

Este produto foi testado com as seguintes normas.

Padrão	Descrição
EN 60950-1:2006	Equipamento de tecnologias de informação - Segurança - Parte 1: Os requisitos gerais abrangem os requisitos essenciais do artigo 3.1 (a) da diretiva relativa ao regime R&TTE.
IEC 60945:2002	Equipamentos e sistemas de navegação e radiocomunicação marítimas - requisitos gerais - métodos de ensaio e resultados requeridos. Cobrindo as exigências essenciais do artigo 3.1(b) da Diretriz R&TTE.

Padrão	Descrição
EN 300 440-2 V1.4.1	Compatibilidade eletromagnética e tópicos de espectro de rádio (ERM); Equipamento de curto alcance; Equipamento de rádio para ser utilizado na faixa de frequência de 1 GHz a 40 GHz; Parte 2: EN harmonizada cobrindo os requisitos essenciais do artigo 3.2 da Diretriz R&TTE.

## Relatórios de Testes

Laboratório	Número do Relatório
EMC Technologies (NZ) Ltd.	131216.1, 131216.2
Austest Laboratories	0519NAVNS57evo2_60950, 0409NAVNS57evo2_529

## Instituição Notificada envolvida

Nome	Endereço	Número da observação
MET Laboratories, Inc.	914 West Patapsco Avenue, Baltimore, Maryland 21230-3432, Estados Unidos.	0980

Eu, abaixo assinado, declaro que o equipamento acima especificado está em conformidade com a diretriz e as normas acima para a marcação CE para venda na Comunidade Europeia.

	Representante autorizado
Endereço	Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939
Assinatura	John Pfeifer, Presidente, Mercury Marine 
Data	07/06/2016

Chama-se a atenção do comprador, instalador, ou usuário para as medidas especiais e limitações de uso que devem ser observadas quando o produto é colocado em uso para manter a conformidade com as diretrizes acima. Detalhes dessas medidas especiais e limitações de uso estão contidas nos manuais apropriados do produto.

## VesselView 703

A Mercury Marine declara que o produto a que se refere a presente declaração está em conformidade com os requisitos dos níveis 1 e 2 da Austrália, tal como exigido pelos seguintes avisos: Aviso relativo a Dispositivos de Radiocomunicações (Rotulagem de Conformidade) de 2003, Aviso relativo a Rotulagem de Radiocomunicação (Compatibilidade Eletromagnética) de 2008 e Aviso relativo a Radiocomunicação (Rotulagem de Conformidade - Radiação Eletromagnética) de 2003 efetuado ao abrigo da secção 182 da Lei de Radiocomunicação de 1992.

Produto	VesselView 703 da Mercury Marine
---------	----------------------------------

Padrão	Descrição
IEC 60945:2002	Equipamentos e sistemas de navegação e radiocomunicação marítimas - requisitos gerais - métodos de ensaio e resultados requeridos. Cobrindo as exigências essenciais do artigo 3.1(b) da Diretriz R&TTE.
EN 300 32 V1.9.1	Compatibilidade eletromagnética e aspetos relacionados com espectro de radiofrequências (ERM); Sistemas de transmissão em banda larga; Equipamento de transmissão de dados que funciona na faixa dos 2.4 GHz e utiliza técnicas de modulação de banda larga.

## Relatórios de Testes

Laboratório	Número do Relatório
EMC Technologies (NZ) Ltd.	160816_1
Sporton Lab	ER402349

## Instituição Notificada envolvida

Eu, abaixo assinado, declaro que o equipamento acima especificado está em conformidade com a diretriz e as normas acima para a marcação CE para venda na Comunidade Europeia.

	Representante autorizado
Endereço	Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939
Assinatura	John Pfeifer, Presidente, Mercury Marine 
Data	16-02-2017

## Seção 1 - Preparação

Chama-se a atenção do comprador, instalador, ou usuário para as medidas especiais e limitações de uso que devem ser observadas quando o produto é colocado em uso para manter a conformidade com as diretrizes acima. Detalhes dessas medidas especiais e limitações de uso estão contidas nos manuais apropriados do produto.

### VesselView 903

A Mercury Marine declara que o produto a que se refere a presente declaração está em conformidade com os requisitos dos níveis 1 e 2 da Austrália, tal como exigido pelos seguintes avisos: Aviso relativo a Dispositivos de Radiocomunicações (Rotulagem de Conformidade) de 2003, Aviso relativo a Rotulagem de Radiocomunicação (Compatibilidade Eletromagnética) de 2008 e Aviso relativo a Radiocomunicação (Rotulagem de Conformidade - Radiação eletromagnética) de 2003 efetuado ao abrigo da secção 182 da Lei de Radiocomunicação de 1992.

Produto	VesselView 903 da Mercury Marine
Padrão	Descrição
IEC 60945:2002	Equipamentos e sistemas de navegação e radiocomunicação marítimas - requisitos gerais - métodos de ensaio e resultados requeridos. Cobrindo as exigências essenciais do artigo 3.1(b) da Diretriz R&TTE.
EN 300 32 V1.9.1	Compatibilidade eletromagnética e aspetos relacionados com espectro de radiofrequências (ERM); Sistemas de transmissão em banda larga; Equipamento de transmissão de dados que funciona na faixa dos 2.4 GHz e utiliza técnicas de modulação de banda larga.

### Relatórios de Testes

Laboratório	Número do Relatório
EMC Technologies (NZ) Ltd.	160910_1
Sporton Lab	ER4O2349

### Instituição Notificada envolvida

Eu, abaixo assinado, declaro que o equipamento acima especificado está em conformidade com a diretiva e as normas acima para a marcação CE para venda na Comunidade Europeia.

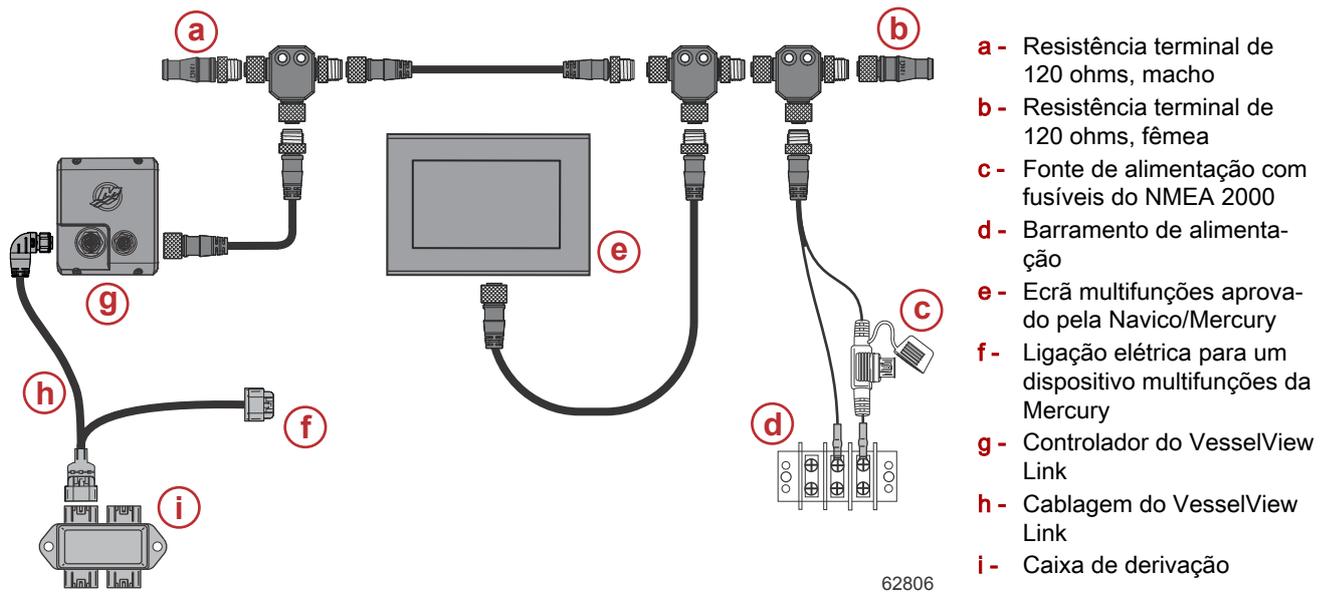
	Representante autorizado
Endereço	Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939
Assinatura	John Pfeifer, Presidente, Mercury Marine 
Data	16-02-2017

Chama-se a atenção do comprador, instalador, ou usuário para as medidas especiais e limitações de uso que devem ser observadas quando o produto é colocado em uso para manter a conformidade com as diretrizes acima. Detalhes dessas medidas especiais e limitações de uso estão contidas nos manuais apropriados do produto.

### Visão geral do VesselView

**IMPORTANTE:** O VesselView é um monitor multifuncional (MFD) compatível com produtos fabricados pela Mercury Marine Outboards, Mercury MerCruiser, Mercury Diesel. Além disso, o software VesselView pode ser instalado em dispositivos de visualização compatíveis do Lowrance® e Simrad®. Algumas das funções explicadas neste manual serão desabilitadas, dependendo do conjunto de alimentação ao qual esteja conectado.

O sistema de gerenciamento do barco VesselView consiste de duas partes; a unidade VesselView e o Módulo VesselView Link. O VesselView Link lê os dados SmartCraft da Mercury e transmite essa informação através da rede NMEA 2K.



O VesselView é um centro de informações abrangente que exibe informações para até quatro motores a gasolina ou diesel. Ele monitora e fornece dados de operação continuamente, além de informações detalhadas tais como: temperatura e profundidade da água, status do compensador, ângulo de direção e velocidade do barco e o status dos tanques de combustível, óleo, água e resíduos.

O VesselView pode ser completamente integrado ao sistema de posicionamento global (GPS) do barco ou outros dispositivos compatíveis com NMEA, para fornecer informações atualizadas sobre a navegação, velocidade e combustível até o destino.

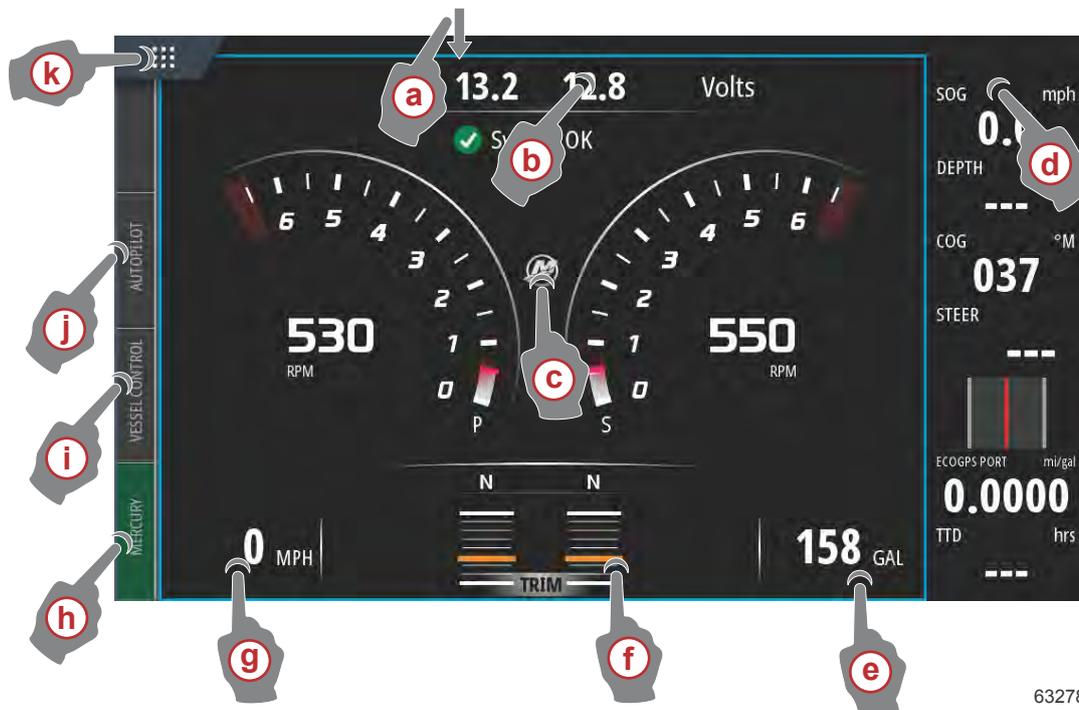
O VesselView é uma extensão do monitor para operações com joystick e piloto automático. Todas as funcionalidades desses recursos de pilotagem são controladas através da placa da rede de área de controle (CAN) do piloto automático da Mercury Marine. O VesselView mostrará se um modo de controle está ativo ou em espera. As janelas pop-up aparecerão conforme o barco chega aos pontos de destino, solicitando respostas para curvas. Podem ser usados textos de exibição adicionais para ajustar os motores e acionamentos para se obter a eficiência máxima.

O VesselView é equipado com uma porta para cartão micro SD que permite a importação ou exportação da configuração da identidade do barco. Ele também pode ser usado pelo proprietário para atualizar a versão mais recente do software. Quando for usado mais de um VesselView, como uma aplicação com motor triplo ou motor quádruplo, ou um segundo leme, o mesmo cartão micro SD pode ser usado para baixar essas configurações para cada unidade do VesselView.

## Localizações e descrições do monitor da tela do VesselView

O VesselView tem vários campos que exibem modos ativos e informações específicas do motor. Para ativar e exibir informações através da tela sensível ao toque, o operador pode usar os seguintes gestos.



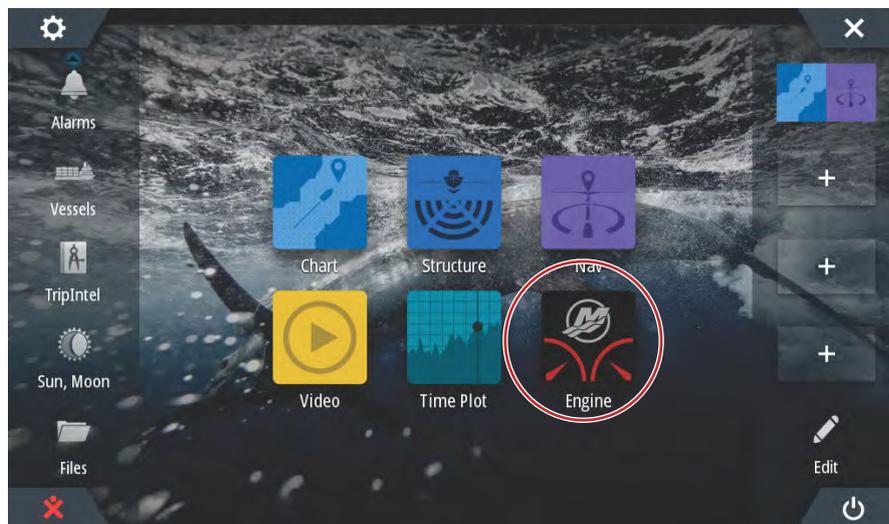


63278

- a** - Para abrir o menu Controles do Sistema, deslize o dedo de fora para dentro da tela sensível ao toque. A partir daqui, os usuários podem definir e ajustar as Configurações do Sistema, Modo de espera, Brilho, Opções sem fio e exibir a Barra de Instrumento no lado direito da tela.
- b** - Ao tocar neste sítio do ecrã ampliará os dados apresentados
- c** - Ao tocar no ícone do logótipo da Mercury aparecerá o ecrã com os dados do motor
- d** - Tocar esta região, com a Barra de Instrumento ativa permitirá que o usuário modifique ou personalize os dados exibidos na Barra de Instrumento. Acima da Barra de Instrumento aparecerá uma guia MENU. Na guia MENU os usuários podem ativar ou desativar o Piloto automático e o Bloco de áudio, definir os dados na Barra 1 e Barra 2, Animar e definir o ciclo de duração da animação dos dados e editar as seleções de exibição de dados.
- e** - Ao tocar neste sítio do ecrã ampliará os dados no ecrã
- f** - Ao tocar neste sítio do ecrã ampliará os dados do trim e dos estabilizadores no ecrã
- g** - Ao tocar neste sítio do ecrã ampliará os dados no ecrã
- h** - Tocar na guia Mercury vai apresentar os dados do motor e do barco no lado esquerdo da tela. Isto é útil quando a tela principal é preenchida com telas de dados do piloto automático ou é utilizada para ampliar a exibição específica de dados.
- i** - Ao tocar no separador Vessel Control (Controlo da embarcação) serão exibidas as funções de piloto automático associadas ao VesselView
- j** - Ao tocar no separador Autopilot (Piloto automático) serão exibidas as funções de piloto automático da Mercury. Estas funções dependem da potência do motor e algumas delas podem ser descarregadas na loja GoFree Shop.
- k** - Ao tocar no menu HOME (inicial), o utilizador irá parar ao menu inicial principal da unidade do VesselView. Este ecrã apresenta a parte do Navico® do dispositivo multifunções (DMF) e respetivas funcionalidades, opções e menus de definições. Ao tocar no Mercury Tile (mosaico Mercury), é possível iniciar o VesselView neste ecrã.

## Página inicial

Os operadores podem encontrar-se fora das telas reconhecíveis da Mercury Marine do VesselView. Estes menus e opções são referidos como as laterais do Navico® do VesselView. A Mercury Marine não suporta esses componentes da unidade. Para informações adicionais sobre esta lateral do VesselView, entre em contato com Navico®. Para voltar para as telas de navegação laterais da unidade da Mercury Marine, pressione o botão de Página Inicial e o bloco Motor da Mercury irá aparecer. Selecione este bloco para retornar à tela do VesselView.



61481

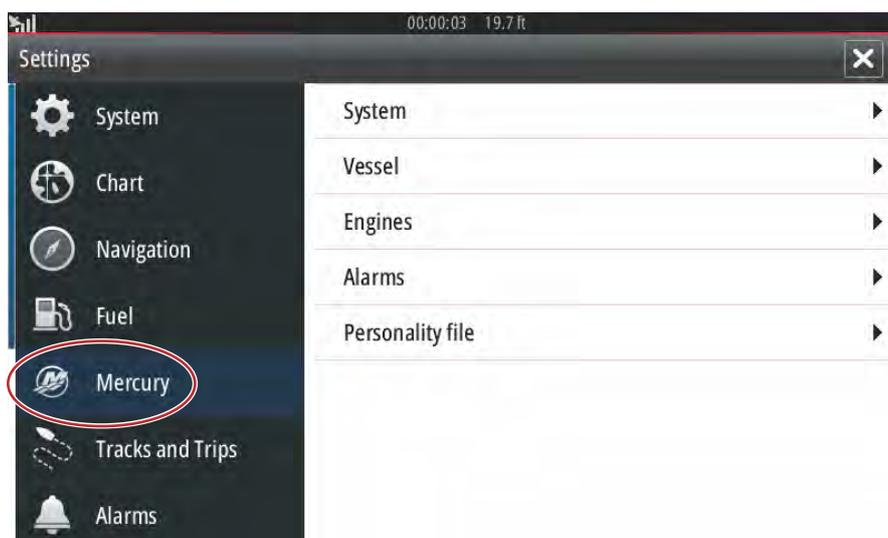
A janela de Controles do Sistema pode ser aberta deslizando a partir da parte superior da unidade na tela. Isto permitirá ao usuário; utilizar o menu Configurações da Mercury, colocar a unidade no Modo de espera, ajustar o brilho da tela, executar em modo noturno, ativar o recurso de Bloqueio de toque, personalizar a conectividade sem fio e ativar a barra de instrumento no lado direito do monitor.



61482

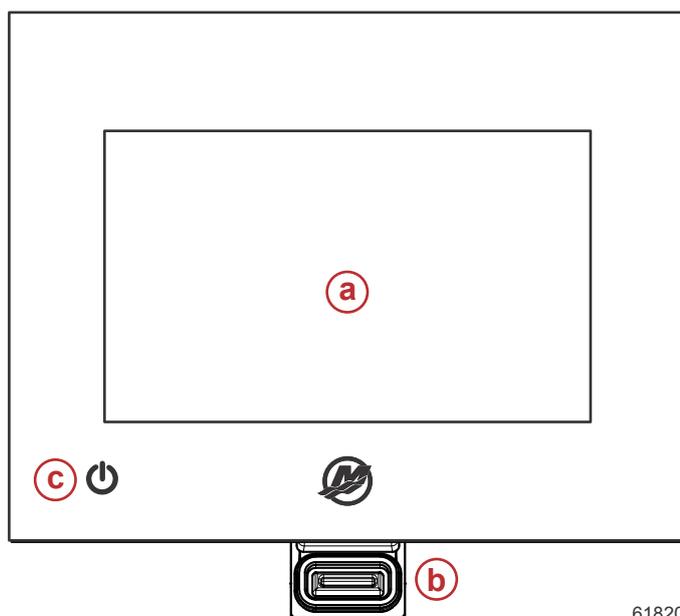
## Seção 1 - Preparação

Dentro do menu Configurações na janela de Controles do Sistema, selecione o ícone da Mercury para fazer alterações nas funções do VesselView. Todas as preferências e configurações que pertencem ao VesselView estão contidas nas configurações da Mercury. Todas as outras opções de menu referem-se à lateral do MFD do Navico®. Quaisquer dúvidas sobre estes recursos devem ser direcionadas para o Navico®.



61483

## Controles Dianteiros do VesselView 502



- a - Tela de toque
- b - Porta para cartão micro SD
- c - Energia/Brilho

61820

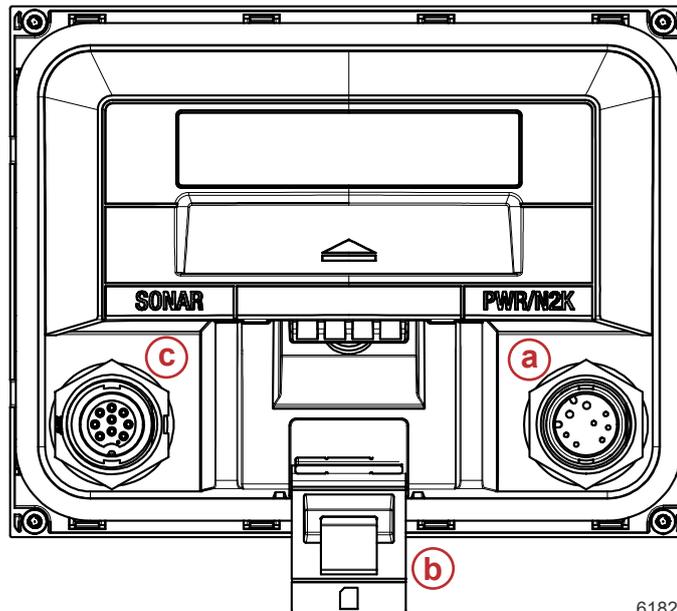
## Operações do Controle Dianteiro do VesselView 502

**Ecrã tátil:** O ecrã no VesselView 502 tem inúmeros sítios que são sensíveis ao toque e funcionam com um toque ou deslizando o dedo no sentido vertical ou horizontal.

**Porta para cartão micro SD:** Permite que o software do VesselView seja atualizado, as tabelas de navegação sejam carregadas e permite que os pontos de destino e configurações sejam salvos.

**Ligar/desligar e luminosidade:** Premir uma vez para aparecer a caixa de diálogo do comando do sistema. Premir repetidamente para percorrer os níveis de brilho da retroiluminação. Premir e manter para LIGAR/DESLIGAR (ON/OFF) a unidade.

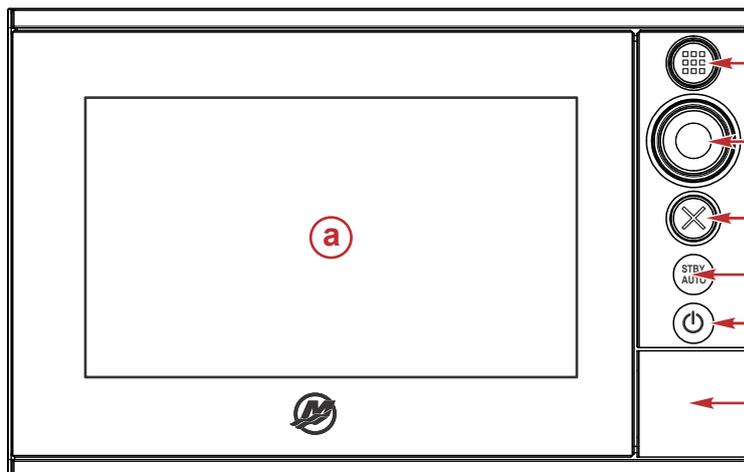
## Conexões do Painel Traseiro do VesselView 502



61823

Item	Função	Descrição
a	Alimentação/NMEA 2K	Fornece a conexão de alimentação/conecta à rede NMEA 2K
b	Porta para cartão micro SD	Permite transferências de arquivos e salvar arquivo
c	Sonar	Fornece uma entrada de sonar

## Controles Dianteiros do VesselView 702



61396

- a - Tela de toque
- b - Botão de PÁGINA INICIAL
- c - Botão giratório
- d - Botão X
- e - Botão standby (pausa)/auto (automático)
- f - Energia/Brilho
- g - Porta para cartão micro SD

## Operações do Controle Dianteiro do VesselView 702

**Tela sensível ao toque:** A tela do VesselView 702 tem várias regiões sensíveis ao toque e acionadas com um toque ou deslizar do dedo com um movimento vertical ou horizontal.

**PÁGINA INICIAL:** Pressione uma vez para ativar a Página inicial. Repita com pressões curtas para navegar nos botões favoritos. Pressione e segure para exibir o painel de favoritos como uma sobreposição na página ativa. Repita com pressões curtas para navegar nos botões favoritos.

**Botão giratório:** Gire para percorrer os itens de menu e, em seguida, pressione para confirmar uma seleção. Gire para ajustar um valor. Gire para ampliar um painel com zoom.

**X:** Pressione uma vez para sair de um diálogo, para voltar ao menu anterior e para remover o cursor do painel.

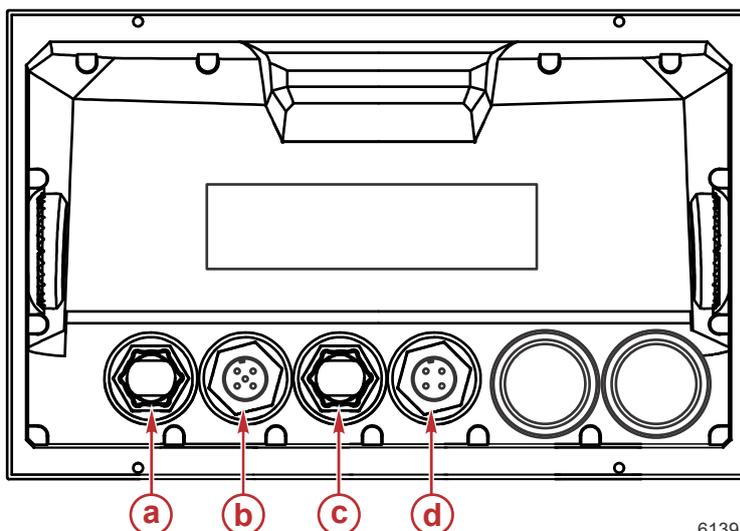
**ESPERA/AUTOMÁTICO:** Com o piloto automático no modo automático: pressione para definir o piloto automático para o Modo de espera. Com o piloto automático no Modo de espera: pressione para exibir a pop-up de seleção do modo de piloto automático.

**Ligar/desligar e luminosidade:** Premir uma vez para aparecer a caixa de diálogo do comando do sistema. Premir repetidamente para percorrer os níveis de brilho da retroiluminação. Premir e manter para LIGAR/DESLIGAR (ON/OFF) a unidade.

## Seção 1 - Preparação

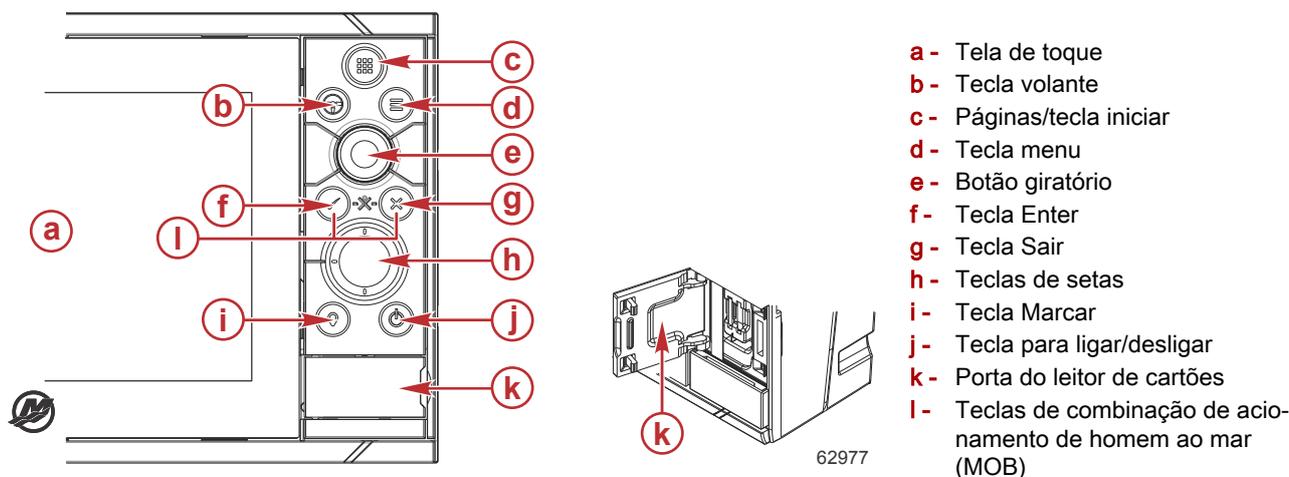
**Porta para cartão micro SD:** Permite que o software do VesselView seja atualizado, as tabelas de navegação sejam carregadas e permite que os pontos de destino e configurações sejam salvos.

### Conexões do Painel Traseiro do VesselView 702



Item	Função	Descrição
a	Ethernet	Conecta-se com uma rede Ethernet
b	NMEA 2K	Conecta-se à rede NMEA 2K
c	Entrada de vídeo	Fornecer duas entradas de vídeo composto
d	Potência	Fornecer a conexão de alimentação

### Controlos frontais do VesselView 703



### Operações dos controlos frontais do VesselView 703

**Ecrã tátil:** O ecrã no VesselView 703 tem inúmeros sítios que são sensíveis ao toque e funcionam com um toque ou deslizando o dedo no sentido vertical ou horizontal.

**Páginas/tecla iniciar** - premir para abrir a página Home (inicial) e aceder à seleção de página e às opções de definições.

**Tecla volante** - botão configurável pelo utilizador, consultar Manual do Operador. Predefinição sem piloto automático no sistema: Ao premir de forma breve, poderá alternar entre painéis com o ecrã dividido. Ao premir de forma prolongada, poderá aumentar o painel ativo com o ecrã dividido. Predefinição com piloto automático no sistema: Ao premir de forma breve, poderá abrir o controlo do piloto automático e colocar o piloto automático em modo de standby (pausa). Ao premir de forma prolongada, poderá alternar entre painéis com o ecrã dividido.

**Tecla menu** - premir para visualizar o menu do painel ativo.

**Botão rotativo** - rodar para aumentar/diminuir o tamanho da imagem ou navegar pelo menu, premir para selecionar uma opção.

**Tecla Enter** - premir para selecionar uma opção ou gravar definições.

**Tecla Sair** - premir para sair de uma caixa de diálogo, regressar ao nível de menu anterior e retirar o cursor do painel.

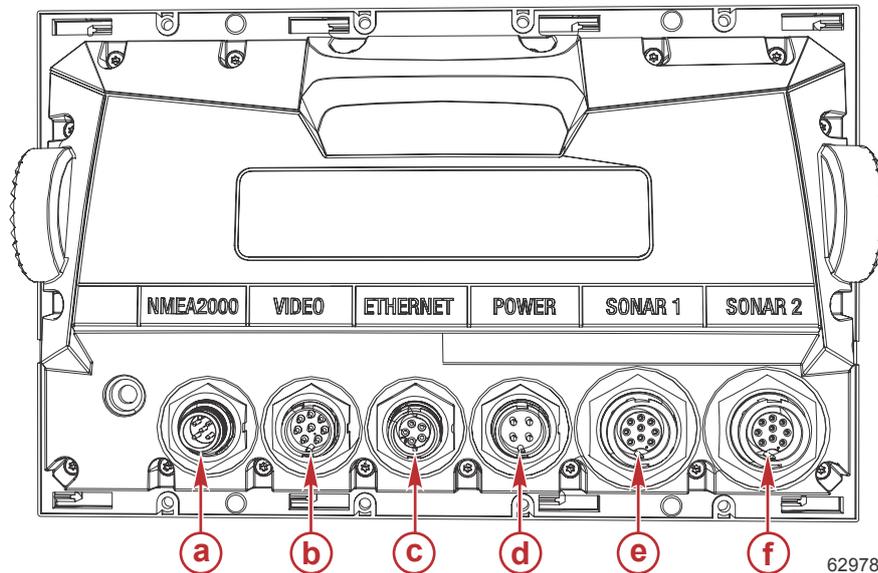
**Teclas MOB (homem ao mar)** - premir simultaneamente as teclas **Enter** e **Sair** para criar um MOB (homem ao mar) na posição da embarcação.

**Teclas de setas** - premir para ativar o cursor ou mover o cursor. Operação do menu: premir para navegar pelos itens do menu e ajustar um valor.

**Tecla Marcar** - premir para colocar um ponto de referência na posição da embarcação ou na posição do cursor com o cursor ativo.

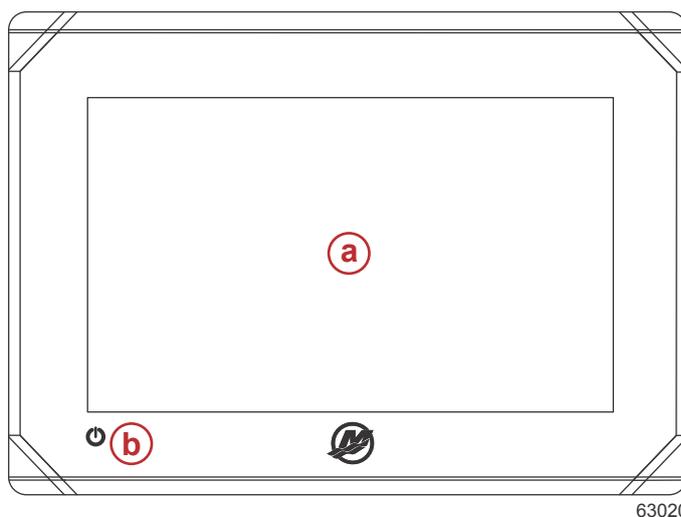
**Tecla para ligar/desligar** - premir e manter pressionada para ligar/desligar a unidade. Premir uma vez para apresentar a caixa de diálogo de comando do sistema. Premir múltiplas vezes para alternar entre 3 níveis padrão de luminosidade.

### Ligações do painel posterior do VesselView 703



Item	Função	Descrição
a	NMEA 2000	Conecta-se à rede NMEA 2K
b	Entrada de vídeo	Fornece entrada para fontes de vídeo, tais como câmaras e porta NMEA 0183
c	Ethernet	Ligação a módulos de rede de elevada largura de banda
d	Potência	Fornece a conexão de alimentação
e	Sonar 1	Para CHIRP de canal único, tradicional de 50/200 kHz ou transdutor HDI
f	Sonar 2	Para CHIRP de canal único, tradicional de 50/200 kHz, transdutor de TotalScan, StructureScan ou ForwardScan

### Controlos frontais do VesselView 903



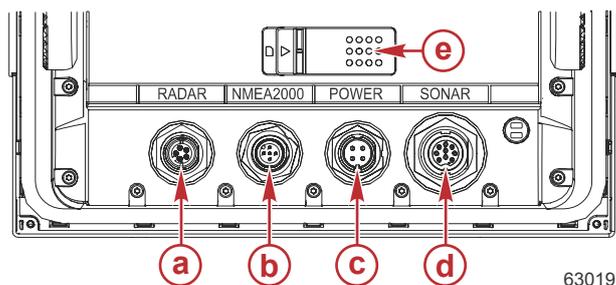
- a - Ecrã tátil
- b - Botão para ligar/desligar

### Operações dos controlos frontais do VesselView 903

**Ecrã tátil** - permite a navegação tátil dos ecrãs dos dados da embarcação.

**Botão para ligar/desligar** - premir e manter pressionado para ligar/desligar a unidade. Premir uma vez para aparecer a caixa de diálogo de comando do sistema.

## Ligações do painel posterior do VesselView 903



Item	Função	Descrição
a	Radar/Ethernet	Liga ao sinal de radar ou ligação Ethernet da embarcação
b	NMEA 2000	Liga à rede NMEA 2000
c	Potência	Fornece a conexão de alimentação
d	Sonar	Captura de imagens CHIRP, Broadband, DownScan e SideScan (dependendo do transdutor)
e	Porta do cartão micro SD	Oferece duas ranhuras para cartão para carregar gráficos e atualizações de software

## Visão geral do VesselView Link

O VesselView Link integra o sistema de dados e de controle SmartCraft de um barco acionado com instrumentos específicos Simrad e Lowrance da Mercury, fornecendo uma interface de usuário do Mercury VesselView totalmente funcional nos monitores dessas unidades. Disponível como uma interface monomotor ou multimotor (dois a quatro motores), o Mercury VesselView Link se instala facilmente sob o painel do barco. Ele é projetado para trabalhar com os seguintes instrumentos:

### Monitores VesselView da Mercury

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

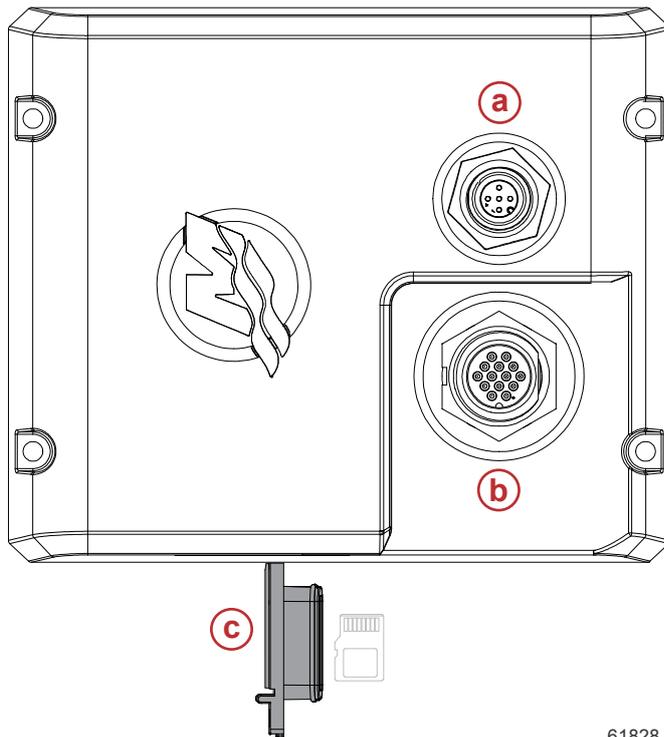
### Monitores compatíveis Simrad

- NSS evo2 e evo3
- NSO evo2
- GO XSE

### Monitores compatíveis Lowrance

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

## Ligações do VesselView Link



- a** - Conexão do NMEA 2K
- b** - Conexão do SmartCraft/de alimentação
- c** - Porta para cartão micro SD

61828

## Manutenção do dispositivo

**IMPORTANTE:** Recomenda-se que a proteção solar fornecida em plástico claro seja instalada para proteção quando a unidade não estiver em serviço.

### Limpeza da tela do monitor

A limpeza de rotina da tela do monitor é recomendada para impedir o acúmulo de sal e outros detritos do ambiente. O sal cristalizado pode arranhar o revestimento do monitor ao usar um pano seco ou úmido. Certifique-se de que o pano tenha uma quantidade suficiente de água doce para dissolver e remover os depósitos de sal. Não aplique pressão em excesso na tela durante a limpeza.

Quando as marcas de água não puderem ser removidas com o pano, misture uma solução 50/50 de água morna e álcool isopropílico para limpar a tela. Não use acetona, álcool mineral, solventes tipo terebintina ou produtos de limpeza à base de amônia. O uso de solventes fortes ou detergentes pode danificar o revestimento antirreflexo, os plásticos ou as teclas de borracha.

Recomenda-se que a proteção solar seja instalada quando a unidade não estiver em uso para evitar danos por raios UV na guarnição plástica e nas teclas de borracha.

### Limpeza da porta média

A área da porta média deve ser limpa regularmente para se impedir o acúmulo do sal cristalizado e outros detritos.

Notas:

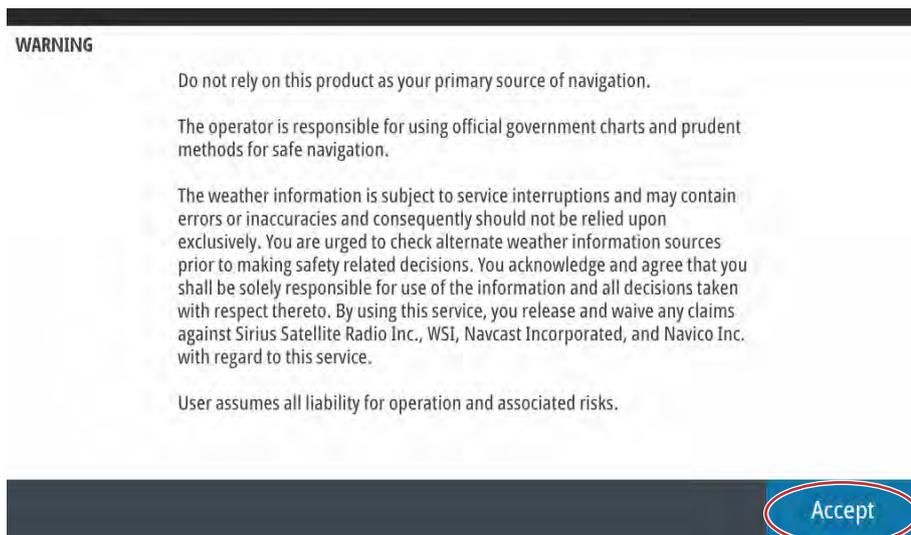
# Seção 2 - Ecrãs iniciais e Assistente de Configuração

## Índice

Tela de Consulta para Inicialização do VesselView.....	16	Configuração da velocidade .....	25
Tela inicial.....	16	Configuração do sistema Active Trim .....	25
Assistente de configuração.....	17	Conclusão do assistente de configuração .....	27
Importar Configuração .....	19	Criar Capturas de tela.....	28
Configuração do Motor .....	19	Configuração da origem de dados.....	31
Configuração do Mostrador .....	21	Fontes de Dados .....	31
Configuração do Dispositivo .....	21	Ampliação das Telas de Dados.....	32
Configuração das unidades .....	22	Barra de Instrumento.....	34
Configuração do Tanque .....	22	Seleção de dados do motor.....	35

## Tela de Consulta para Inicialização do VesselView

Quando o VesselView for iniciado, uma tela de advertência aparece e avisa ao operador para não considerar o produto como uma fonte primária de navegação e que o usuário assume toda a responsabilidade pela operação e pelos riscos correspondentes.



61413

## Tela inicial

Quando a chave de ignição é ligada, aparece uma tela de abertura de inicialização da Mercury. O logotipo da Mercury aparecerá no centro da tela. O logotipo permanecerá durante o processo de inicialização. Não tente acelerar a unidade pressionando botões durante a fase de inicialização. Os conjuntos de alimentação com controle de emissões mostrarão um ícone de motor no canto inferior esquerdo da tela.



61484

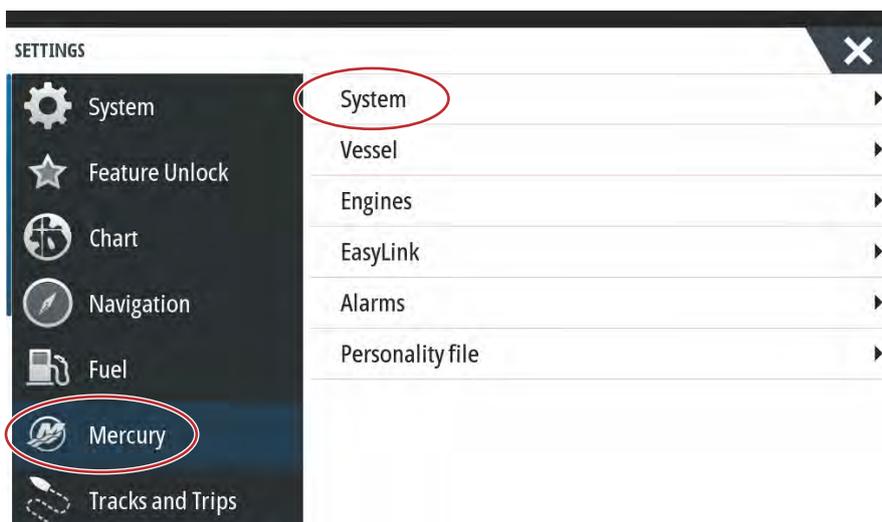
## Assistente de configuração

O Assistente de configuração do VesselView orienta-o passo a passo na configuração do VesselView. É possível aceder ao Assistente de configuração a qualquer momento através do menu **Settings (Definições)**. Abra a janela dos **System Controls (Comandos do sistema)**. É possível aceder à janela do **System Controls (Comandos do sistema)** ao deslizar o dedo a partir do cimo da unidade no ecrã. Selecione o mosaico **Settings (Configurações)**.



61504

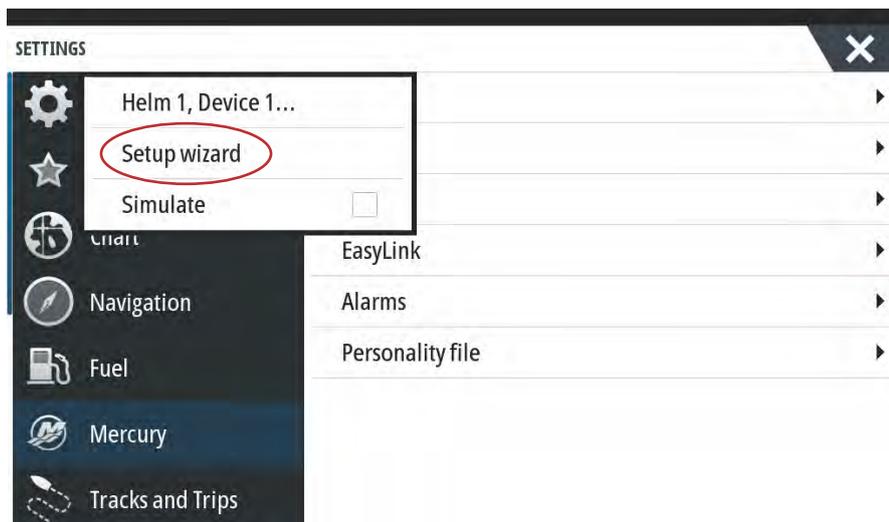
Selecione a opção **Mercury** no lado esquerdo do ecrã. Selecione a opção **System (sistema)**.



61505

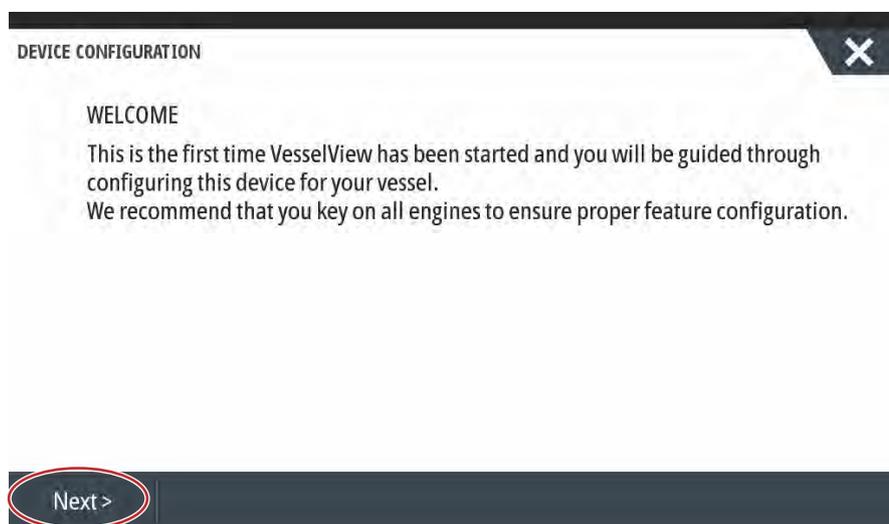
## Seção 2 - Ecrãs iniciais e Assistente de Configuração

No menu **System (sistema)**, selecione a opção **Setup Wizard (assistente de configuração)**.



61506

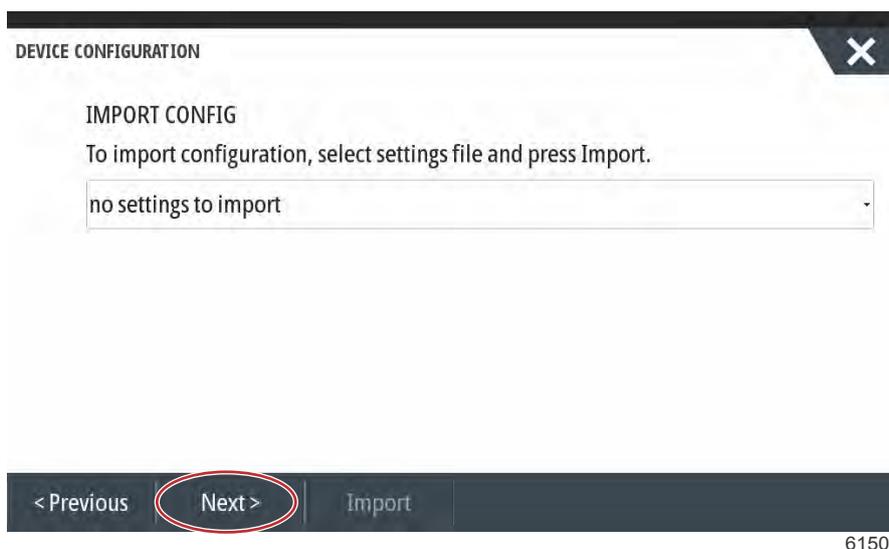
No ecrã de BOAS-VINDAS de configuração do dispositivo, selecione **Next (Seguinte)** para iniciar o Assistente de configuração.



61507

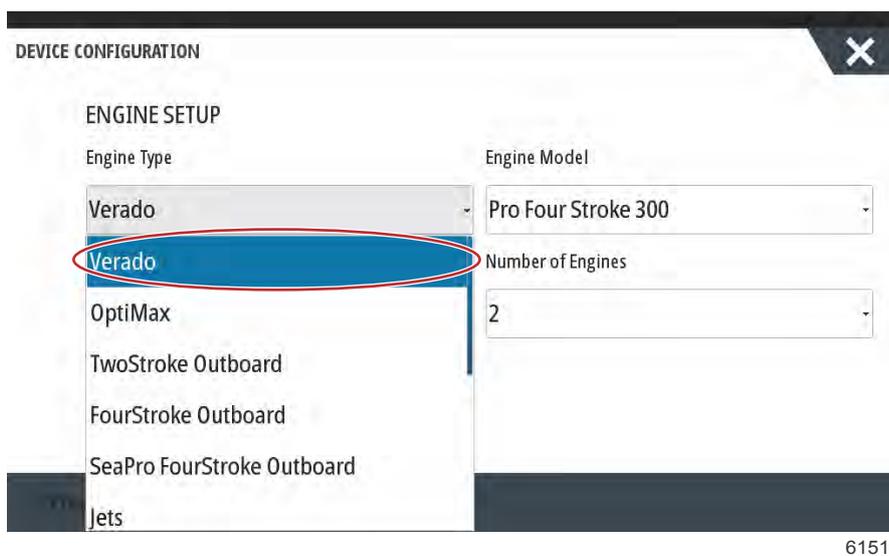
## Importar Configuração

Para importar uma configuração existente do barco, insira um cartão micro SD FAT ou FAT 32 com o arquivo de configuração e selecione esse arquivo no menu suspenso. Se não houver nenhum arquivo de importação, selecione em Avançar para continuar.



## Configuração do Motor

1. No ecrã **Engine Setup (Definições do motor)**, utilize o botão rotativo ou toque nos campos do menu para selecionar a opção correta.
2. Preencha as seleções no ecrã **Engine Setup (Definições do motor)**.

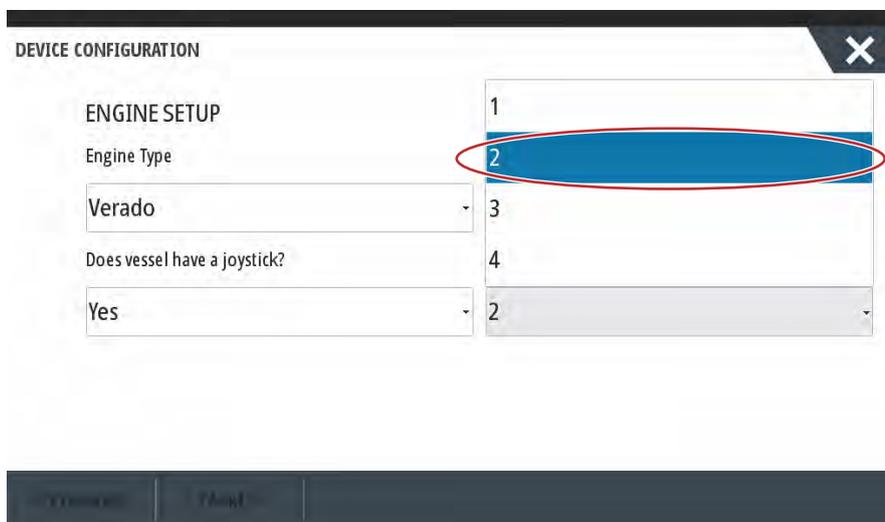


Seleção da família do motor



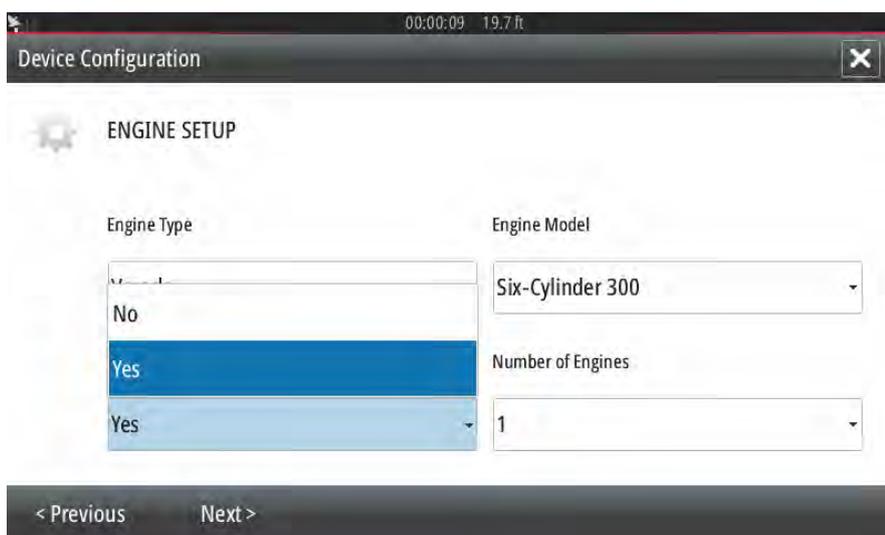
61512

### Seleção do modelo do motor



61517

### Número de motores



61514

### Seleção do joystick

3. Quando terminar de selecionar, selecione **Next (Seguinte)** para continuar.

## Configuração do Mostrador

Dependendo do número de motores indicado no ecrã **Engine Setup (Definições do motor)**, selecione os motores a serem apresentados nesta unidade VesselView. Podem ser selecionados até quatro motores. Selecione **Nex (Seguinte)** para continuar.

The screenshot shows a 'DEVICE CONFIGURATION' window with a close button (X) in the top right corner. The main heading is 'DISPLAY SETUP' with the instruction 'Select which engines to show on this display.' Below this, there are two checked checkboxes: 'Port' and 'Stbd'. Both checkboxes are circled in red. At the bottom of the window, there are two buttons: '< Previous' and 'Next >'. The number '61522' is located at the bottom right of the screenshot area.

61522

## Configuração do Dispositivo

Na tela Configuração do dispositivo, use o botão giratório ou toque nos campos do menu para selecionar as opções corretas. Se estiver usando vários dispositivos VesselView, certifique-se de atribuir números exclusivos a cada unidade para evitar problemas com dados. Os números do leme devem coincidir com o local da unidade individual do VesselView. É comum tornar o leme 1 como principal e o leme 2 como secundário. Selecione Avançar para continuar.

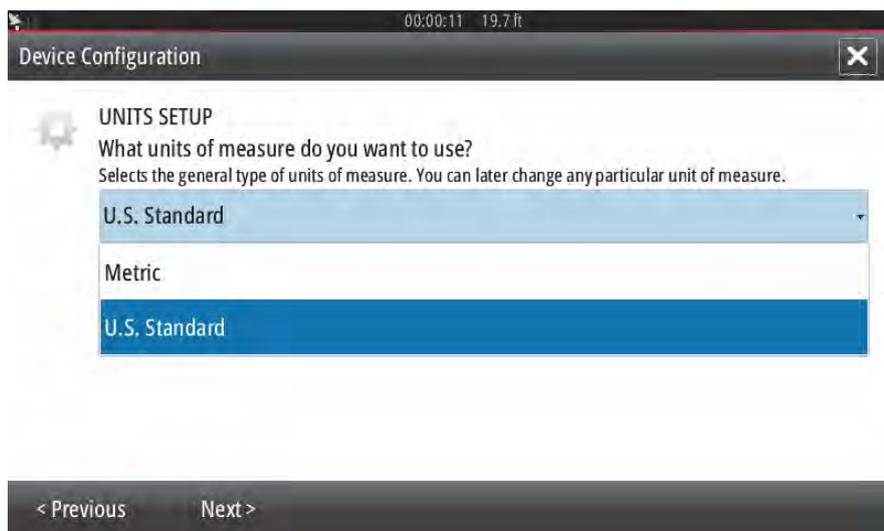
The screenshot shows a 'DEVICE CONFIGURATION' window with a close button (X) in the top right corner. The main heading is 'DEVICE SETUP'. There are two input fields: 'Unique VesselView ID:' and 'Helm ID:'. Both fields contain the number '1'. The '1' in the 'Unique VesselView ID:' field is circled in red and labeled with a red 'a'. The '1' in the 'Helm ID:' field is circled in red and labeled with a red 'b'. At the bottom of the window, there are two buttons: '< Previous' and 'Next >'. The number '61523' is located at the bottom right of the screenshot area.

- a** - Campo de identificação do VesselView
- b** - Campo de identificação do leme

61523

### Configuração das unidades

Selecione as unidades de medida com que o VesselView exibirá os dados na tela; velocidade, distância e volumes. Unidades específicas de medida podem ser alteradas posteriormente.



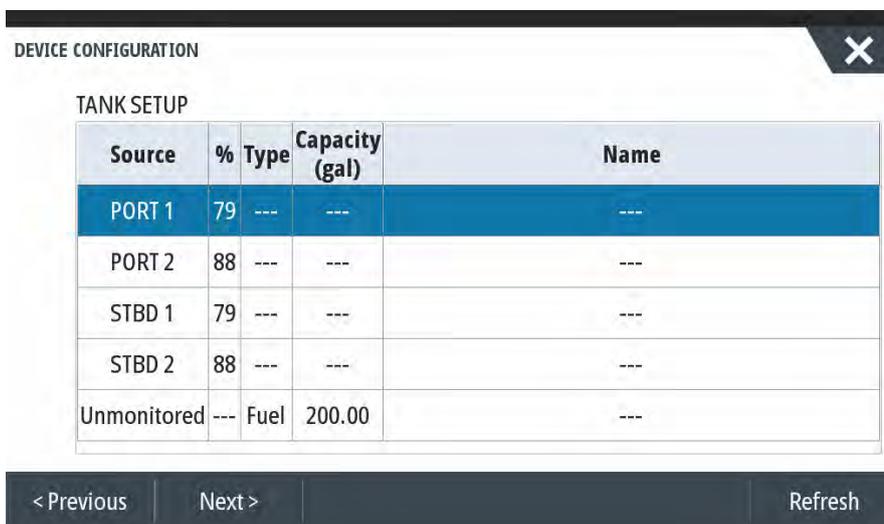
61521

### Configuração do Tanque

No ecrã de configuração do depósito, podem ser atribuídos o tipo de depósito, a capacidade e o nome do tanque. A coluna de "%" mostrará o volume real do depósito. Ao selecionar o botão atualizar, este irá consultar os sensores do depósito e atualizar as leituras.

Um depósito não monitorizado é um depósito que não tem um sensor associado. O nível de combustível varia com base no cálculo do combustível utilizado nos motores.

Selecione a linha de tanque a ser personalizada.



61524

Os tipos de depósito incluem: combustível, óleo, água, águas residuais, águas com resíduos orgânicos e gerador. Ao selecionar "gerador" como tipo de depósito não irá acrescentar o volume do depósito gerador ao volume global dos depósitos de combustível de propulsão da embarcação.

DEVICE CONFIGURATION

STBD 1 TANK CONFIGURATION

Tank type  
None

Tank capacity (gallons)  
0000.00

Name  
STBD 1

Inverted sensor

OK Cancel

DEVICE CONFIGURATION

STBD 1 TANK CONFIGURATION

Tank type  
None

None

Fuel

Oil

Water

Gray

Black

Live well

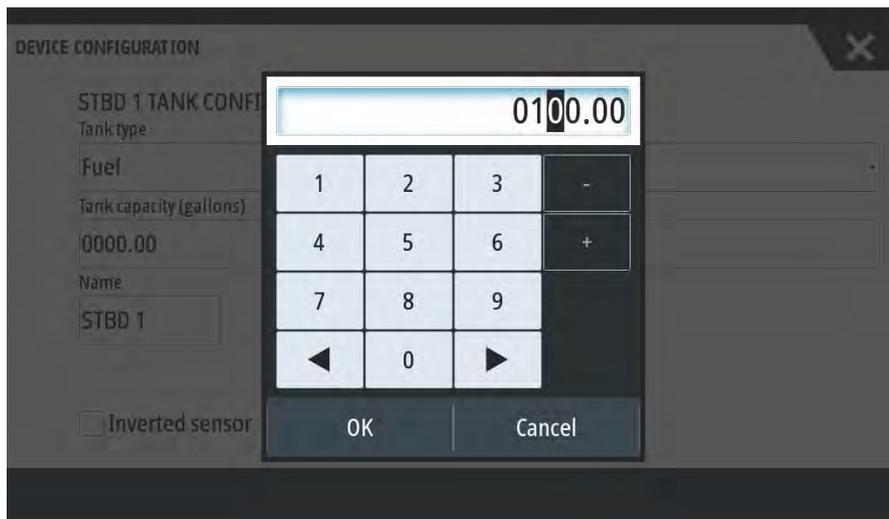
61525

**Selecione o tipo de tanque**

Utilize o teclado virtual do ecrã para introduzir a capacidade. Quando terminar de introduzir os dados da capacidade do depósito, selecione **OK** para encerrar o teclado virtual.

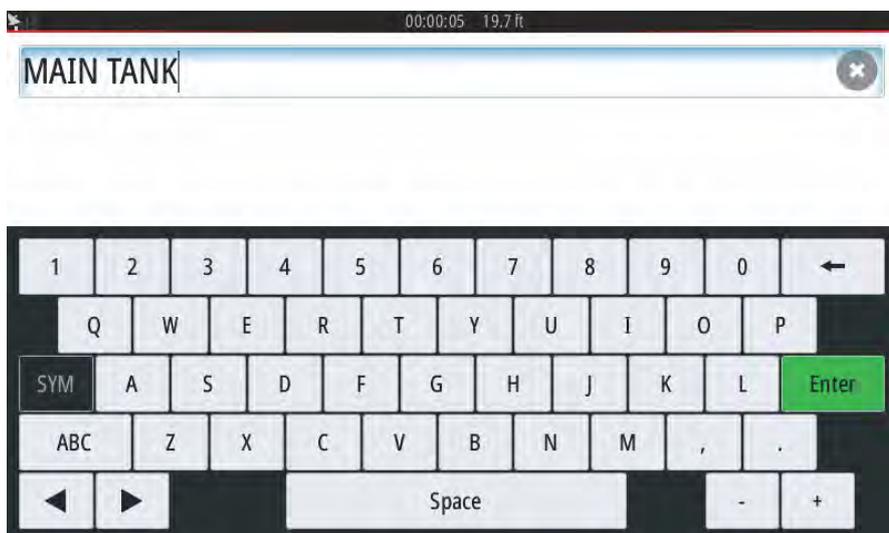
## Seção 2 - Ecrãs iniciais e Assistente de Configuração

O VesselView dá ao operador a possibilidade de inverter o valor do volume dos depósitos monitorizados. Esta opção encontra-se disponível para incluir alguns dados de transmissores de depósitos que transmitem dados diferentes dos transmissores produzidos para serem utilizados na América do Norte.



61526

A posição do tanque preencherá o campo Nome. Para alterar o nome do tanque, selecione o campo e use o teclado da tela para personalizar o nome do tanque.

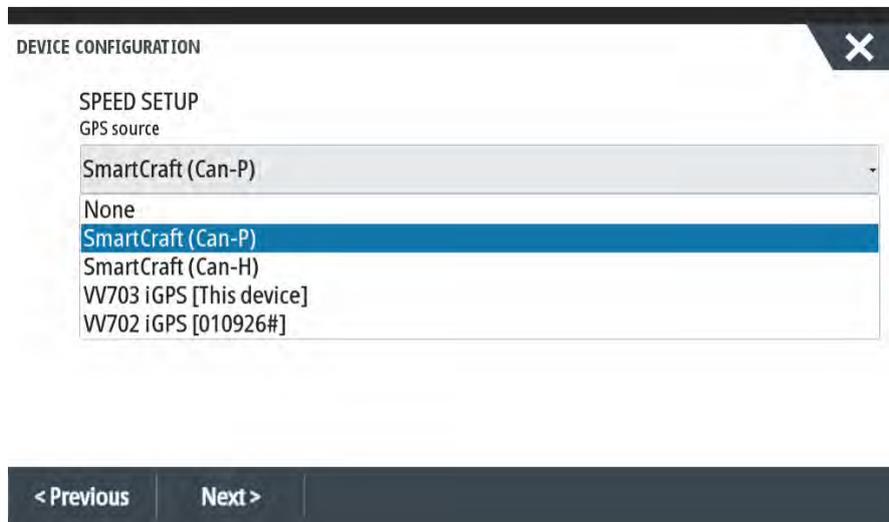


61528

Após introduzir o nome do depósito, selecione **Enter** no teclado para continuar para a linha de depósitos seguinte no ecrã Configuração de depósitos. Uma vez introduzidos todos os dados personalizados do depósito, selecione o botão **Refresh (Atualizar)** no canto inferior. Verifique com precisão todos os campos de dados e selecione **Next (seguinte)** para continuar o Assistente de configuração.

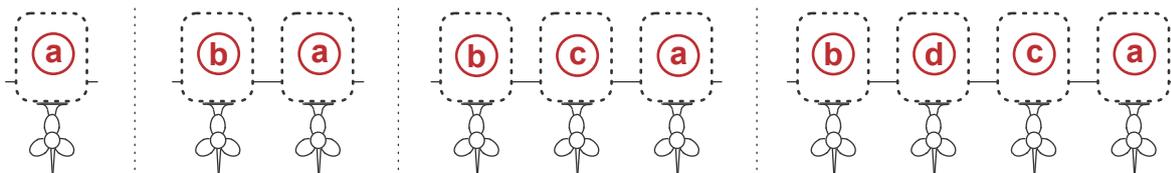
## Configuração da velocidade

Nos menus Speed Setup (Configuração de Velocidade), existem três opções para determinar como o VesselView irá obter as informações de velocidade. Se a embarcação estiver equipada com um GPS, o menu de lista pendente permitirá a seleção de dispositivos disponíveis. Se a embarcação estiver equipada com um sensor piloto, esta opção será selecionada. Se a embarcação estiver equipada com uma roda de pás, nesse caso será exibida uma opção para selecionar. Após ter selecionado a fonte da velocidade, selecione **Next (seguinte)** para continuar.



61529

A seleção de fonte do pitot e roda de pás é mostrada na ilustração a seguir. Selecione a unidade de motor ou de acionamento que transmite os dados de velocidade ao VesselView.



60056

- a** - PCM0 = estibordo externo
- b** - PCM1 = bombordo externo
- c** - PCM2 = estibordo interno ou central
- d** - PCM3 = bombordo interno

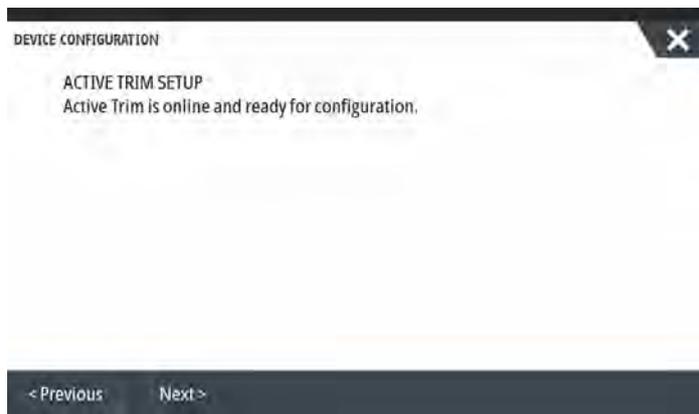
## Configuração do sistema Active Trim

O Setup Wizard (Assistente de configuração) conduzirá o operador até às definições e configurações do Active Trim. Siga as instruções no ecrã para cada um dos passos.



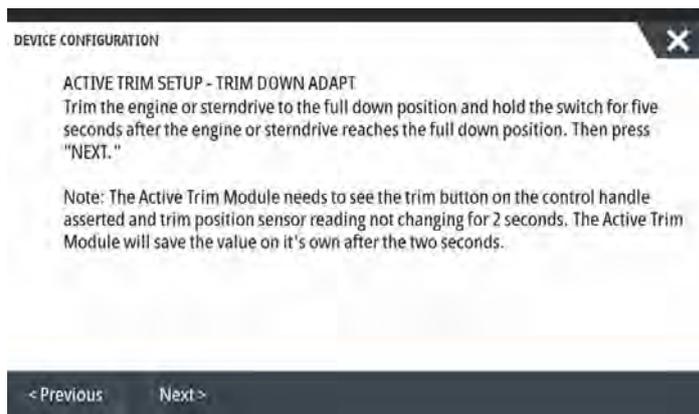
64007

**Selecionar a função do Active Trim**



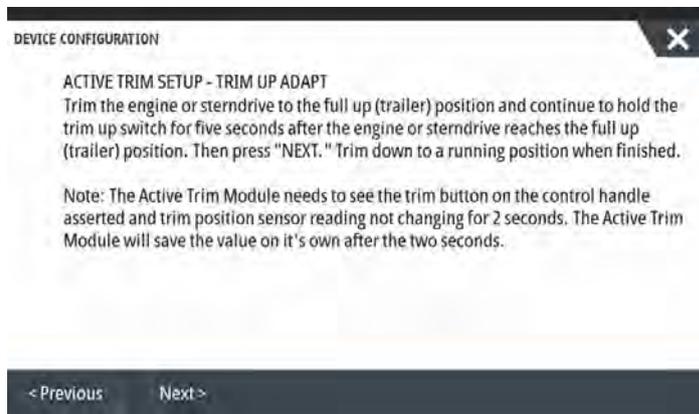
64008

### Ecrã de ativação do Active Trim



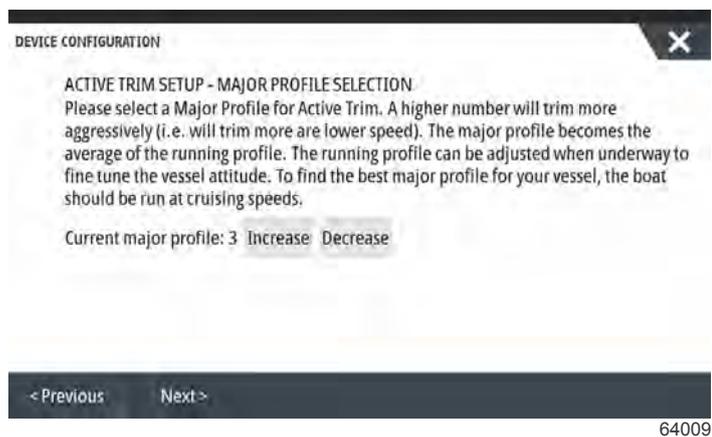
64010

### Trim down adapt screen (ecrã de adaptação de trim para baixo)



64011

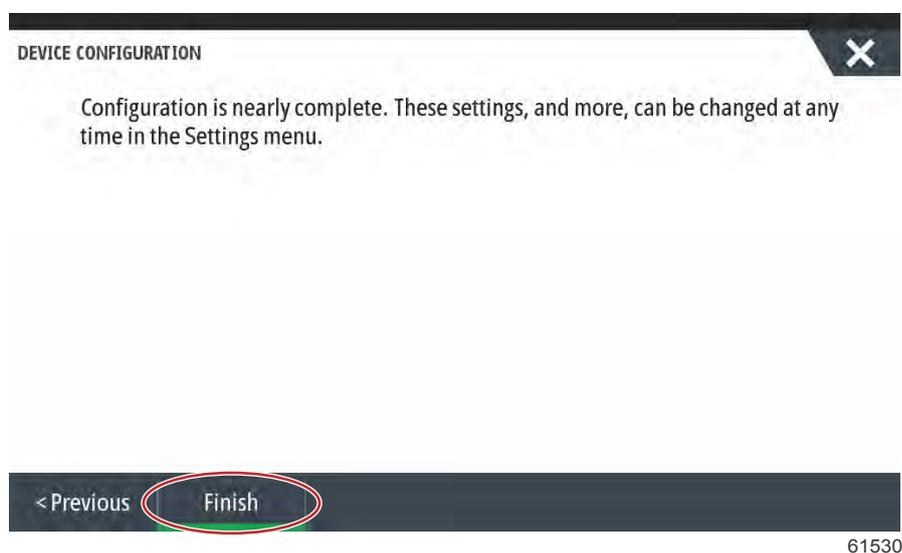
### Trim up adapt screen (ecrã de adaptação de trim para cima)



Major profile selection screen (ecrã de seleção do perfil principal)

## Conclusão do assistente de configuração

Selecione **Finish (terminar)** para concluir o Setup wizard (assistente de configuração) no VesselView. Não desligue a unidade até o ecrã Finish (terminar) ter sido substituído pelo ecrã de atividade da embarcação.



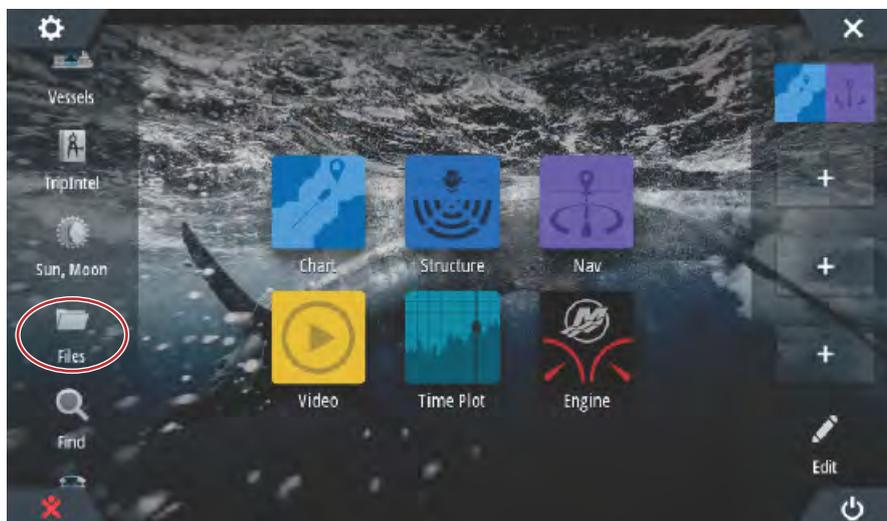
## Criar Capturas de tela

O VesselView tem a capacidade de captar ecrãs completos e guardá-los para os descarregar para um cartão SD. Para as capturas de ecrã do VesselView 502 e 903, ligue a opção **Screen Capture (captura de ecrã)** no menu **Settings>System (Configurações>Sistema)**. Clique duas vezes na extremidade superior da área do ecrã para ativar uma captura de ecrã. Para efetuar capturas de ecrã a partir do VesselView 702 e 703, prima o botão **Power (ligar/desligar)** e o botão **Home (inicial)** em simultâneo. No VesselView 502, as capturas de ecrã podem ser efetuadas clicando duas vezes na barra de cabeçalho de uma caixa de diálogo aberta, ou clicando duas vezes na barra de cabeçalho do ecrã se nenhuma caixa de diálogo estiver aberta. Aparecerá um separador de notificações na parte inferior do ecrã, com o número de imagem da captura de ecrã. Este separador de notificações não aparecerá no ecrã capturado.



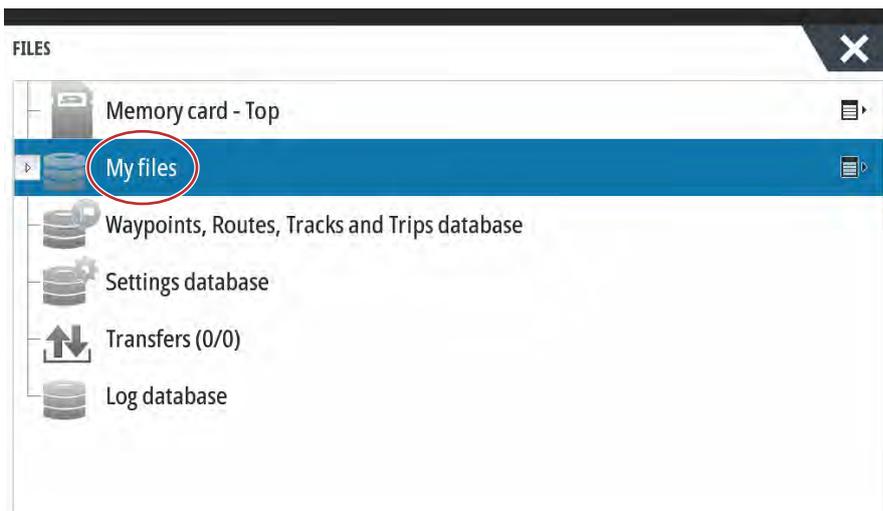
61472

O VesselView tem uma capacidade de memória interna para capturas de ecrã. Recomenda-se que sejam efetuadas cópias de segurança dos ficheiros, tais como capturas de ecrã, pontos de referência, percursos e rotas, num cartão SD ou noutro dispositivo de armazenamento externo, e que a memória interna se mantenha livre, tanto quanto possível. Por predefinição, todas as capturas de ecrã são armazenadas numa pasta de captura de ecrã nos Meus ficheiros. É possível aceder à pasta Os meus ficheiros, tocando com o dedo na parte superior da unidade e deslizando pelo ecrã para aparecerem as opções do lado esquerdo. Seleccione os ficheiros.

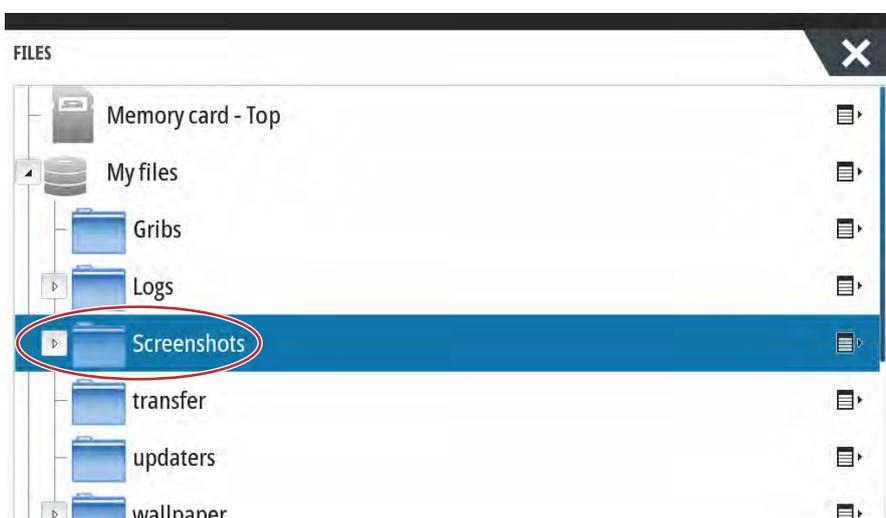


61473

Abra a pasta Meus arquivos e navegue até a pasta Capturas de tela. Na pasta Capturas de tela, todas as imagens que foram capturadas serão exibidas. Instantâneos podem ser copiados no cartão SD para transferência para um computador ou dispositivo móvel.

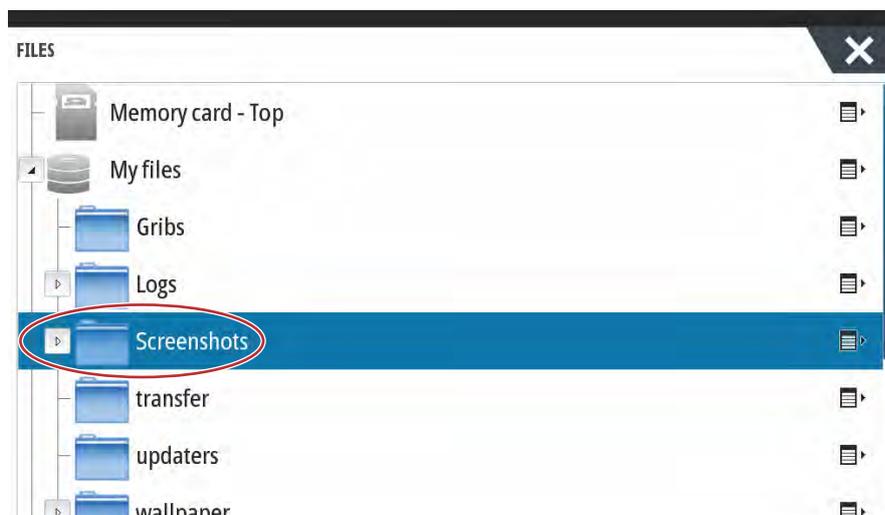


61474



61475

É possível aceder a capturas de ecrã individuais, selecionando-as. É possível aceder a todas as capturas de ecrã em simultâneo através do ícone **Details (detalhes)** no lado direito da janela de ficheiros. Ao selecionar este ícone consegue visualizar os detalhes das capturas de ecrã, e copiar ou apagar todas as capturas de ecrã.

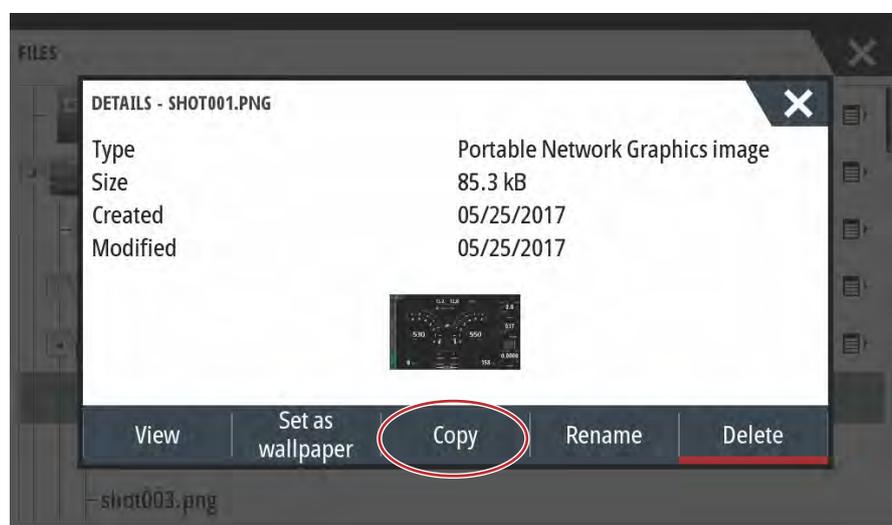


61475



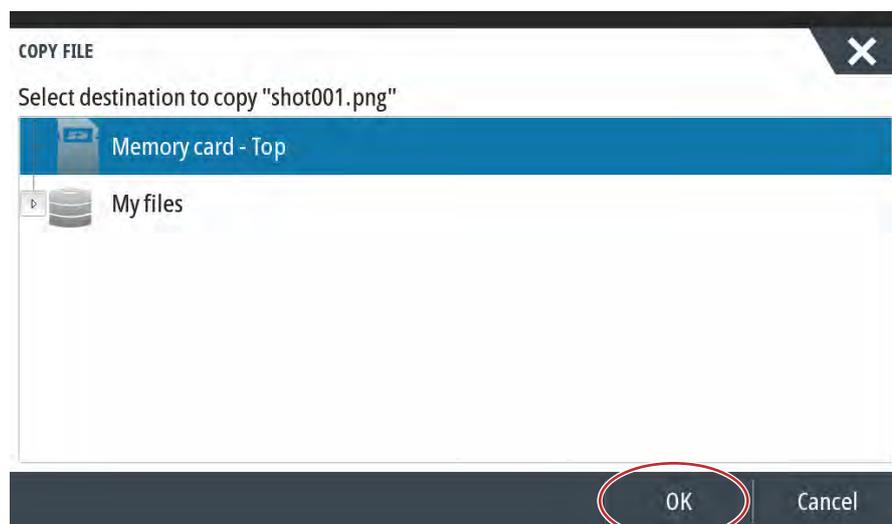
61477

Se uma captura de tela individual for selecionada, uma janela será exibida com opções para Visualizar, Definir como papel de parede, Copiar, Renomear ou Excluir. Selecione Copiar para baixar a imagem do VesselView.



61479

Com um cartão SD carregado no VesselView, selecione Cartão de memória como o destino para o arquivo e selecione OK. Feche a janela, selecionando o X no canto superior direito. Isto irá levá-lo de volta para a pasta Capturas de tela. Para baixar imagens adicionais, siga este procedimento.



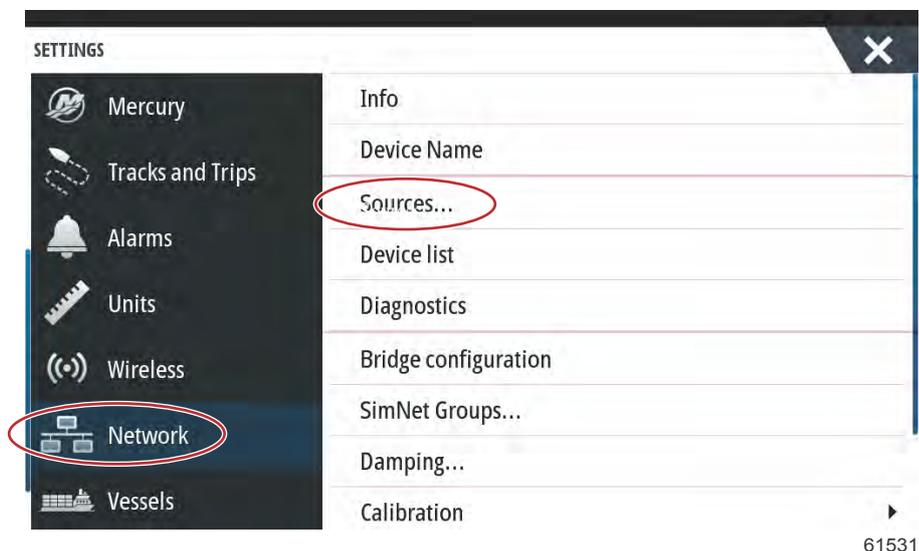
61480

## Configuração da origem de dados

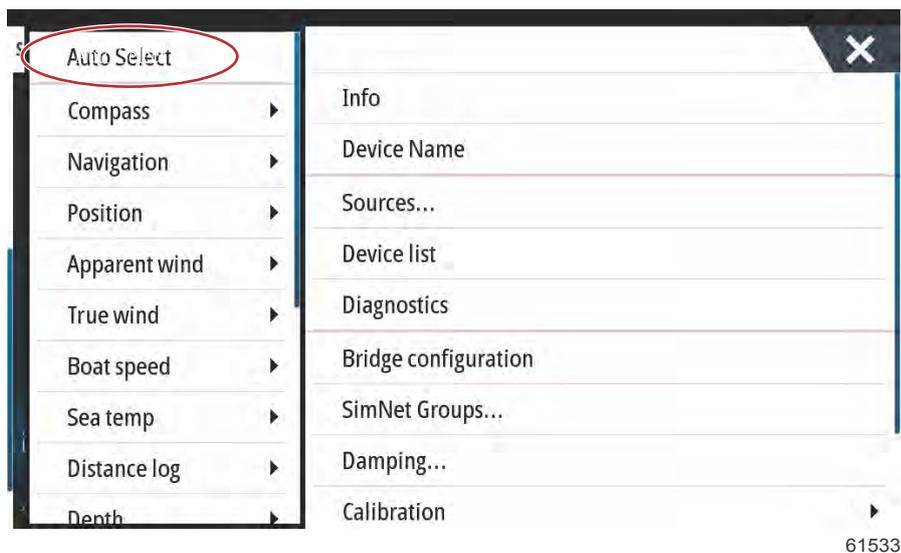
### Fontes de Dados

Para configurar as fontes de dados, selecione a guia PÁGINA INICIAL na parte superior da tela.

Ligue todos os produtos e todos os motores para garantir que todas as origens de geração de dados possam ser detectadas. Abra a janela Controles do Sistema. A janela de Controles do Sistema pode ser aberta deslizando a partir da parte superior da unidade na tela. Selecione o bloco Configurações. Selecione a opção Rede no lado esquerdo da tela. Selecionar Fontes...

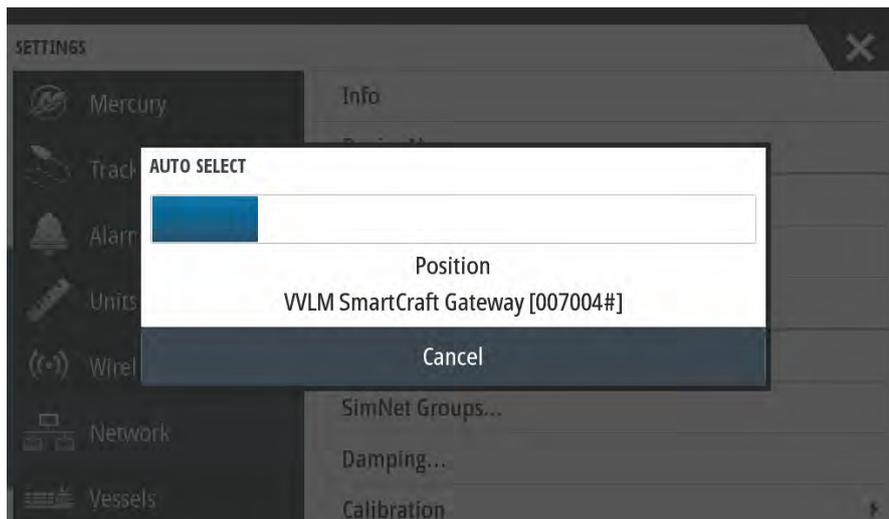


O VesselView exibirá diversas fontes de dispositivos de produção de dados. Para uma consulta geral de todos os dispositivos detectáveis no barco, selecione a opção Seleção Automática na parte superior da lista.



## Seção 2 - Ecrãs iniciais e Assistente de Configuração

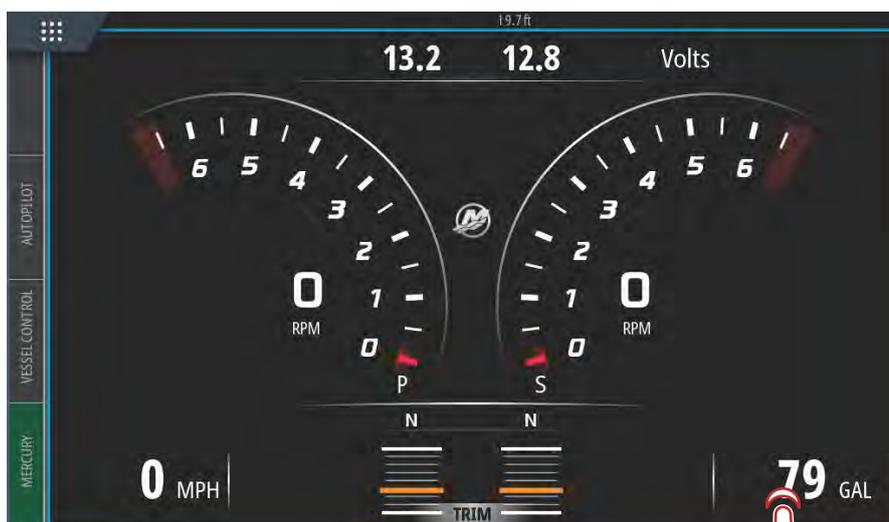
A seleção automática pesquisará a rede e elaborará uma lista de todos os dispositivos detectados durante o processo de seleção automática. Quando a barra de progresso é concluída, o menu Configurações pode ser fechado selecionando o X no canto superior direito da tela.



61534

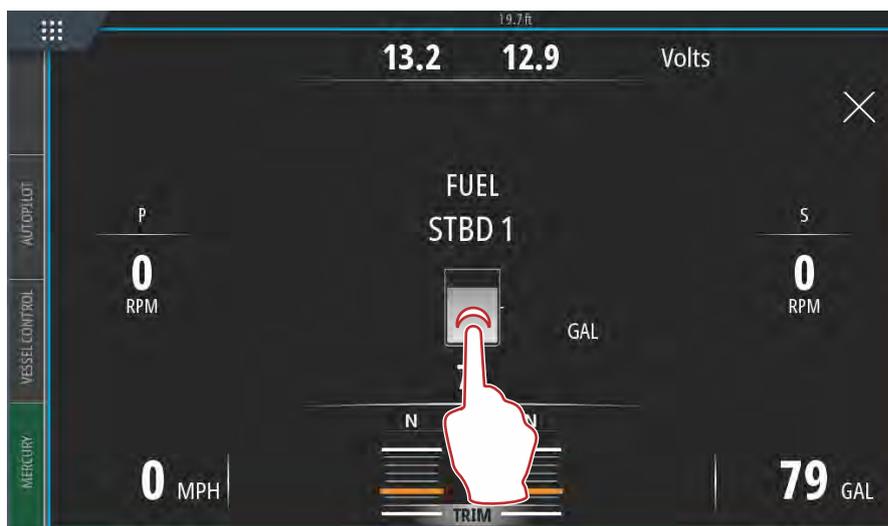
## Ampliação das Telas de Dados

Para ampliar qualquer um dos campos de dados na tela principal do VesselView, selecione o campo.



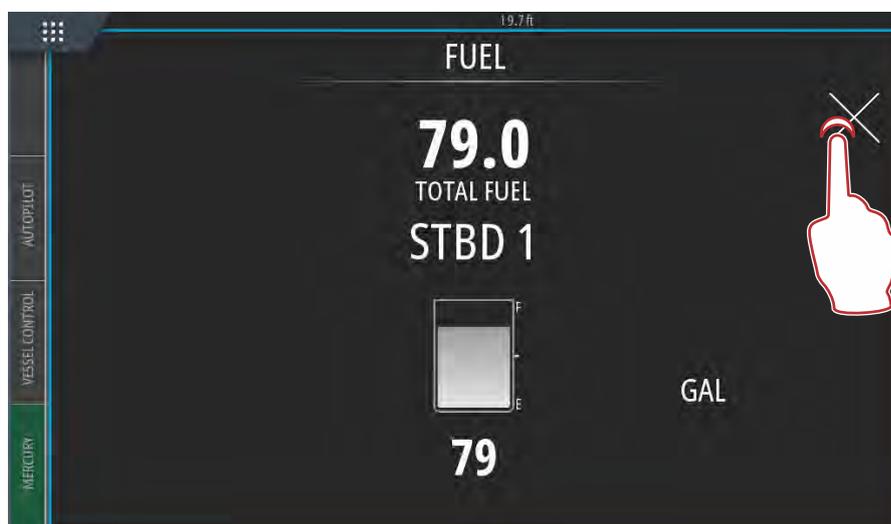
61725

Isso exibirá os dados em tamanho médio na tela.



61726

Selecionar o campo de informação de dados mais uma vez irá exibir os dados selecionados em tela cheia. Isto pode ser útil para a visualização da tela de uma distância maior, tal como a navegação de uma posição com joystick auxiliar. Selecionar o X retornará o VesselView para a tela principal de navegação.



61727

### Barra de Instrumento

Para ativar a Barra de instrumento, deslize da parte superior da tela para a parte superior da área da tela. Isto irá abrir a janela de Controles do Sistema. Selecione o bloco da Barra de instrumento para ativar a Barra de instrumento.



61482

A Instrument bar (barra de instrumento) encontra-se no lado direito do monitor. Contém texto e dados numéricos em vários mosaicos. Cada mosaico na Instrument bar (barra de instrumento) pode ser alterado pelo operador. Existem igualmente opções de estilo de vida náutica que irão alimentar os mosaicos de dados com informações úteis para o seu tipo de navegação.

Pode configurar a Instrument bar (barra de instrumento) para apresentar uma ou duas barras. Se especificar para apresentar duas barras, pode configurá-la para alternar as barras automaticamente, selecionando a caixa de **Animate (animação)**. Também é possível selecionar o período de tempo de exibição dos dados da barra.



61731

Utilize o menu para selecionar uma atividade predefinida para uma ou ambas as barras. Quando uma barra de atividade é selecionada, os manómetros de instrumentos predefinidos são apresentados na barra.

**NOTA:** *Limita-se a desligar a barra de instrumento para a página atual.*

#### Ligar/desligar a barra de instrumento

1. Ative a barra de instrumento, selecionando-a.
2. Selecione o botão **MENU** para abrir o menu.
3. Selecione **Bar 1 (barra 1)** ou **Bar 2 (barra 2)** e, a seguir, uma barra de atividade predefinida.

#### Edite o conteúdo da barra de instrumento

1. Ative a barra de instrumento, selecionando-a.
2. Selecione o botão **MENU** para abrir o menu.
3. Selecione **Edit (editar)** para alterar um manómetro de instrumento seguido pelo manómetro que pretende alterar.
4. Selecione o conteúdo que pretende exibir a partir da caixa de diálogo **Choose Data (escolher dados)**.

5. Selecione Menu e, a seguir, **Finish editing (concluir a edição)** para guardar as alterações.

## Seleção de dados do motor

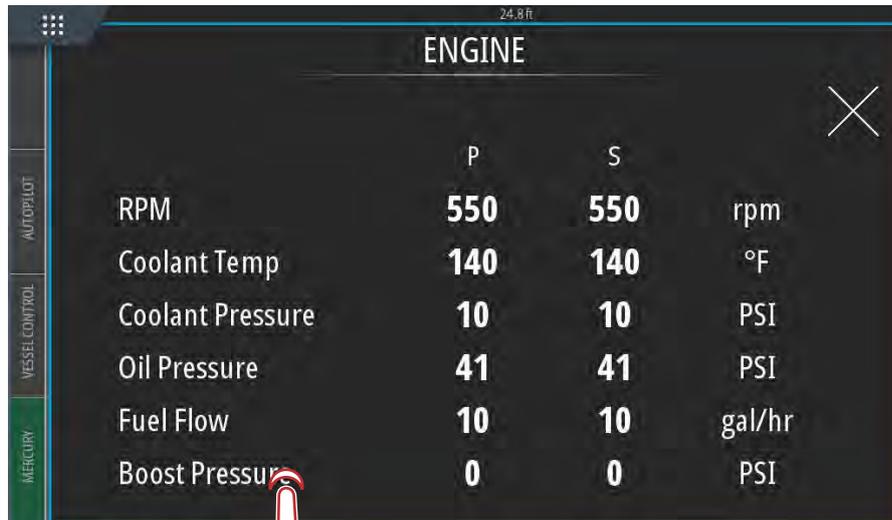
O VesselView tem uma função de seleção de dados do motor à qual se pode aceder, ao tocar e manter premido o logótipo "M" no centro do ecrã.



63925

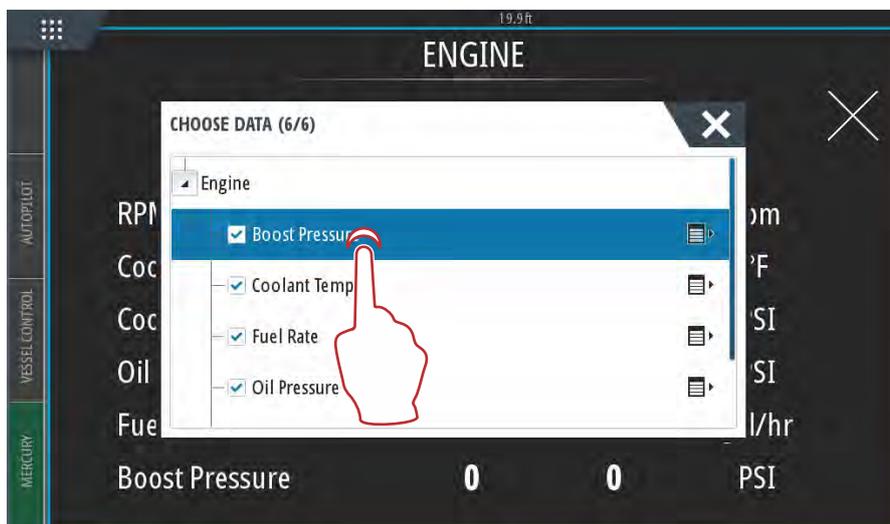
Localização do logótipo "M"

O VesselView apresenta um ecrã de todos os parâmetros do motor que se encontram assinalados ou ativos no monitor. Ao tocar e manter premida qualquer uma das linhas de dados do motor apresentadas, fará aparecer o menu do ficheiro dos itens de dados disponíveis do motor. O operador pode ligar ou desligar os dados, selecionando a entrada. Uma caixa assinalada indica que os dados serão apresentados e uma caixa não assinalada eliminará esses dados dos dados apresentados no VesselView.



63925

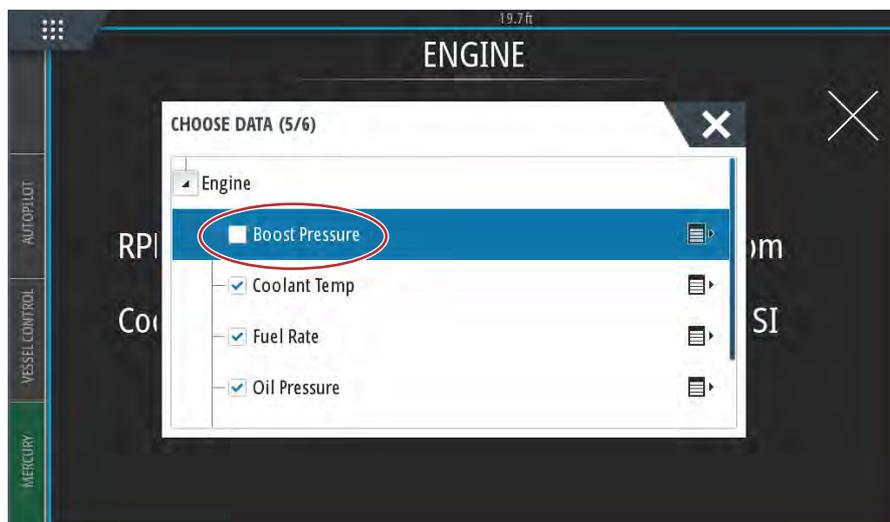
Selecionar um item de dados do motor



63927

**Tocar para ligar ou desligar um item**

Consoante a potência do motor da embarcação, como entrada durante o Setup Wizard (assistente de configuração), alguns itens podem não apresentar dados em tempo real porque o motor não utiliza nem transmite esses dados. Por exemplo: um motor a bordo diesel transmitirá uma pressão de aceleração por turbocompressor, enquanto um motor a gasolina MerCruiser não o fará porque não contém um turbocompressor.



63928

**Os itens não assinalados não apresentarão dados**

# Seção 3 - Características e operação

## Índice

Manutenção.....	38	Principais perfis de compensações de curvas ...	52
Manutenção programada do motor.....	38	Principais perfis de compensações de	
Modo Smart Tow.....	39	sobreposição de curvas .....	53
Smart Tow (Reboque inteligente).....	39	SkyHook.....	53
Características .....	39	Descrição geral.....	53
Desativar o Smart Tow .....	43	VesselView e o Joystick Design 2.....	54
Modo Cruise Control.....	43	Funções.....	54
Controle Cruise (Cruzeiro).....	43	SkyHook .....	54
Ativação do modo de controle de cruzeiro .....	43	Direção .....	55
Modo Troll Control.....	45	Acionamento do rumo automático .....	55
Controle de marcha lenta pesca.....	45	Rota .....	56
Active Trim.....	48	Funcionalidades Avançadas do SkyHook suportadas	
Requisitos.....	48	por dispositivos do VesselView .....	59
Introdução ao Active Trim.....	49	Funcionalidades avançadas.....	59
Como funciona .....	49	Ajuste da direção .....	59
GPS .....	50	BowHook .....	60
Operação em águas rasas .....	50	DriftHook .....	60
Posição de reboque e Active Trim .....	50	Adquirir as Funcionalidades Avançadas do	
Ajustes e Configuração.....	50	SkyHook .....	60
Notas de configuração .....	50	Ajuste da direção .....	60
Procedimento de configuração .....	50	DriftHook .....	61
Visão geral dos perfis de compensação.....	52	BowHook .....	62

## Manutenção

### Manutenção programada do motor

Se o lembrete de manutenção for detectado durante uma verificação do sistema, a guia Mercury no canto inferior esquerdo da tela será exibida na cor azul. Use o bom senso para proteger seu investimento e verifique o óleo do motor regularmente, de preferência antes de cada uso.

Quando o tempo para a manutenção programada estiver totalmente esgotado, uma pop-up de manutenção aparecerá após a varredura de inicialização. O operador pode fechar a pop-up, mas o lembrete aparecerá a cada tecla ativada do barco. A confirmação do lembrete de manutenção irá restabelecer o tempo de manutenção no VesselView. Para acessar as informações específicas sobre manutenção programada navegue até a mensagem de texto descritivo de manutenção usando as instruções a seguir. Os usuários podem visualizar a barra de manutenção a qualquer momento para ver o status de depleção. Isso pode ajudar na programação de agendamentos futuros com o revendedor, se a manutenção não for realizada pelo proprietário.

Selecione o separador Mercury no canto inferior esquerdo do ecrã.



61536

Selecione a opção **MORE (mais)**.



61536

Para visualizar o tempo restante antes da manutenção programada, selecione a opção **MAINTENANCE LIFE (tempo entre manutenções)**. Quanto mais a barra de progresso estiver a azul, mais depressa será necessário efetuar a manutenção programada.



Tempo entre manutenções

## Modo Smart Tow

### Smart Tow (Reboque inteligente)

O Smart Tow é um programa fácil de usar para gerenciar a aceleração do barco e metas de alvo de velocidade para puxar esquiadores, banana boats, ou equipamentos de esportes aquáticos de todas as variedades. O Smart Tow elimina a suposição dos problemas de aceleração como muitas falhas de tentativas, overshoot, desaceleração e alvos de velocidade constante. Selecione um perfil, selecione ativar e coloque a alavanca de controle em aceleração máxima, o Smart Tow fará o resto.

A tela do Smart Tow permite que você selecione, defina e modifique configurações dos recursos do Smart Tow. O ponto do gráfico de abertura fica animado quando o SmartTow está ativo e executando uma sequência de ativação. O ponto se moverá pelo caminho de ativação mostrando qual parte da sequência de ativação o sistema está executando.



61785

O SmartTow baseia-se na rotação do motor, a menos que o barco tenha um GPS instalado e conectado à rede de área de controle. Quando o barco tiver um GPS, é possível selecionar os alvos de velocidade ou de rotação do motor para as opções de controle do SmartTow. Também é possível criar perfis de lançamento personalizados.

### Características

O SmartTow utiliza a área de dados selecionada pelo usuário e a seção do rodapé para permitir o ajuste das configurações. Pressione ou deslize o dedo para se deslocar pelos campos das caixas de seleção. A seção do rodapé permite a habilitação ou desabilitação da opção SmartTow, salvar ou sair. Os itens localizados no rodapé da área de dados exigem que a seleção seja tocada ou que se use o botão giratório para destacar e aceitar.

### Seção 3 - Características e operação

O Smart Tow oferece cinco perfis de ativação predefinidos de fábrica ou o operador pode criar novos perfis personalizados de ativação. Os perfis personalizados são úteis quando há pessoas a bordo, com diferentes níveis de experiência com equipamentos de esportes aquáticos. O operador pode criar ativações mais agressivas para esquiadores experientes, bem como ativações mais suaves para crianças ou reboques infláveis.



63947



a - Lançar seleções de perfis

61786

Existem cinco campos de seleção dentro de um perfil. Use o botão giratório ou toque para alterar as seleções de perfil.

- Rotação e velocidade. O operador pode ajustar a rotação ou a velocidade selecionando a área da tela de dados.
- Ramp é o tempo que o barco vai demorar para chegar até o ponto de ajuste.
- Overshoot é o percentual sobre o ponto de ajuste que o barco vai atingir.

- Time é o período de tempo que o barco permanece acima da velocidade selecionada.



61787

**Cinco campos de seleção para criar um perfil**

Para criar um novo perfil, selecione Adicionar perfil.



61788

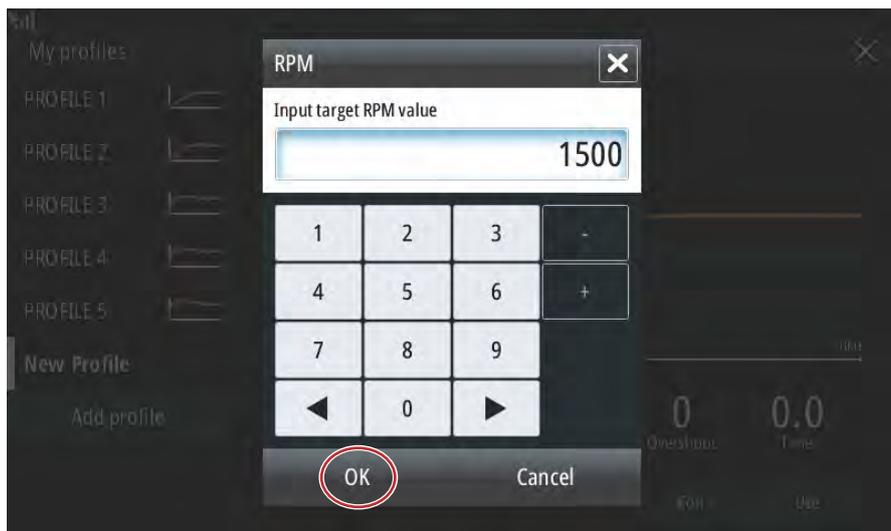
Usar o teclado na tela para dar um nome para o novo perfil de ativação.



61789

### Seção 3 - Características e operação

Na tela Novo Perfil, o operador pode editar cada um dos cinco campos de seleção. Depois que todas as seleções forem editadas, selecione o botão Usar para utilizar o novo perfil de ativação do Smart Tow.



61790



64508

#### Botão Use (utilizar)

Para ativar qualquer perfil de ativação do Smart Tow. Selecione a opção Ativar e coloque as alavancas do acelerador em avanço máximo. O Smart Tow cuidará do resto.



61791

## Desativar o Smart Tow

Para sair do Smart Tow, selecione Desativar. O VesselView transferirá o controle do acelerador de volta para o operador. Quando o Smart Tow estiver ativado, mover a alavanca do acelerador para qualquer ponto abaixo da meta de velocidade irá diminuir a velocidade do barco, mas a velocidade máxima do barco não vai aumentar além da meta de velocidade.



61792

## Modo Cruise Control

### Controle Cruise (Cruzeiro)

O recurso de cruzeiro permite que o operador selecione um ponto de ajuste e regule o valor de modo que o barco mantenha uma velocidade ou uma rotação específica do motor.

- O cruzeiro baseia-se na rotação, a menos que o barco tenha um GPS Mercury Marine incorporado na rede de área de controle.
- Se o barco tiver um GPS Mercury Marine, a configuração padrão é a velocidade do barco.
- O operador pode selecionar os pontos de ajuste de rotação ou os pontos de ajuste baseados na velocidade. O tipo de opção de cruzeiro pode ser alterado no menu Configurações.

**NOTA:** O controle de cruzeiro pode ser desabilitado colocando-se as alavancas do controle remoto em ponto morto.

### Ativação do modo de controle de cruzeiro

Para ativar a opção piloto automático de Cruzeiro, selecione a guia de Controle do Barco do lado esquerdo da tela.



61767

Selecione o bloco Controle de Cruzeiro na barra de Controle do Barco.

### Seção 3 - Características e operação

Selecione as setas para cima ou para baixo para alcançar a velocidade desejada.



64509



61769

Com o conjunto desejado de velocidade de cruzeiro, selecione o bloco Ativar na barra de cruzeiro. Coloque as alavancas de controle remoto na posição de marcha para frente e coloque as alavancas na posição de aceleração máxima. O VesselView aumentará a velocidade do barco para o ponto de ajuste selecionado que o operador escolheu.



61770

Quando Cruzeiro estiver ativo, a guia de Controle do Barco ficará laranja alertando o operador que o barco está em um modo de controle com piloto automático.



O modo Controle de Cruzeiro pode ser cancelado colocando as alavancas de controle remoto na posição neutra ou selecionando o bloco desativado na parte inferior da barra de Controle de Cruzeiro. Para acessar o bloco Desativar, selecione a guia de Controle do Barco do lado esquerdo da tela, isso abrirá a barra de Controle de Cruzeiro e a opção Desativar.

## Modo Troll Control

### Controle de marcha lenta pesca

Os intervalos de RPM do Troll dependem da potência do motor, mas as RPM máximas para todos os motores e motores de popa são 1000 RPM.

Para ativar o Controle de Marcha Lenta de Pesca, selecione a guia de Controle do Barco do lado esquerdo da tela. Selecione o mosaico do Troll Control na barra de Vessel Control (controle da embarcação).



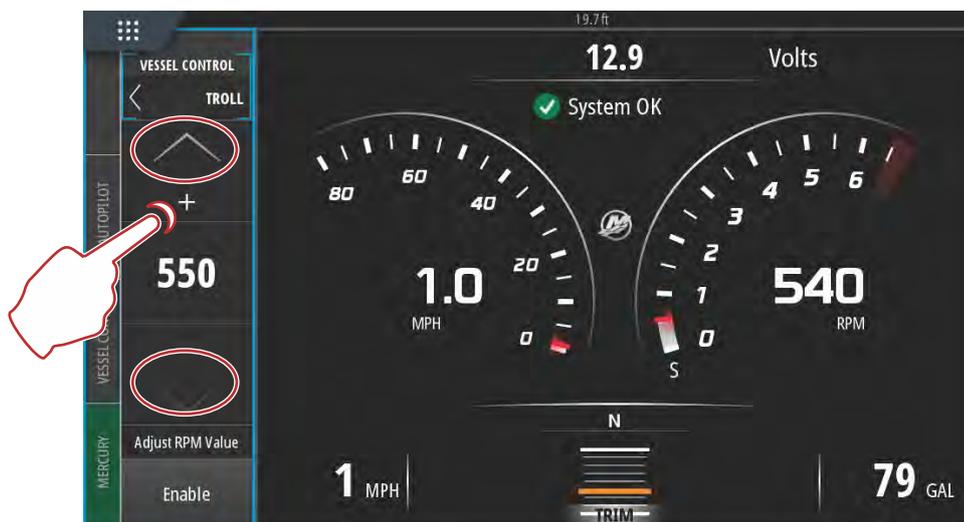
### Seção 3 - Características e operação

O barco deve estar engrenado e o acelerador deve estar em marcha lenta. Se o barco não satisfizer estas condições, um ícone de aviso e texto de acompanhamento instruirão o operador sobre como tornar disponível o Controle de Marcha Lenta de Pesca.

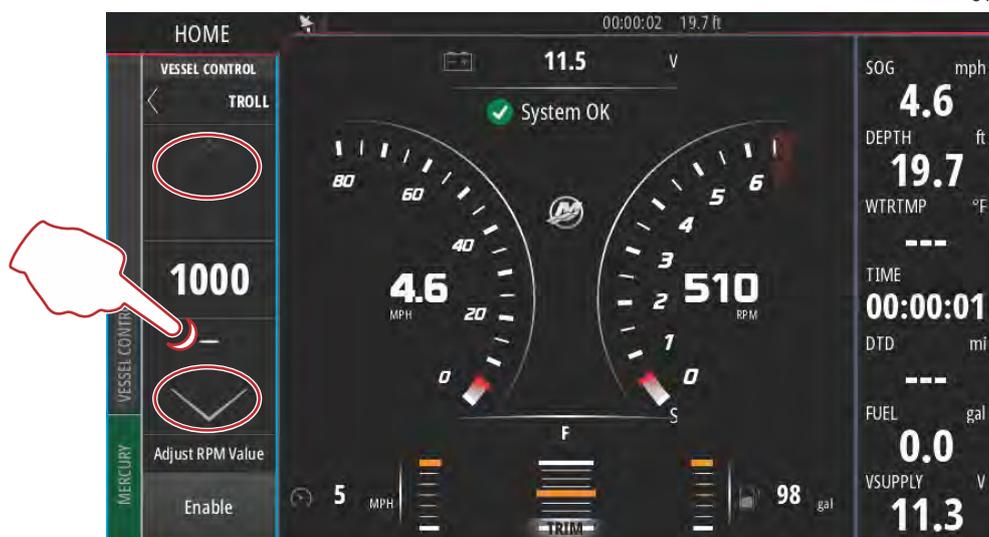


61759

Quando as condições de engrenagem e acelerador forem atendidas, a barra de Controle do Barco exibirá as opções de Controle de Marcha Lenta de Pesca. As setas de elevação e redução ficam acinzentadas quando o valor máximo ou mínimo de rotação foi selecionado. Selecione os ícones + ou - na tela para ajustar o valor de rotação.



61760



61761

Quando o valor desejado de rotação for escolhido, selecione o bloco Ativar. Isso iniciará o Controle de Marcha Lenta de Pesca e os motores subirão para a rotação desejada.



61762

O bloco Ativar ficará laranja e indicará Desativar. A guia de Controle do Barco ficará laranja e exibirá um símbolo de aviso e o texto Marcha Lenta de Pesca Ativa.



61763

A barra de Controle do Barco pode ser minimizada durante a operação de Controle de Marcha Lenta de Pesca sem afetar a função de piloto automático do Controle de Marcha Lenta de Pesca. Selecione a seta no canto superior esquerdo da barra de Controle do Barco para minimizar a barra.



61764

## Seção 3 - Características e operação

A tela principal retorna ao tamanho normal e a guia Marcha Lenta de Pesca Ativa fica visível em laranja no lado esquerdo da tela.



61765

Para desabilitar o controle de marcha lenta de pesca, selecione a guia Marcha Lenta de Pesca Ativa, que irá exibir a barra de opções de Controle de Marcha Lenta de Pesca. Selecione Desativar para desligar o Controle de Marcha Lenta de Pesca.



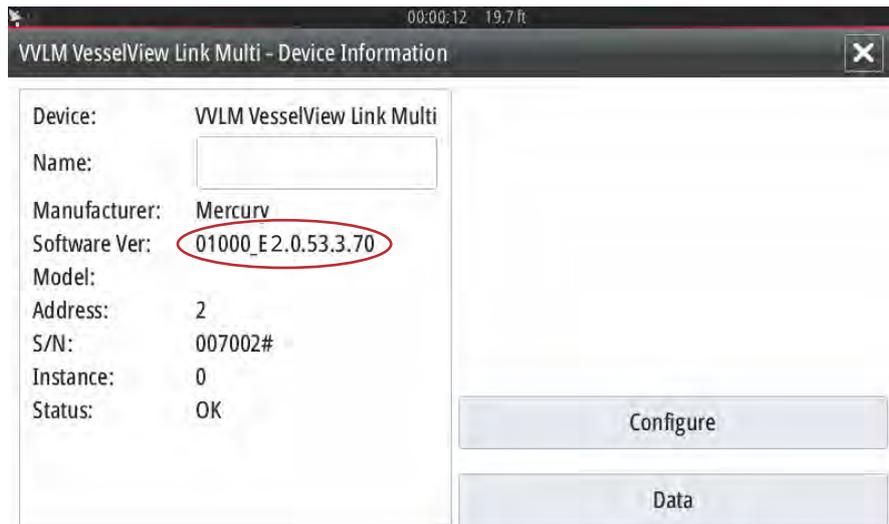
61766

## Active Trim

### Requisitos

Para o Active Trim funcionar no VesselView, o software do VesselView Link tem de ter a versão 2 ou posterior. Consultar a **Secção 6 – Como atualizar o software do módulo VesselView Link**.

Poderá necessitar de hardware adicional para a sua embarcação para que as características do Active Trim funcionem. Consulte o seu representante autorizado da Mercury Marine para mais informações sobre o hardware necessário.



63145

### Localização da versão do software VesselView Link.

## Introdução ao Active Trim

O Active Trim é o sistema trim baseado em GPS patenteado pela Mercury Marine. Este sistema intuitivo de mãos livres ajusta continuamente o motor ou trim para mudanças nas condições operacionais para melhorar a performance, economia de combustível e facilitar a operação. Ele responde às manobras do barco com precisão e oferece uma melhor experiência geral de condução. Não é necessário dispor de conhecimentos relativos ao ângulo do motor para se beneficiar da funcionalidade Active Trim.

- A medida que o barco acelera, o motor descompensa
- A medida que o barco desacelera, numa curva, por exemplo, o motor compensa
- A funcionalidade Active Trim pode ser anulada a qualquer momento, usando os botões de ajustes manuais.
- A funcionalidade Active Trim permite que o operador do barco compense as alterações de carga do barco, preferências do motorista e condições meteorológicas enquanto mantém controle automático completo.

## Como funciona

A funcionalidade Active Trim possui quatro modos de operação:



- 1. Velocidades de marcha lenta**  
Mantém a posição existente do trim.



- 2. Aceleração**  
Recolhe o motor ou conduz abaixo para minimizar a elevação da proa e melhorar o tempo para planar.



- 3. Velocidades de planagem**  
A pouco e pouco confere mais trim ao motor ou rabeta com base na velocidade GPS para manter o comportamento de funcionamento mais eficaz.



- 4. Substituição**  
Quando o operador do barco usa o ajuste manual, o sistema Active Trim é imediatamente substituído, devolvendo o controle completo para o operador.

Na partida do barco, a funcionalidade Active Trim mantém o estado on/off do encerramento anterior. Por exemplo, se o Active Trim estava ligado no último encerramento, ele estará ligado na próxima partida.

### GPS

O Active Trim utiliza um sinal GPS para determinar a velocidade da embarcação. O sistema Active Trim não controlará automaticamente o trim até que a unidade GPS tenha adquirido um sinal.

### Operação em águas rasas

O Active Trim não pode detectar profundidade de água e não irá compensar automaticamente em águas rasas. O operador do barco precisará substituir o Active Trim ajustando o motor manualmente ou pressionando o botão OFF.

### Posição de reboque e Active Trim



63048

Colocar o motor ou rabeta na posição de reboque (superior a 50% do intervalo adaptado do trim) impedirá o Active Trim de ativar. Sempre que o motor ou rabeta for colocado acima da sua amplitude normal de funcionamento — por exemplo, para navegar em águas pouco profundas, colocar a embarcação na água a partir de um reboque ou colocar a embarcação num atrelado — terá de o baixar manualmente antes de o Active Trim entrar em funcionamento. Este mecanismo de segurança tem por objetivo impedir que o motor ou rabeta desça automaticamente e bata em algo.

## Ajustes e Configuração

### Notas de configuração

**IMPORTANTE:** Sempre configure o Active Trim com um dos principais perfis que permitirá que o operador selecione um perfil ajustável com um compensador adicional. Ou seja, evitar selecionar um perfil que resulte em operação normal no perfil ajustável de compensação 1. Isso garantirá que o operador sempre poderá trazer a proa para baixo para corrigir o trepidamento sem precisar compensar manualmente o motor.

### Procedimento de configuração



63043

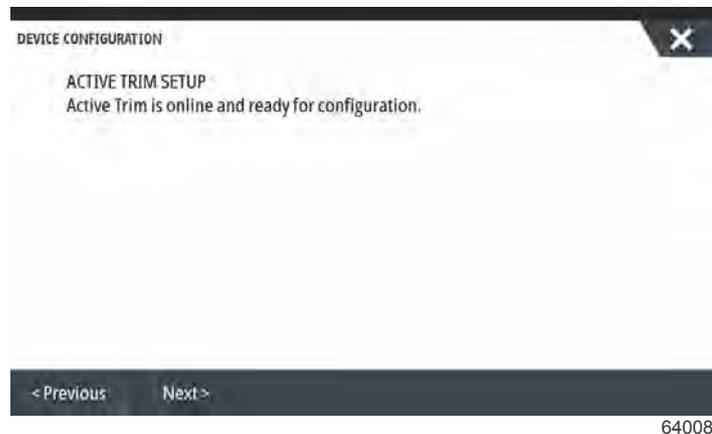
A configuração do Active Trim é executada no Setup Wizard (assistente de configuração). Para aceder à configuração do Active Trim diretamente, vá até: **Settings>Mercury>Engines>ActiveTrim** (Configurações>Mercury>Motores>ActiveTrim) e siga as indicações no ecrã.

O Assistente de configuração conduzirá o operador até às definições e configurações do Active Trim. Siga as instruções no ecrã para cada um dos passos.

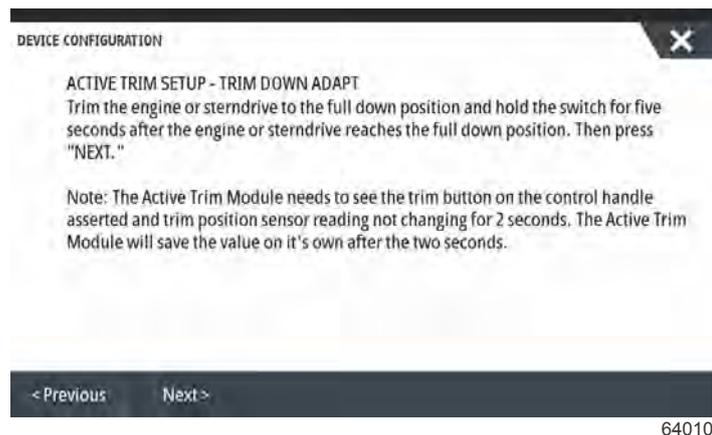


### Selecionar a função do Active Trim

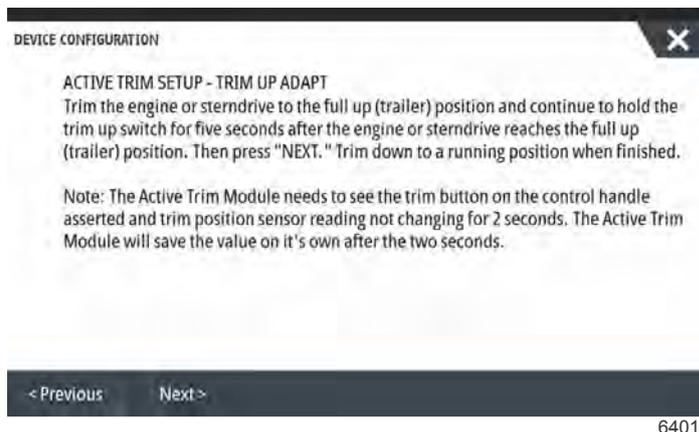
O VesselView irá procurar a rede para o Módulo de Controlo da Embarcação. Se o software de Módulo de Controlo da Embarcação não estiver atualizado, ou se não for encontrado na rede, a configuração do Active Trim não permitirá que o operador continue.



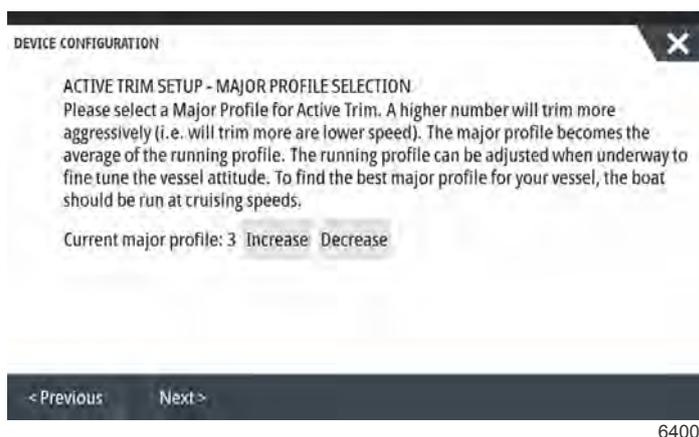
### Ecrã de ativação do Active Trim



### Trim down adapt screen (ecrã de adaptação de trim para baixo)



Trim up adapt screen (ecrã de adaptação de trim para cima)



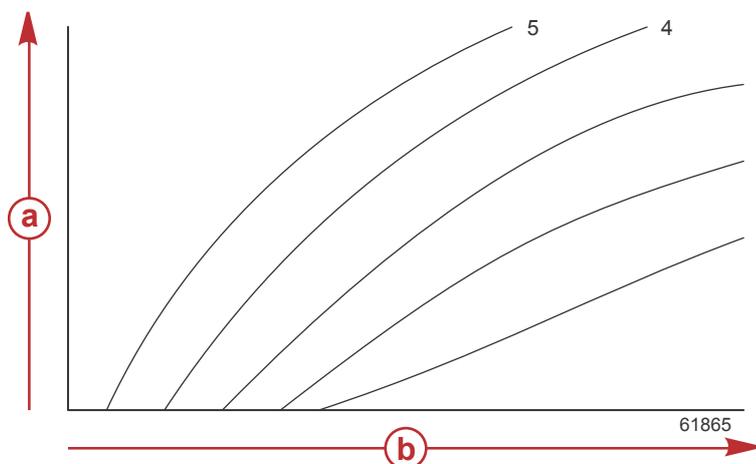
Major profile selection screen (ecrã de seleção do perfil principal)

## Visão geral dos perfis de compensação

### Principais perfis de compensações de curvas

O sistema Active Trim pode ser configurado em qualquer um dos cinco perfis de compensação únicos. A ilustração a seguir mostra como o ângulo de compensação versus as curvas de velocidade do barco vão diferir para cada um dos cinco perfis principais.

Para aceder à configuração do perfil do Active Trim, vá até: **Settings>Mercury>Engines>ActiveTrim (Configurações>Mercury>Motores>ActiveTrim)**. Este retornará a unidade ao Setup Wizard (assistente de configuração) e permitirá alterações aos perfis.



Exemplo dos principais perfis de compensações de curvas, as curvas irão variar

- a - Ângulo de compensação
- b - Velocidade do barco

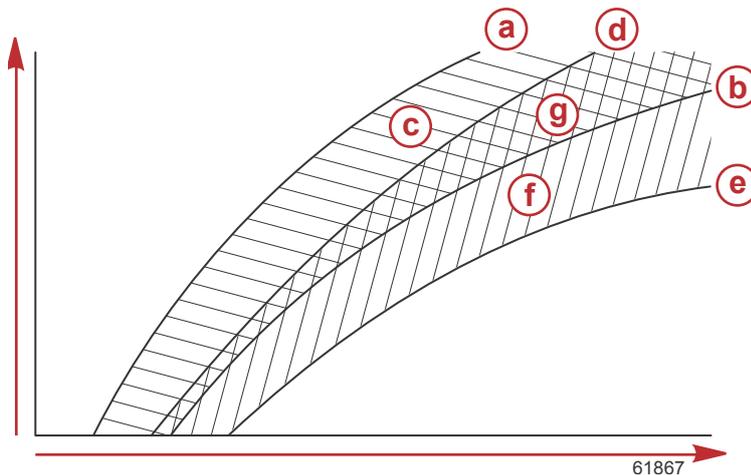
Configure o sistema Active Trim com o perfil de compensação principal que é mais apropriado para um barco individual e combinação de pacote de potência sob condições operacionais normais.

Cada perfil de curva mostrado no exemplo anterior representa a configuração padrão média (perfil de compensação ajustável 3) de uma variação maior de perfis de compensação ajustável. Cada perfil de compensação possui uma variação de cinco perfis ajustáveis de usuário, para permitir que o operador ajuste a curva de compensação durante a operação do barco, para compensar diferenças em condições ambientais ou carregamento do barco.

O limite máximo de um perfil de trim importante selecionado corresponde ao perfil 5 do trim ajustável do utilizador. O limite mínimo corresponde ao perfil 1 do trim ajustável do utilizador.

### Principais perfis de compensações de sobreposição de curvas

As variações dos cinco perfis de compensação se sobrepõem. Colocar as variações de compensação de curvas para os perfis 4 e 3 (do primeiro gráfico) em um único gráfico mostra uma sobreposição substancial. O limite superior para o perfil 3 é maior do que o limite inferior para o perfil 4, produzindo uma porção das variações das curvas de compensação que são compartilhadas por ambos os perfis. Na prática, isso significa que pequenas variações nas condições de configuração do sistema não serão traduzidas como grandes variações de performance do sistema.



#### Exemplo de sobreposições dos principais perfis de compensações; a sobreposição real irá variar

- a** - Limite superior do perfil principal 4
- b** - Limite inferior do perfil principal 4
- c** - Esta área (c) mais (g) é igual à amplitude máxima do perfil 4
- d** - Limite superior do perfil principal 3
- e** - Limite inferior do perfil principal 3
- f** - Esta área (f) mais (g) é igual à amplitude máxima do perfil 3
- g** - Sobreposição da variação dos perfis principais 4 e 3

## SkyHook

### Descrição geral

O Skyhook é uma função do comando de joystick. O SkyHook manterá a embarcação numa posição de GPS específica na água. O Skyhook engrenará os motores ou rabetas numa série de direções e velocidades para compensar os efeitos do vento e da corrente na embarcação. É particularmente útil quando se aguarda pela abertura de uma ponte ou que uma área fique desimpedida do tráfego de embarcações. Quando ativado, o SkyHook controla e mantém a posição da embarcação.

### VesselView e o Joystick Design 2

Os separadores de função do monitor VesselView e os botões do joystick Design 2 são concebidos para ativar todas as alterações na direção, parâmetros de rota, bem como todas as funcionalidades do SkyHook. Por exemplo, (a) a direção pode ser engrenada com o joystick e o VesselView pode ser utilizado para efetuar ajustes através dos separadores do ecrã no menu piloto automático do SkyHook. De igual modo, tanto o joystick como o VesselView podem ser utilizados para colocar uma funcionalidade em pausa ou desativar essa mesma funcionalidade.



- a - Função da direção
- b - Função da rota
- c - Função do SkyHook

## Funções

### SkyHook

Quando o SkyHook estiver selecionado, abrirá uma janela de aviso a alertar o operador para se certificar de que não há nadadores nas proximidades da embarcação. Para confirmar a receção da mensagem, seleccione **Continue (continuar)**. O SkyHook não engrenará até que o joystick e as alavancas de comando estejam em ponto-morto.

**Antes de engrenar (ativar) o SkyHook, o operador deve:**

1. Informar os passageiros de como o SkyHook funciona, dizer-lhes para se manterem afastados da água e da plataforma flutuante e escada de embarque, e para estarem atentos a mudanças bruscas na posição da embarcação
2. Informe os passageiros sobre qualquer sistema de advertência sonoro ou visual que possa estar instalado no barco e quando eles podem esperar que sejam ativados.
3. Verifique se há alguém próximo da traseira do barco ou em qualquer lugar na água próximo do barco.

**Após engrenar (ativar) o SkyHook, o operador deve:**

1. Manter-se no leme e observar com atenção.
2. Desengrenar (desativar) o SkyHook se alguém entrar na água ou abordar a embarcação a partir da água.

**⚠️ ADVERTÊNCIA**

Uma hélice em rotação, um barco em movimento ou um dispositivo preso a um barco em movimento podem causar ferimentos graves ou morte em pessoas na água. Quando a Skyhook estiver acionada, as hélices giram e o barco se move para manter sua posição. Sempre que alguém estiver na água, perto do barco, desligue os motores imediatamente.



63955

Aviso de ativação do SkyHook



63956

SkyHook ativo

O SkyHook permanecerá engrenado até o operador cancelar a função. O painel de dados do SkyHook pode ser minimizado enquanto a SkyHook está engrenado. Permanecerá uma mensagem de texto no ecrã para alertar o operador.



63957

Painel de dados minimizado, SkyHook ativo

**Direção**

O rumo automático permite que o barco mantenha automaticamente um rumo de bússola durante a navegação.

**Acionamento do rumo automático**

1. Certifique-se de que a chave de ignição do motor de estibordo esteja na posição de funcionamento (RUN).

### Seção 3 - Características e operação

2. Ponha pelo menos um dos motores em funcionamento em marcha para a frente.  
**NOTA:** O rumo automático não funciona se as alavancas do ERC estiverem em ponto morto ou em marcha à ré.
3. Vire o barco para o rumo de bússola desejado.
4. Engrenar a **Direção**.
5. Podem ser efetuados ajustes à direção no ecrã em incrementos de 1 e 10 graus.



63958

- a - A direção atual da embarcação
- b - A direção pretendida
- c - Alteração de 1 grau na direção para bombordo
- d - Alteração de 1 grau na direção para estibordo
- e - Alteração de 10 graus na direção para bombordo
- f - Alteração de 10 graus na direção para estibordo

### Rota

#### ⚠ ADVERTÊNCIA

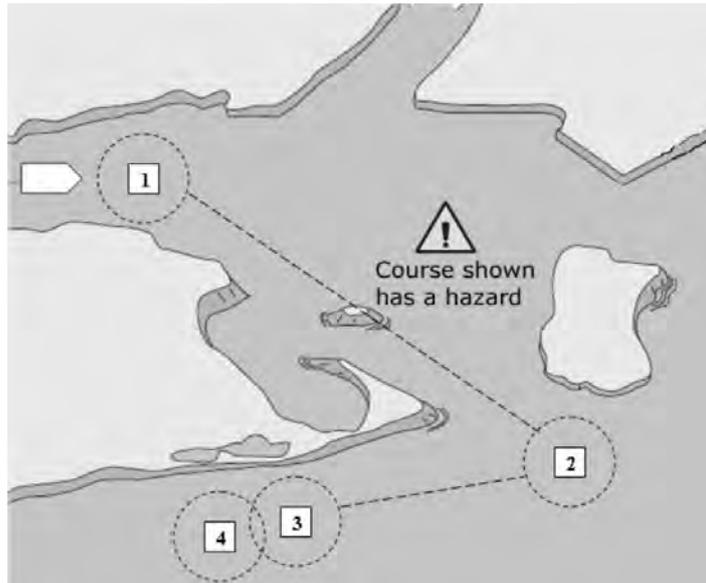
Evite ferimentos graves ou morte. A operação desatenta do barco pode ocasionar uma colisão com outros veículos aquáticos, obstáculos, nadadores ou terrenos subaquáticos. O piloto automático navega em um curso predefinido e não responde automaticamente a riscos nas proximidades do barco. O operador precisa permanecer no leme, pronto para se desviar de perigos e avisar aos passageiros sobre mudanças de rumo.

O modo de rota permite que o barco navegue automaticamente para um ponto de destino específico ou para uma sequência de pontos de destino, chamados de rota de pontos de destino. Esse recurso destina-se ao uso em águas abertas, livres de obstáculos acima e abaixo da linha da água.

Usando a rota de exemplo mostrada na ilustração a seguir:

- os pontos de destino são exibidos em quadrados numerados dentro do círculo de chegada (um círculo tracejado ao redor do quadrado numerado).
- há um risco presente entre os pontos de destino 1 e 2. Se esses pontos de destino forem usados como rota, o piloto automático tentará navegar através da situação de perigo. É responsabilidade do capitão selecionar os pontos de destino para evitar todos os riscos.
- O ponto de destino 4 é muito próximo do 3 para ser usado na mesma rota. Os pontos de destino devem estar distantes o suficiente de modo que os círculos de chegada não se sobreponham.

- Uma rota, incluindo os pontos de destino 1, 2 e 3 é representada pela linha reta tracejada. O sistema do piloto automático tentará navegar por essa rota. É responsabilidade do capitão certificar-se de que a rota não contenha nenhum risco e manter a vigilância durante a navegação.



45127

**Rota exemplo**

Quando o modo de rota está ativado e o barco é colocado em operação:

- O operador deve permanecer sempre no leme. O recurso não é projetado para permitir o funcionamento sem supervisão do barco.
- Não use o modo de rota como único recurso de navegação.

**IMPORTANTE: O modo de rota só pode ser usado com traçadores de gráficos aprovados pela Mercury Marine.**

O raio de chegada deve ser ajustado para 0,05 milhas náuticas ou menos. Consulte o manual do usuário do traçador de gráficos para obter mais informações.

A precisão do recurso pode ser afetada pelas condições ambientais e uso incorreto. Observe as informações a seguir ao usar o recurso acompanhamento de ponto de destino e sequência de ponto de destino.

Dados do ponto de destino—configurações de distância	
Entre os pontos de destino	Maior do que 1,0 milha náutica (1,15 milha)
Alarmes de chegada	Não menos do que 0,1 milha náutica (0,12 milha)

**IMPORTANTE: Modo de rota virará o barco automaticamente quando ele chegar em um ponto de destino traçado.**

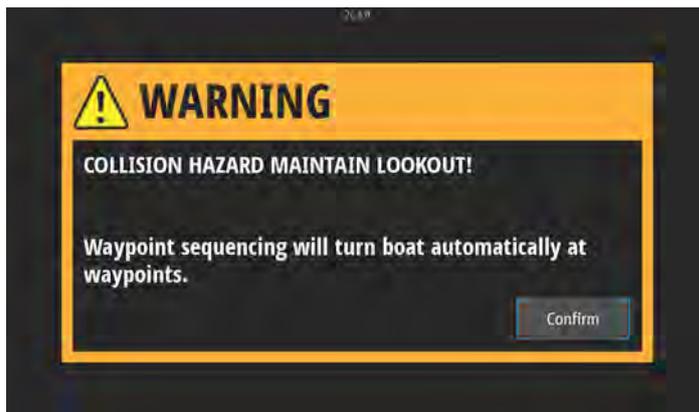
Para ativar o modo de rota:

1. Ligue o traçador de gráficos e selecione uma rota de ponto de destino a ser acompanhada.
2. Coloque pelo menos uma das alavancas do ERC em marcha de avanço. O modo de rota não funciona se as duas alavancas estiverem em ponto morto ou em marcha à ré.
3. Vire manualmente o barco em direção ao primeiro ponto de referência e mantenha o barco a uma velocidade de operação constante e segura.

<b>▲ CUIDADO</b>
<b>Evite ferimentos devido a curvas inesperadas em altas velocidades. O acionamento do recurso Track Waypoint ou Sequência de pontos de destino no plano podem fazer com que o barco vire abruptamente. Confirme a direção do próximo ponto de destino antes de acionar esses recursos do piloto automático. Quando em navegação no modo Sequência de ponto de destino, esteja preparado para tomar a atitude apropriada ao atingir o ponto de destino.</b>

4. Selecione o separador Route (rota) no ecrã.
  - O VesselView emitirá um sinal sonoro para informar o operador de que o modo **Rota** está operacional.  
*NOTA: São emitidos dois sinais sonoros se o modo rota não engatar.*
  - O piloto automático segue até ao primeiro ponto de referência no rumo do chartplotter.
5. O VesselView emitirá um sinal sonoro em todos os pontos de referência.
6. Se você estiver em uma zona de chegada de um ponto de destino definida pelo traçador de gráficos, o modo de rota informa ao piloto automático para prosseguir para o próximo ponto de destino. O modo de sequência de ponto de destino age como uma função de reconhecimento do ponto de destino e o piloto automático emite um bipe quando estiver na zona.

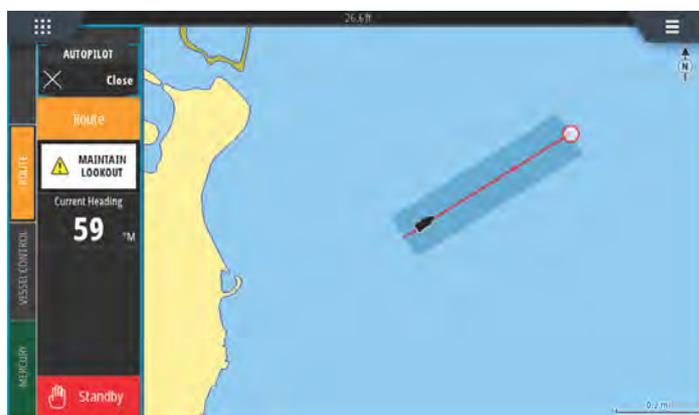
- 7. Se não estiver numa zona de chegada de ponto de referência previamente definida, o modo rota inicia uma sequência automática para os pontos de referência na rota. Reconhece que compreende as informações apresentadas no aviso pop-up.



63959

Ecrã de aviso de alteração de rumo

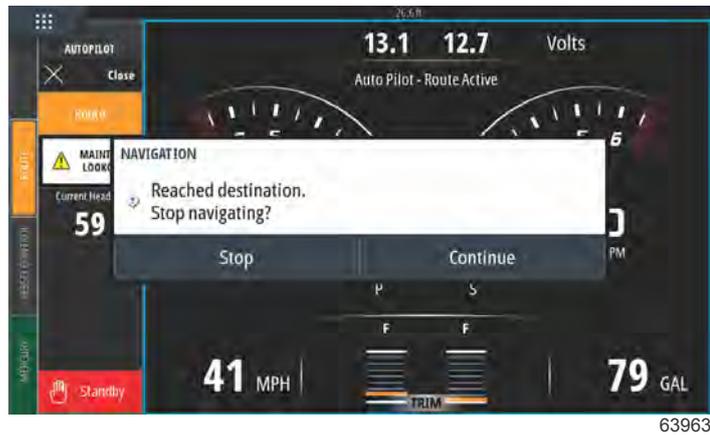
- 8. Fique atento. Nesse modo o barco muda rapidamente de direção. O operador precisa saber se é seguro virar quando o barco estiver entrando em uma zona de chegada de um ponto de destino. Informe aos passageiros que o barco vira automaticamente para que eles estejam preparados.



63960



63962



63963



63965

### Funcionalidades Avançadas do SkyHook suportadas por dispositivos do VesselView

As funcionalidades avançadas do Skyhook estarão disponíveis para aquisição como conteúdo descarregável (DLC) na GoFree Shop, a partir do final de maio de 2017. Estas funcionalidades requerem a versão mais recente do sistema Joystick da Mercury e, inicialmente, o VesselView 703. Os utilizadores de embarcações poderão adquirir as funcionalidades avançadas do SkyHook para o VesselView 502, VesselView 702 e monitores Lowrance e Simrad compatíveis, após uma atualização de software no final de 2017. Os módulos de controlo eletrónico do seu sistema de Joystick podem necessitar de uma atualização de firmware pelo seu revendedor certificado da Mercury, para poder utilizar estas funcionalidades avançadas. Poderá adquiri-las em: <https://gofreemarine.com/products/mercury/>.



63953

Joystick Design 2 da Mercury

### Funcionalidades avançadas

As funcionalidades avançadas do SkyHook apenas se encontram disponíveis em embarcações equipadas com Joystick da Mercury.

Enquanto está em SkyHook, podem ser utilizadas as seguintes funcionalidades para aumentar o controlo de posicionamento da embarcação.

#### Ajuste da direção

O ajuste da direção proporciona aos operadores do Joystick a capacidade de ajustar o bloqueio da direção em incrementos de 1 e 10 graus enquanto o SkyHook está ativo, tornando o controlo da embarcação ainda mais preciso.

### BowHook

O BowHook pode ser utilizado para desbloquear a direção e manter a posição, permitindo que a embarcação aponte para qualquer direção determinada pelo vento e pelas correntes. Esta função é útil quando não é necessária uma direção bloqueada.

### DriftHook

O DriftHook permite ao operador manter a direção e desbloquear a posição da embarcação, permitindo a sua deslocação pelos ventos e correntes. Podem ser efetuados ajustes de incrementos de 1 e 10 graus enquanto está à deriva e quando acoplado ao Ajuste da Direção.

As funcionalidades avançadas do SkyHook, a Direção e a Rota funcionam do mesmo modo que os seus homólogos independentes de piloto automático. A única diferença reside no facto de se poder aceder a estas funções enquanto se está no modo SkyHook. No Ajuste da Direção, também é possível alterar a direção da embarcação em incrementos de 1 e 10 graus. Na Rota, é possível efetuar alterações aos pontos de referência e destinos.

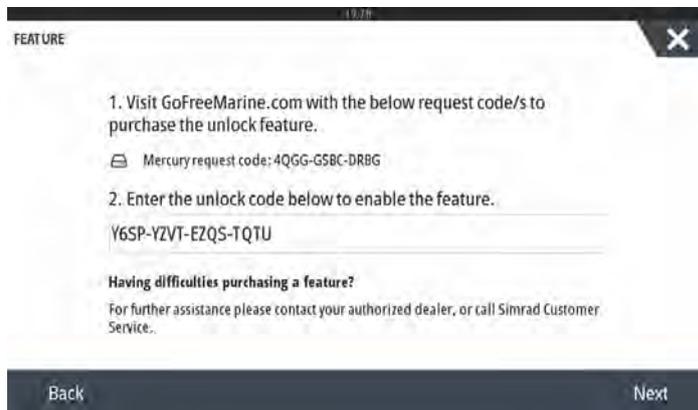
### Adquirir as Funcionalidades Avançadas do SkyHook

Poderá adquiri-las em: <https://gofreemarine.com/products/mercury/>. Siga as indicações no website durante o processo de aquisição.



64131

Assim que a compra tiver sido efetuada, o operador receberá um código de ativação. Este código pode ser introduzido no VesselView.



63968

### Desbloquear o ecrã do código de entrada

### Ajuste da direção

O ajuste da direção proporciona aos operadores do Joystick a capacidade de ajustar o bloqueio da direção em incrementos de 1 e 10 graus enquanto o SkyHook está ativo, tornando o controlo da embarcação ainda mais preciso.

Selecione a opção Heading Adjust (Ajuste da direção) no separador do menu.



SkyHook ativo com Ajuste da direção

No separador Ajuste da direção, altere a direção em incrementos de 1 ou 10 graus.



- a** - Direção atual da embarcação
- b** - Nova direção da embarcação
- c** - Alteração de 1 grau na direção para bombordo
- d** - Alteração de 1 grau na direção para estibordo
- e** - Alteração de 10 graus na direção para bombordo
- f** - Alteração de 10 graus na direção para estibordo

### DriftHook

Mantém a direção e desbloqueia a posição da embarcação, permitindo a sua deslocação pelos ventos e correntes. Podem ser efetuados ajustes de incrementos de 1 e 10 graus enquanto está à deriva e quando acoplado ao Ajuste da Direção.

Selecione a opção DriftHook no separador do menu.

Será exibida uma janela de aviso, informando os nadadores para se afastarem das proximidades da embarcação a fim de serem evitados acidentes com a hélice. O DriftHook apenas será ativado após o operador confirmar ter visto este aviso e selecionar "continuar".

**⚠️ ADVERTÊNCIA**

Uma hélice em rotação, um barco em movimento ou um dispositivo preso a um barco em movimento podem causar ferimentos graves ou morte em pessoas na água. Quando a Skyhook estiver acionada, as hélices giram e o barco se move para manter sua posição. Sempre que alguém estiver na água, perto do barco, desligue os motores imediatamente.



63976

Advertência de perigo de acidente com a hélice



63977

SkyHook ativo com DriftHook engrenado

**BowHook**

Desbloqueia a direção da embarcação e limita-se a manter a respetiva posição, permitindo que a embarcação aponte para qualquer direção determinada pelo vento e pelas correntes. Útil quando não é necessário bloquear a direção.

Selecione a opção BowHook no separador do menu.



63978

Barra do menu de funcionalidade avançada à esquerda do ecrã

Será exibido no ecrã uma advertência de perigo de acidente com a hélice.

**⚠ ADVERTÊNCIA**

Uma hélice em rotação, um barco em movimento ou um dispositivo preso a um barco em movimento podem causar ferimentos graves ou morte em pessoas na água. Quando a Skyhook estiver acionada, as hélices giram e o barco se move para manter sua posição. Sempre que alguém estiver na água, perto do barco, desligue os motores imediatamente.



BowHook ativado

Notas:

# Seção 4 - Configurações e calibrações

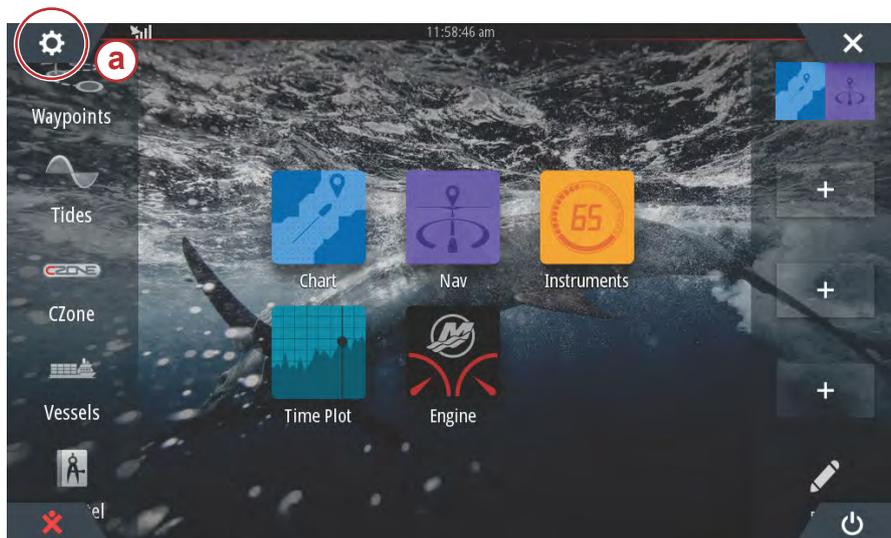
## Índice

Ativação de configurações.....	66	Temperatura do mar.....	84
Ativar o Menu de Configurações.....	66	Configurações de motores.....	84
Touch Lock.....	67	Motores Mostrados.....	84
Configurações do sistema.....	68	Modelo do Motor.....	85
Navegação no Menu Configurações.....	68	Limites.....	86
Localizações do Leme e do dispositivo.....	69	Dados suportados.....	87
Assistente de configuração.....	69	Tipo de Cruzeiro/Smart Tow.....	89
Simulação.....	70	Compensador.....	89
Configurações da embarcação.....	70	Configurações do EasyLink.....	90
Guias.....	70	Integração do manómetro EasyLink.....	90
Tanques.....	72	Alarmes.....	92
Velocidade.....	74	Configuração dos Alarmes.....	92
Direção.....	77	Ficheiro de personalidade.....	92
Controle do Barco.....	79	Exportar.....	92
Cameras Installed (câmaras instaladas).....	80	Importar.....	94
Conjunto de gerador Ativado.....	80	Calibração do ecrã tátil.....	95
Piloto automático ativado.....	82	Calibragem da Tela sensível ao toque.....	95
Notificação de Manutenção.....	83		
Prompt Navigation Autopilot (Piloto automático de navegação imediata).....	83		

## Ativação de configurações

### Ativar o Menu de Configurações

Ao tocar no ícone Settings (configurações) no canto superior esquerdo do ecrã **Home (inicial)** é exibida a janela **System Controls (comandos do sistema)**. Na janela System Controls (comandos do sistema) está o mosaico **Settings (configurações)**.



a - Ícone Configurações

Ao deslizar o dedo no ecrã verticalmente, de cima para baixo, surge a janela **System Controls (comandos do sistema)**. Aqui, seleccione o mosaico **Settings (configurações)**.



63276

Janela de Comandos do sistema

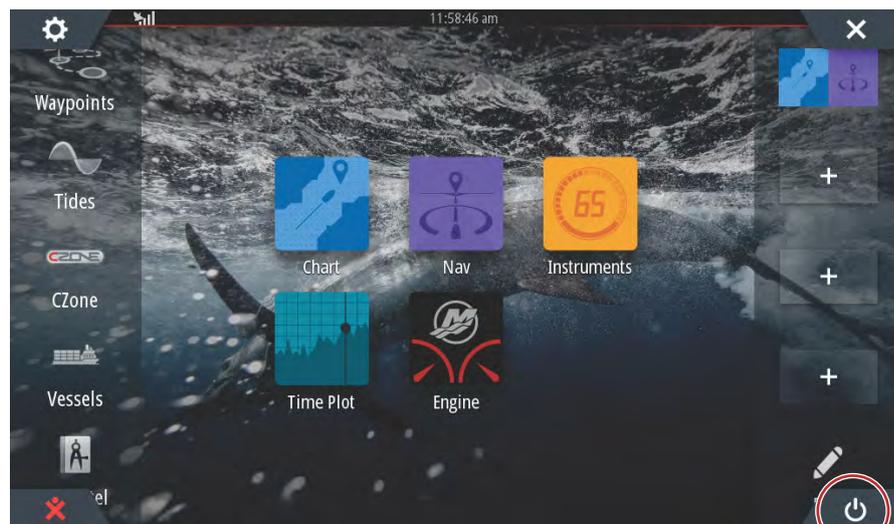
## Touch Lock

O Touch Lock é uma funcionalidade que permite ao operador bloquear o ecrã para não ser alterado por toque ou movimentos de deslizamento. A navegação do VesselView é efetuada através do botão rotativo e dos botões de painel enquanto o Touch Lock estiver ativo.

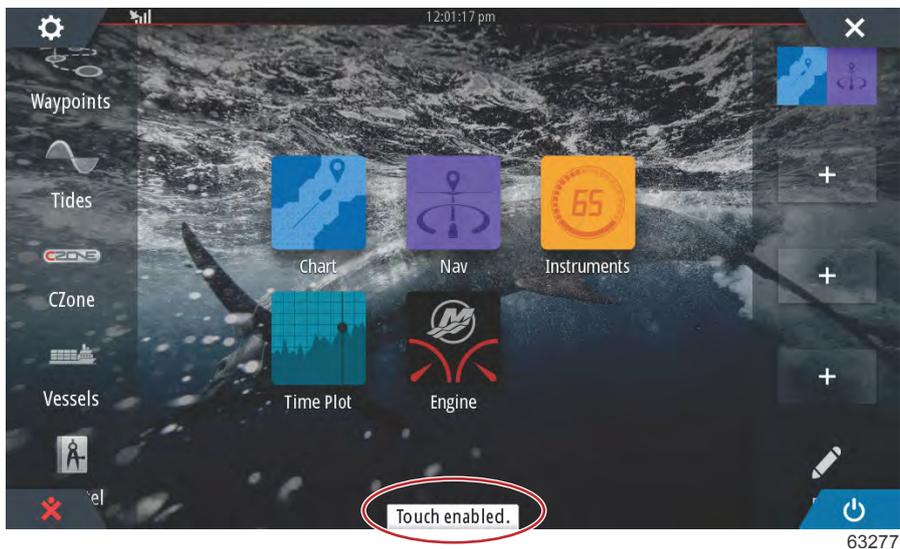


63280

Na eventualidade de o ecrã não responder ao toque. O Touch Lock pode ter sido ativado inadvertidamente. Para o funcionamento do VesselView voltar ao normal, utilize o botão rotativo para abrir o ecrã Home (inicial) e seleccione o ícone Power (ligar/desligar) no canto inferior direito do ecrã. Vá alternando entre os elementos do ecrã com o botão rotativo até o ícone Power (Ligar/desligar) ficar iluminado. Prima o botão Ligar/desligar para repor a capacidade de toque do ecrã.



63279



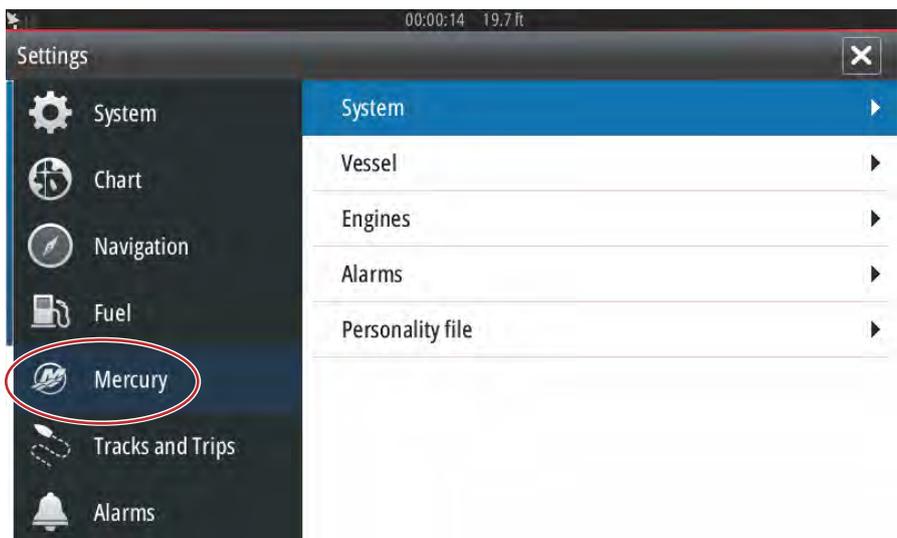
Mensagem de toque ativo no ecrã— prima o botão Ligar/desligar para ativar o toque

## Configurações do sistema

### Navegação no Menu Configurações

Podem ser feitas alterações em quaisquer configurações a qualquer momento usando-se o menu Configurações. Pode-se navegar por todos os menus e submenus suspensos tocando-se na tela ou usando-se o botão giratório.

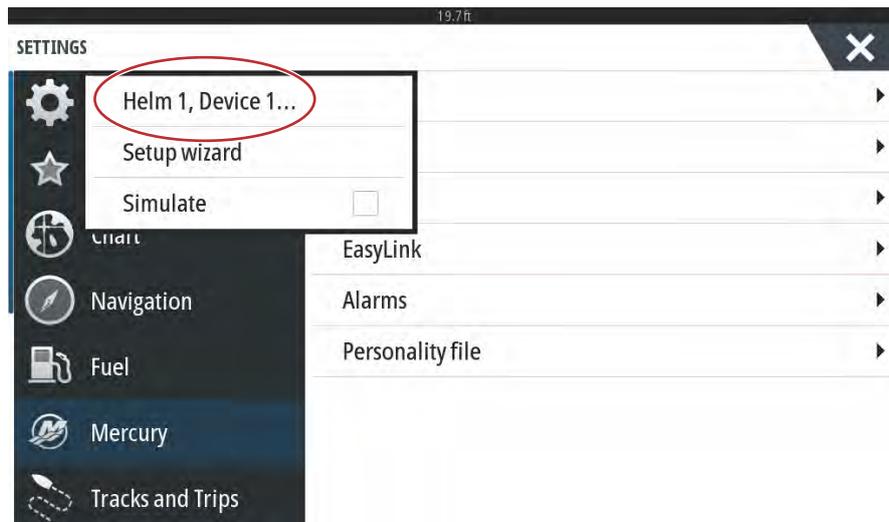
O menu Configurações pode ser encontrado deslizando das margens da tela para a parte superior da tela. Isto irá abrir a janela de Controles do Sistema. Selecione o bloco Configurações. Um menu aparecerá na parte esquerda da tela. Selecione Mercury a partir da lista de opções. A janela de configurações do VesselView controlada pela lateral da Mercury do MFD aparecerá.



61655

## Localizações do Leme e do dispositivo

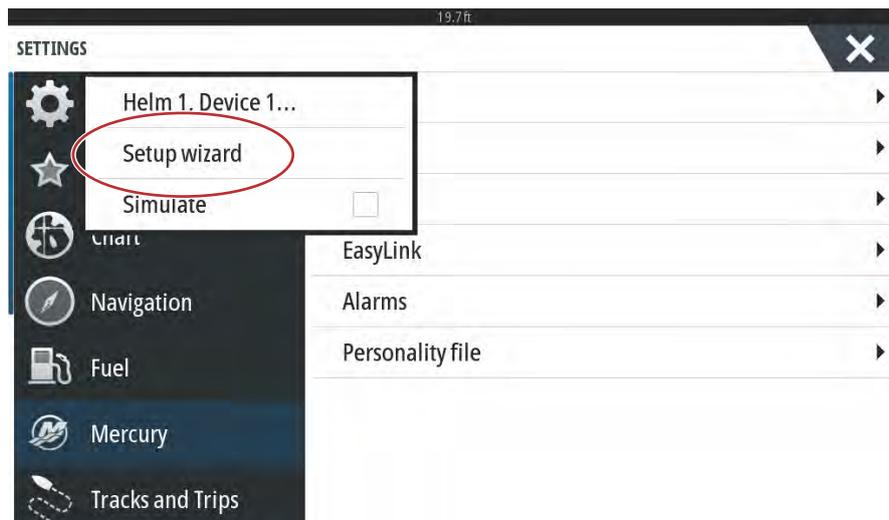
Dentro das Configurações do Sistema, o operador pode definir a localização e o número do dispositivo do VesselView. Isto é importante quando existem vários VesselViews instalados em um barco. Atribuir localizações únicas de leme e números de dispositivo evita erros de comunicação na rede de controle.



61656

## Assistente de configuração

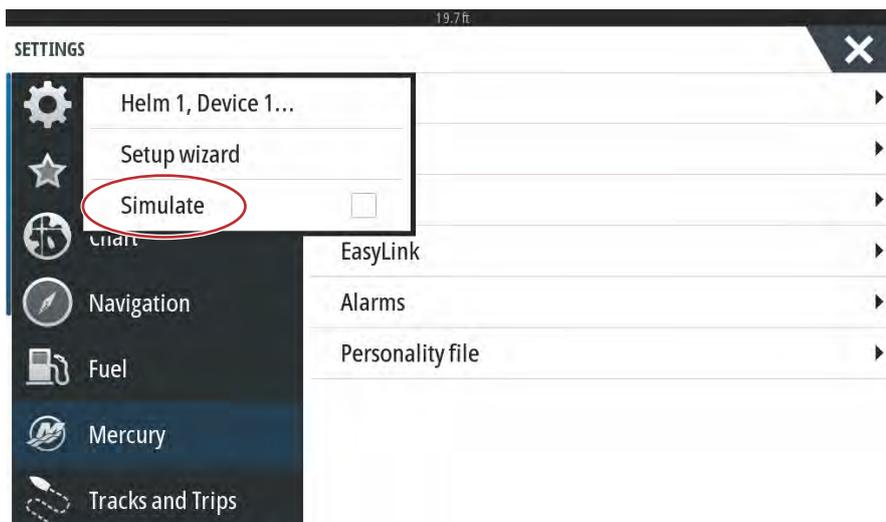
O Assistente de configuração é abordado na Seção 2. As alterações no Assistente de configuração podem ser feitas a qualquer momento acessando o programa através deste menu.



61657

## Simulação

Simulação é usado pelo comerciante para mostrar aos consumidores as características de visualização do monitor. Quando a unidade estiver no modo Simulação, os dados mostrados na tela não devem ser usados como informações de navegação. Todos os dados mostrados durante a Simulação são gerados aleatoriamente.



61658

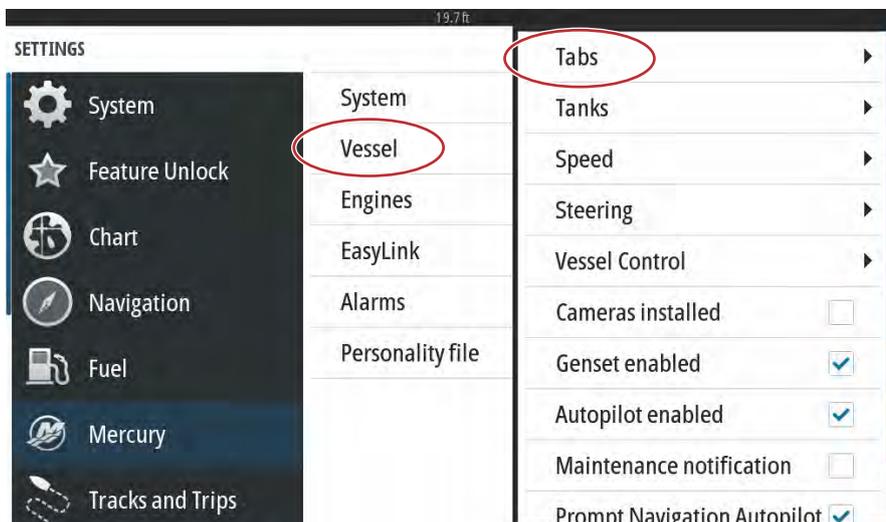
## Configurações da embarcação

### Guias

O menu Settings (configurações) pode ser encontrado ao deslizar para baixo fora do ecrã até à parte superior do ecrã. Assim, surgirá a janela **System Controls (comandos do sistema)**. Selecione o mosaico **Settings (configurações)**. Será exibido um menu no lado esquerdo do ecrã. Selecione **Mercury** a partir da lista de opções. É exibida a janela das configurações do VesselView controladas pelo DMF da Mercury.

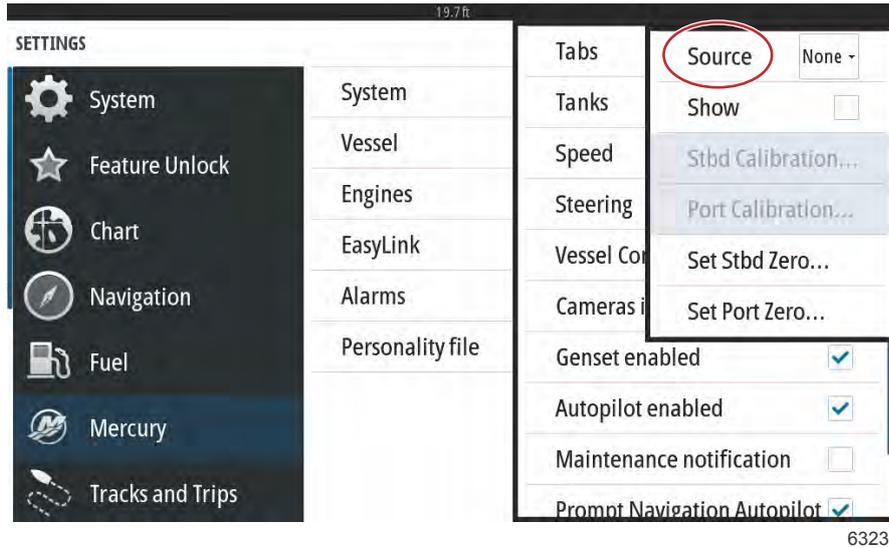
Selecione a opção de configurações da **Vessel (embarcação)**.

Selecione a opção **Tabs (estabilizadores)**.



61659

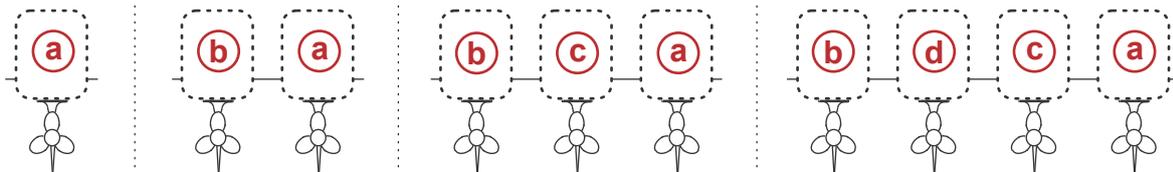
As configurações dos estabilizadores permitem ao operador apresentar as posições dos estabilizadores no ecrã, selecionando a caixa de verificação **Show (mostrar)**. A opção **Source (fonte)** permite selecionar o motor de popa ou rabeta que leva os dados do sensor do estabilizador até à rede.



63238

Os dados do sensor de guia são enviados por um dos motores de popa ou unidades no barco. Use a imagem abaixo para determinar a seleção adequada.

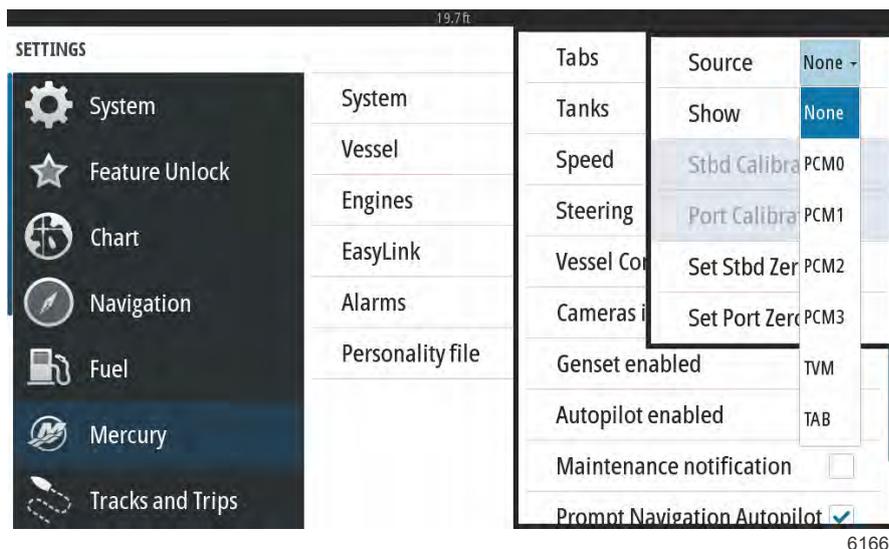
Além das seleções do PCM, há opções para selecionar o módulo de interface da guia do Compensador, ou o módulo do vetor de empuxo do TVC, para enviar os dados da guia para o VesselView.



60056

**Opções de atribuição da unidade**

- a** - PCM0 = estibordo ou estibordo externo
- b** - PCM1 = bombordo ou bombordo externo
- c** - PCM2 = estibordo interno ou central
- d** - PCM3 = bombordo interno

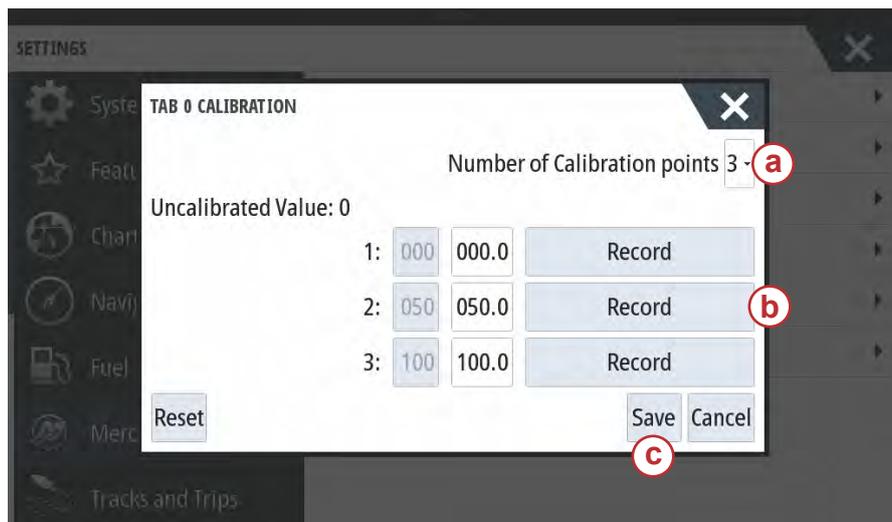


61661

A calibragem da guia permite que o operador coloque as guias nas posições superior e inferior e registre as percentagens. Isto é útil para determinar a posição verdadeira a 0° do compensador — o ponto no qual as guias estão paralelas com a parte inferior do barco. As guias corretamente calibradas mostrarão uma posição exata dos controles deslizantes na tela.

## Seção 4 - Configurações e calibrações

Para calibrar as guias, equilibre a guia paralela ao casco, registre a leitura, as guias reais estarão em 0%. Equilibre a guia até o fim, registre a leitura, as guias reais estarão em 100%. Selecione Salvar para manter os novos dados da guia calibrada.

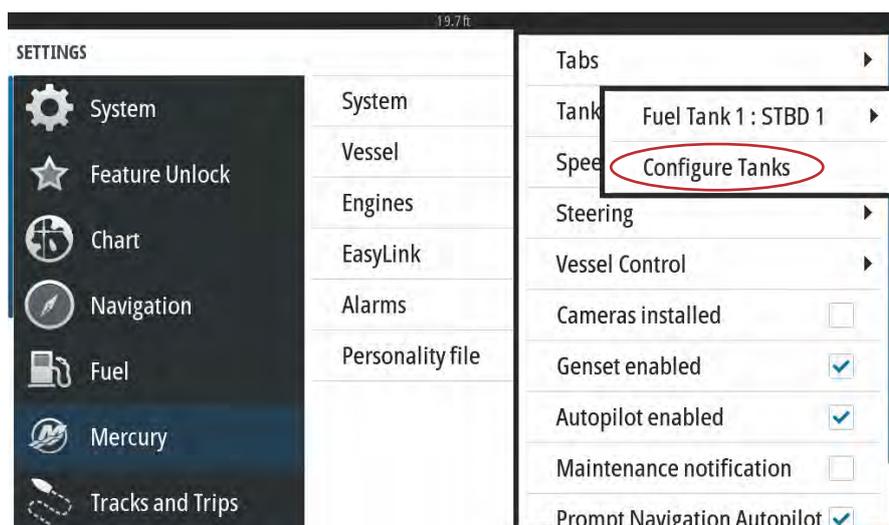


- a - Selecione o número desejado de pontos de calibragem
- b - Posição das guias para fins de registro
- c - Selecione salvar para manter a calibragem

61669

O Conjunto do motor de popa ou unidade até Zero é a posição da guia real que indicará 0% no monitor. Os operadores podem determinar qual ponto do barco funciona sem pressão na água. Nesta posição de funcionamento, as guias podem realmente estar em um percentual de ângulo descendente. A opção Configurar para Zero permite que o operador tenha o plano ideal do barco indicado como 0% no medidor. Como um exemplo 10% da posição real da guia é onde o barco funciona sem pressão, então o VesselView irá exibi-lo como 0. Vá abaixo de 10% e aparecerão números negativos.

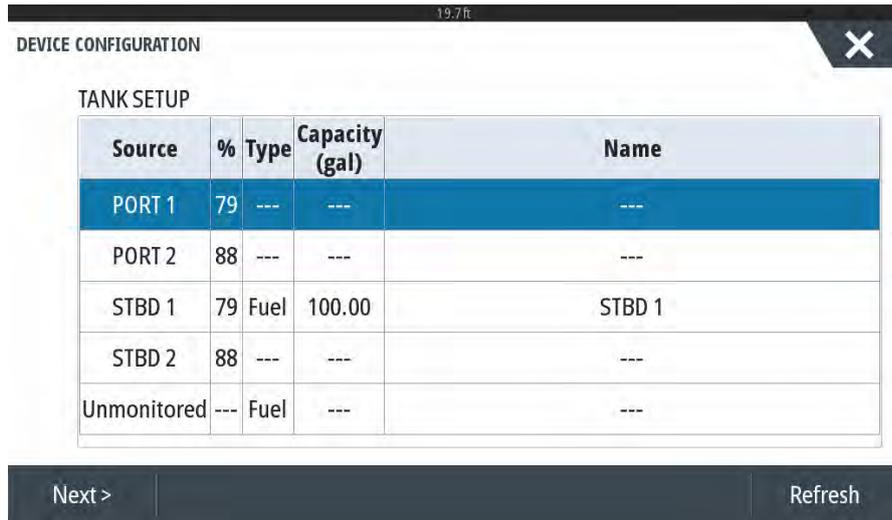
## Tanques



63240

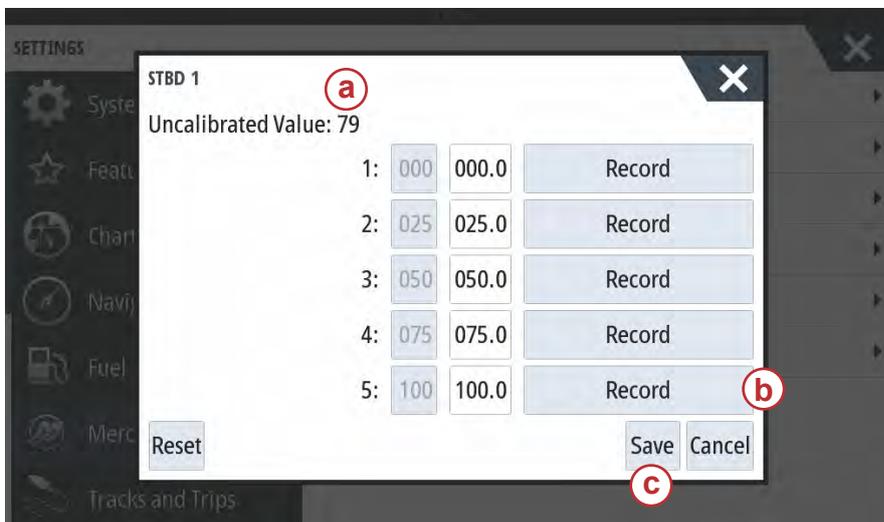
A configuração do tanque é abordada no Assistente de Configuração, mas as alterações e configurações adicionais podem ser feitas a qualquer momento no menu Tanques.

As Configurações e calibrações do tanque permitem a seleção do tipo de tanque, capacidade do tanque e método de calibragem para os tanques.



63239

Calibração do depósito: Existem muitas situações em que um depósito pode necessitar de ser calibrado: depósitos com formatos estranhos, depósitos com fundo em V, depósitos com laterais em forma de degrau e, inclusivamente, o aspeto do depósito quando a embarcação está na água. As boias e transmissores podem enviar dados imprecisos para o operador, causando problemas na leitura de combustível e outros volumes. A forma mais precisa de obter a calibração do depósito é começar por um depósito vazio com uma capacidade conhecida. Bombeie um quarto da capacidade e registre a posição da boia ou do transmissor. Repita o procedimento em incrementos de um quarto, registrando todas as vezes a posição da boia ou do sensor até o depósito ficar cheio. A calibração do depósito permite ao operador ajustar a indicação de cheio através de leituras vazias de um depósito. Quando um depósito está em destaque, selecione a seta no lado direito do separador para ativar o ecrã de calibração. As leituras predefinidas estão na segunda coluna e podem ser selecionadas. No exemplo seguinte, sabemos que o depósito está cheio, mas estamos a receber uma leitura de cheio a 79%. Selecione o botão Registrar na linha 100%. O VesselView passará a considerar uma leitura de 79% como cheio e, por conseguinte, ajustará as leituras de meio e vazio. Quando o operador conhece o nível do depósito, a calibração do depósito pode ser utilizada para corrigir a leitura do manómetro para condizer com o nível conhecido a qualquer momento.

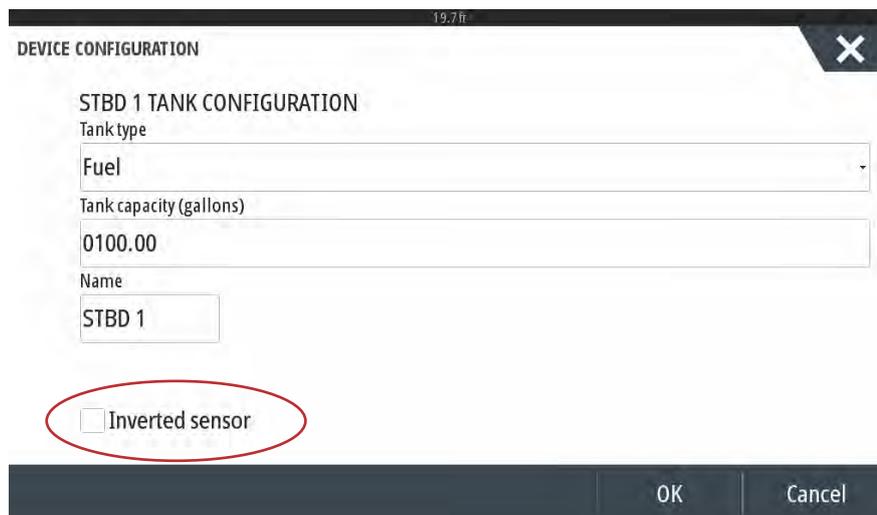


- a** - Leitura atual completa antes da calibragem
- b** - Campos do registro da calibragem
- c** - Salvar os dados da calibragem atual

61671

## Seção 4 - Configurações e calibrações

O VesselView permite ao operador a possibilidade de inverter o valor do volume dos depósitos monitorizados. Esta opção encontra-se disponível para incluir alguns dados de transmissores de depósitos que transmitem dados diferentes dos transmissores convencionais. Os transmissores de nível de depósito convencionais fazem uma leitura da resistência de 33-240 ohm. Uma leitura de 240 ohm indica um depósito vazio e uma leitura de 33 ohm indica um depósito cheio. Os transmissores de depósito invertidos normalmente têm uma leitura de 0-180 ohm, sendo que 0 é um depósito cheio e uma leitura de 180 indica um depósito vazio.



19.7 ft

DEVICE CONFIGURATION

STBD 1 TANK CONFIGURATION

Tank type  
Fuel

Tank capacity (gallons)  
0100.00

Name  
STBD 1

Inverted sensor

OK Cancel

63507

**NOTA:** Verifique junto do fabricante do transmissor do depósito da embarcação se esta opção é adequada para a sua situação.

Quando a calibragem do tanque for concluída, selecione salvar e a unidade irá retornar para a tela de navegação.

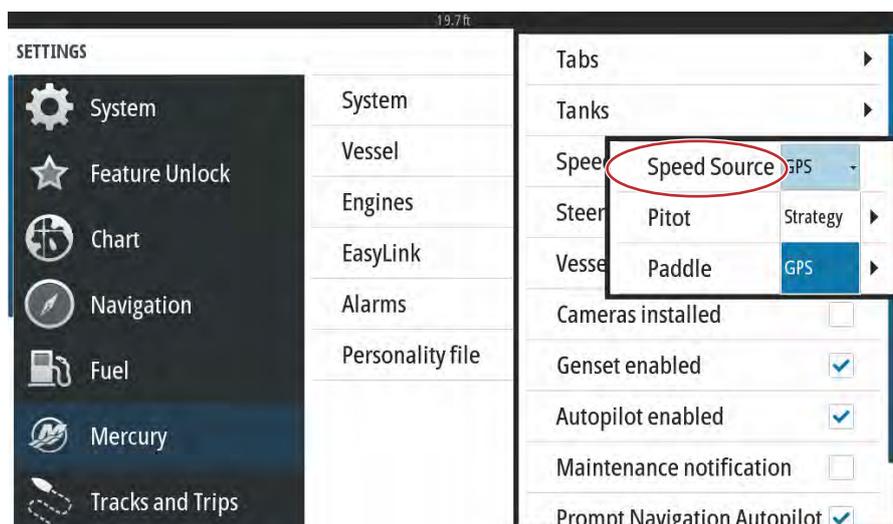
## Velocidade

As configurações de velocidade permitem ao operador selecionar o tipo de sensor ou emissor de quem o VesselView receberá dados de velocidade.

As configurações de velocidade podem ser definidas usando este menu.

A fonte de velocidade tem a opção de escolher um GPS e a fonte GPS, a rede CAN P ou CAN H. Ao selecionar a opção Piloto aparece uma seleção de fontes — PCM.

Os dados do sensor de pitot são enviados por um dos motores de popa ou unidades no barco. Use as imagens abaixo para determinar a seleção adequada.



19.7 ft

SETTINGS

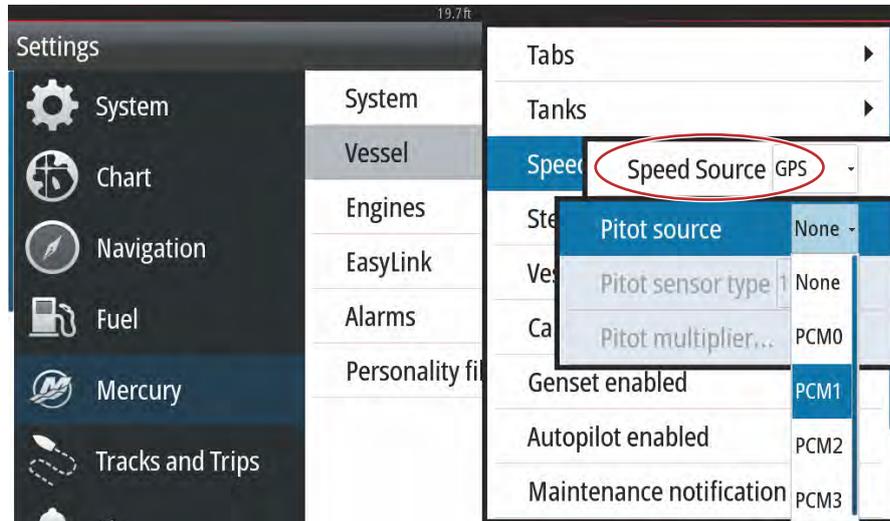
- System
- Feature Unlock
- Chart
- Navigation
- Fuel
- Mercury
- Tracks and Trips

- System
- Vessel
- Engines
- EasyLink
- Alarms
- Personality file

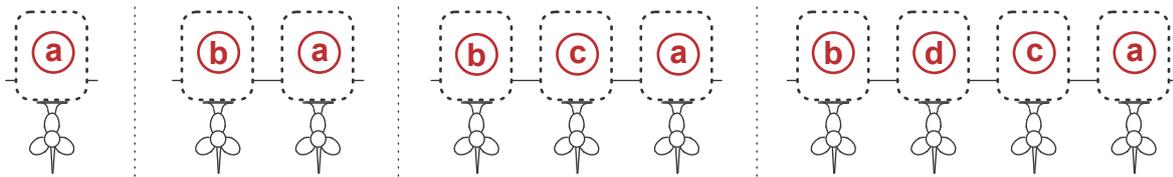
- Tabs
- Tanks
- Speed Source: GPS
- Steer: Pitot Strategy
- Vessel: Paddle GPS
- Cameras installed
- Genset enabled
- Autopilot enabled
- Maintenance notification
- Prompt Navigation Autopilot

64234

**Estratégia de velocidade — GPS ou opções mecânicas**



63241



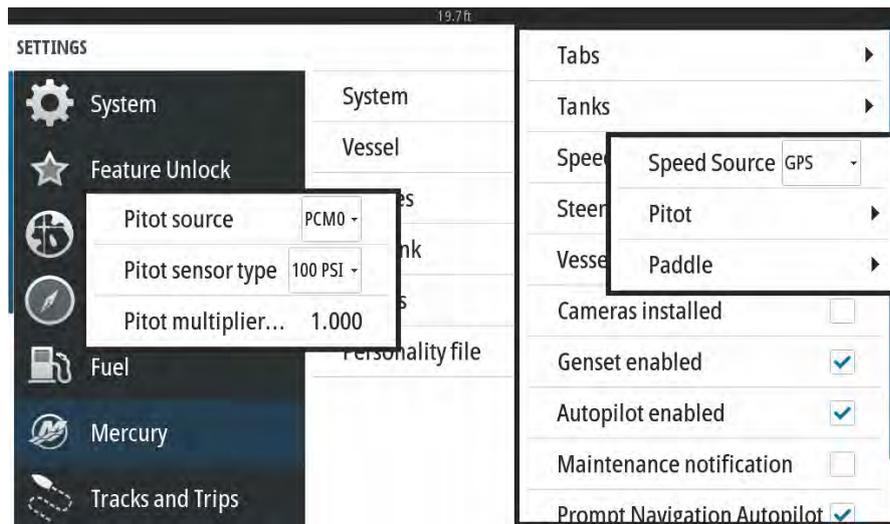
60056

**Opções de atribuição da unidade**

- a** - PCM0 = estibordo ou estibordo externo
- b** - PCM1 = bombordo ou bombordo externo
- c** - PCM2 = estibordo interno ou central
- d** - PCM3 = bombordo interno

As opções de tipo de pitot incluem 100 psi e 200 psi. A opção de 200 psi só se aplica a alguns modelos com motor de popa da Mercury Racing.

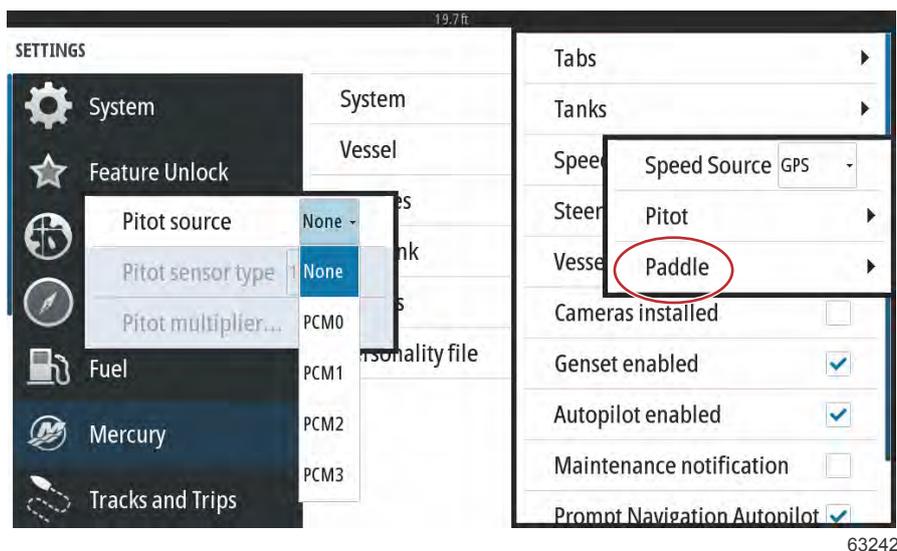
O multiplicador pitot usará 1,00 como uma configuração predefinida e pode ser aumentado ou diminuído para corrigir as leituras exibidas da velocidade que estejam altas ou baixas demais. Para uma leitura de velocidade baixa, aumente o multiplicador pitot, selecionando a janela do multiplicador e use o teclado na tela para digitar um valor. Para uma leitura de velocidade alta, diminua o multiplicador pitot, selecionando a janela do multiplicador e use o teclado na tela para digitar um valor.



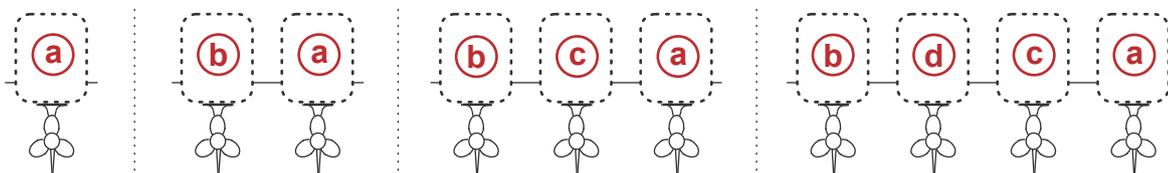
64235

## Seção 4 - Configurações e calibrações

Selecione o motor de popa ou unidade que irá enviar dados da roda de pás para o VesselView. Use as imagens abaixo para determinar a seleção adequada.



63242



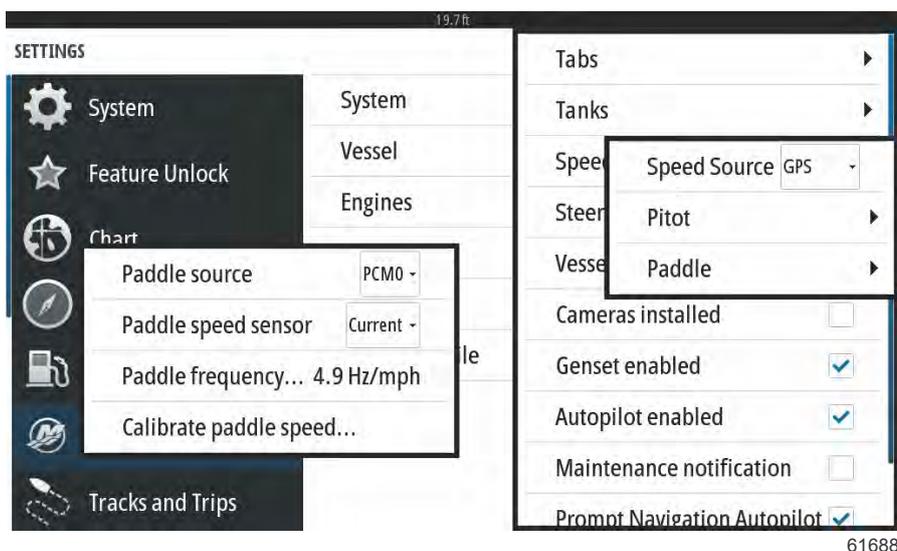
60056

### Opções de atribuição da unidade

- a** - PCM0 = estibordo ou estibordo externo
- b** - PCM1 = bombordo ou bombordo externo
- c** - PCM2 = estibordo interno ou central
- d** - PCM3 = bombordo interno

O tipo de roda de pás pode ser escolhido como Antigo ou Atual, dependendo do modelo usado no barco.

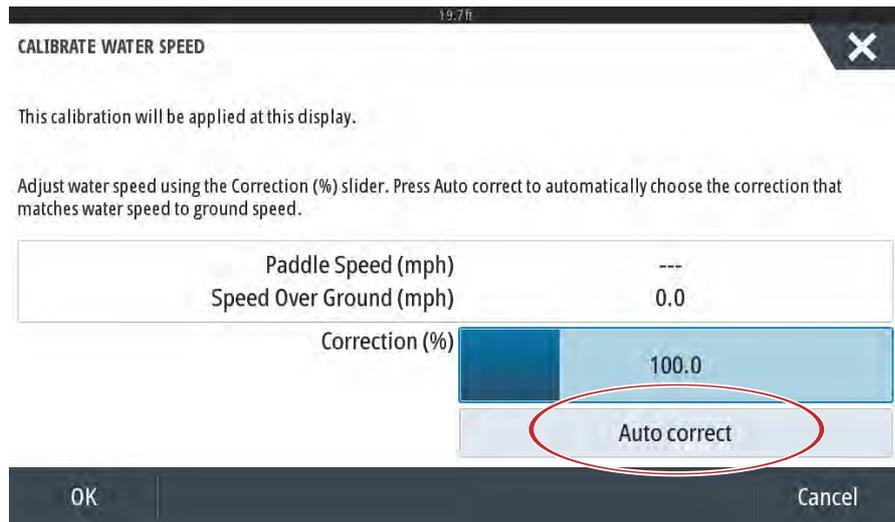
A frequência da roda de pás pode ser alterada para corresponder aos requisitos de diferentes sensores. A frequência do sensor de velocidade da roda de pás oferecida pela Mercury Marine é de 4,9 Hz por milha ou 5,7 Hz por nó. Verifique as instruções que vieram com a roda de pás para obter informações específicas sobre a saída de frequência da roda de pás. Selecione a janela do multiplicador e use o teclado na tela para digitar um valor. A seleção correta de Automático sincronizará a roda de pás para a saída do GPS. A barra deslizante também pode ser usada para alcançar esse mesmo resultado.



61688

A calibragem da roda de pás é realizada usando um dispositivo GPS ativado para ajudar o operador a ajustar a leitura da roda de pás. Usar o controle deslizante permite que o operador aumente ou diminua os dados do emissor da roda de pás.

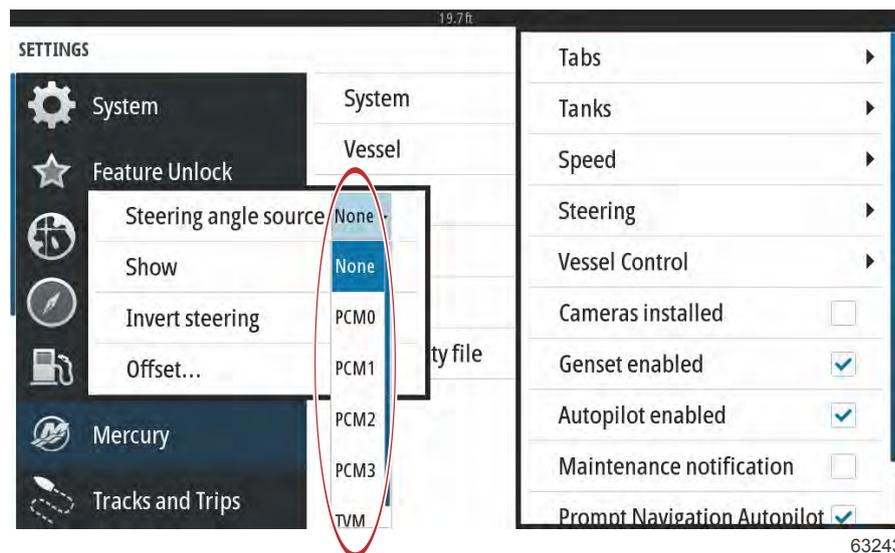
A seleção correta de Automático sincronizará a roda de pás para a saída do GPS (se instalado na rede). A barra deslizante também pode ser usada para alcançar esse mesmo resultado.



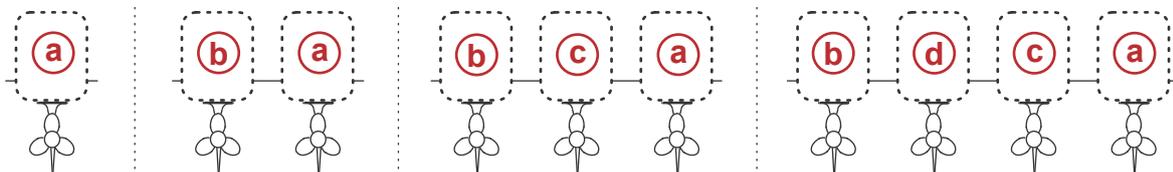
61689

## Direção

Os dados de origem da direção podem ser selecionados para virem do PCM ou do módulo do vetor de empuxo do TVC, com opções para mostrar os dados na tela, inverter a manobra de direção e estabelecer um grau de compensação da direção.



63243



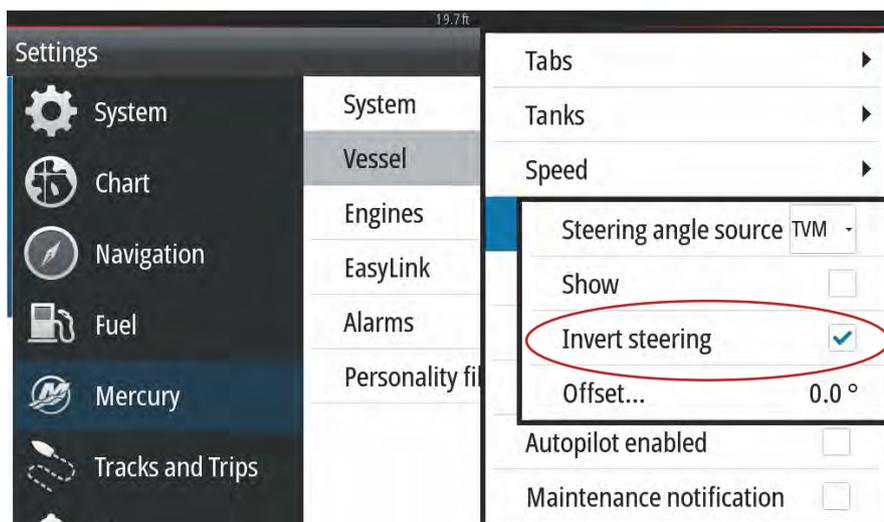
60056

### Opções de atribuição da unidade

- a** - PCM0 = estibordo ou estibordo externo
- b** - PCM1 = bombordo ou bombordo externo
- c** - PCM2 = estibordo interno ou central
- d** - PCM3 = bombordo interno

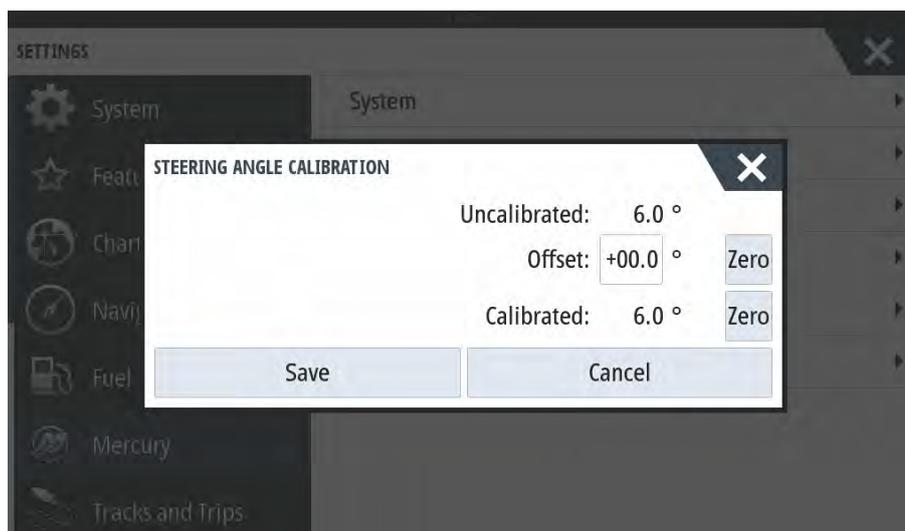
## Seção 4 - Configurações e calibrações

A opção Inverter direção é útil quando há um VesselView que é virado para a parte de trás. Neste caso, os dados de direção coincidirão com o ponto de vista do operador.



63244

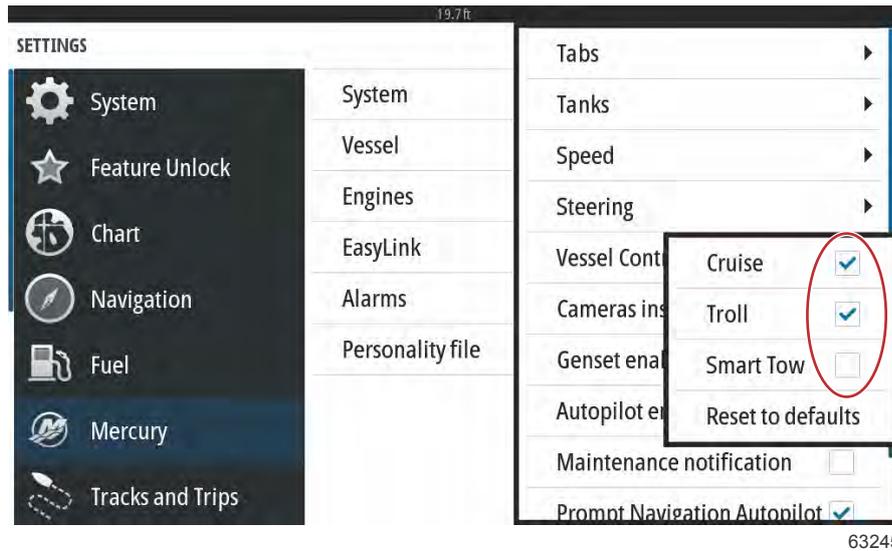
A compensação da direção é usada para alinhar o motor de popa, unidade de tração ou motor interno a zero graus. Quando a unidade é posicionada perpendicular ao casco, o ângulo de direção exibido na tela não pode coincidir com o sensor de direção na unidade. Para ajustar para esta variância, selecione a janela de Compensação. A caixa de Calibração de Ângulo de Direção aparece. A Compensação será aplicada selecionando o Botão calibrado da linha Zero. Observe que a compensação não muda na tela do monitor até que o botão Salvar seja selecionado.



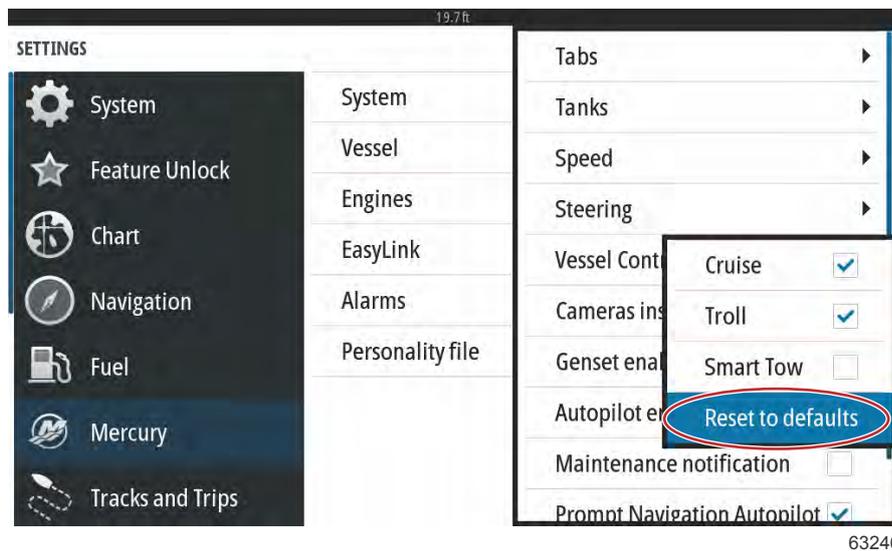
61699

## Controle do Barco

As configurações de Controle do Barco permitem que o operador ative a disponibilidade dos recursos de piloto automático.



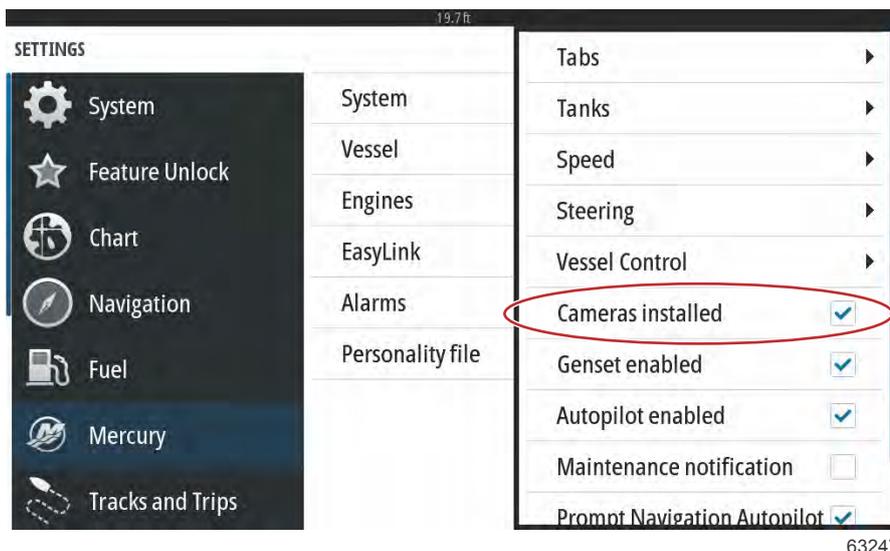
As seleções para funções de piloto automático são Cruise, Troll e Smart Tow. Reset to defaults (repor os valores de fábrica) desmarcará qualquer uma ou todas as funções do piloto automático que não estejam disponíveis com base na potência do motor da embarcação escolhida no Setup Wizard (assistente de configuração).



**NOTA:** Se depois que a opção Redefinir como padrão for escolhida, todas as caixas forem desmarcadas, o seu motor não suporta as características de piloto automático do VesselView.

### Cameras Installed (câmaras instaladas)

Câmeras instaladas permitem ao usuário visualizar vídeos ou origens da câmera na tela do VesselView. O VesselView suporta dois canais de vídeo. Você pode optar por visualizar apenas um canal, ou ciclo da tela entre as câmaras de vídeo disponíveis. O período de ciclo pode ser definido de 5 a 120 segundos. O monitor pode ser otimizado, ajustando as configurações de vídeo. Os ajustes são individuais para cada fonte.

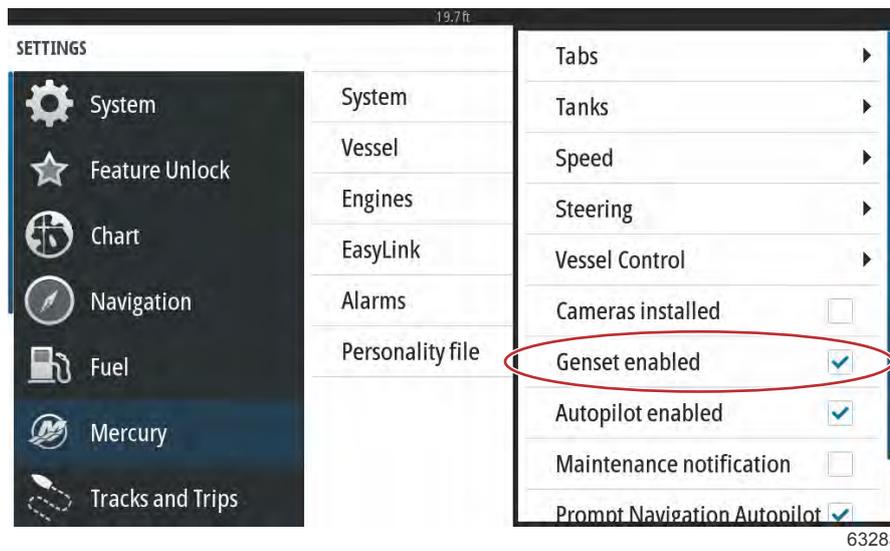


63247

**IMPORTANTE:** Se o barco não possuir câmeras instaladas, certifique-se de que esta opção está desmarcada. Em certas situações, o VesselView pode sofrer interrupções na exibição de dados se a caixa instalada das Câmeras for marcada e o VesselView não conseguir localizar as origens da câmera.

### Conjunto de gerador Ativado

O Conjunto de gerador ativado permite que o VesselView consulte a rede para os dados do conjunto gerador.



63283

Com o gerador ativo no VesselView, o operador pode selecionar o separador Mercury na barra do menu do lado esquerdo.



63268

Selecione a opção MORE (mais).



64239

Selecione a opção GENSET (gerador) no menu.



63269

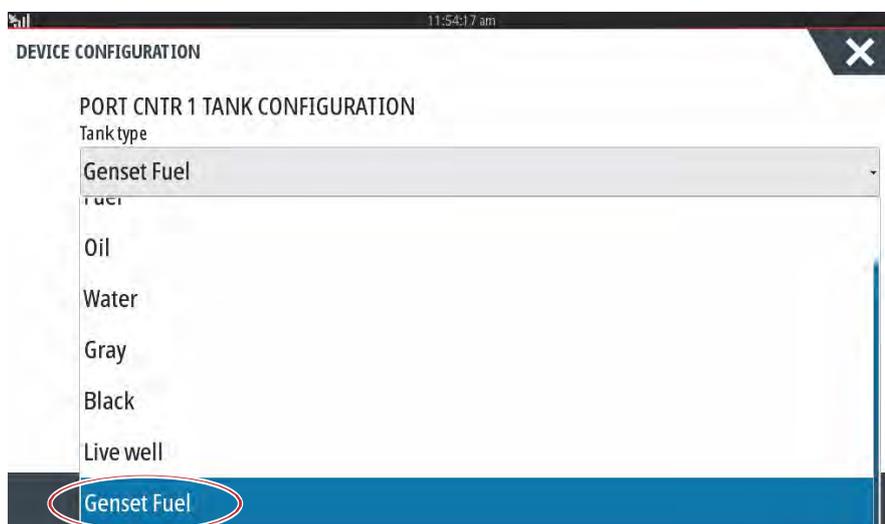
## Seção 4 - Configurações e calibrações

O VesselView apresentará dados do gerador a partir do gerador ligado à rede de comunicações da embarcação.



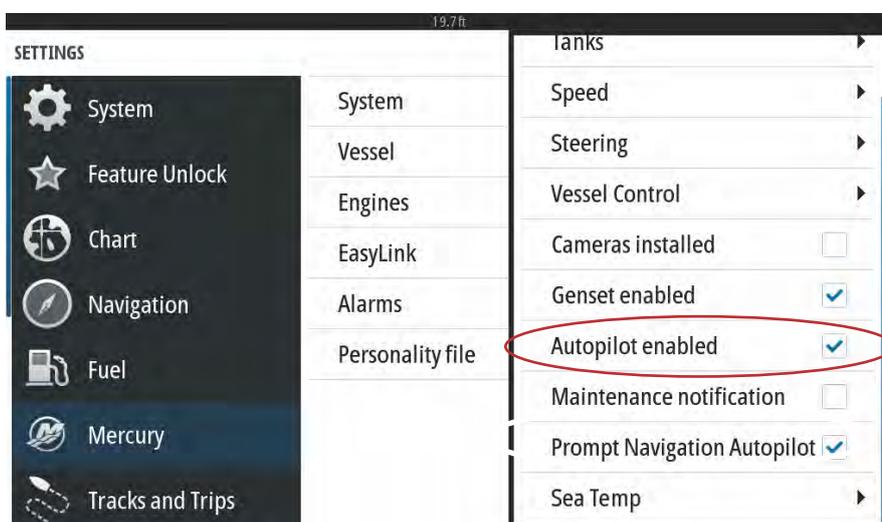
63270

**NOTA:** Para garantir a apresentação dos dados de combustível corretos do gerador, a opção **Genset Fuel** (combustível do gerador) tem de ser seleccionada durante a **Tank Configuration** (configuração do depósito) no **Setup Wizard** (assistente de configuração) ou no menu **Vessel Settings** (configurações da embarcação).



63271

## Piloto automático ativado



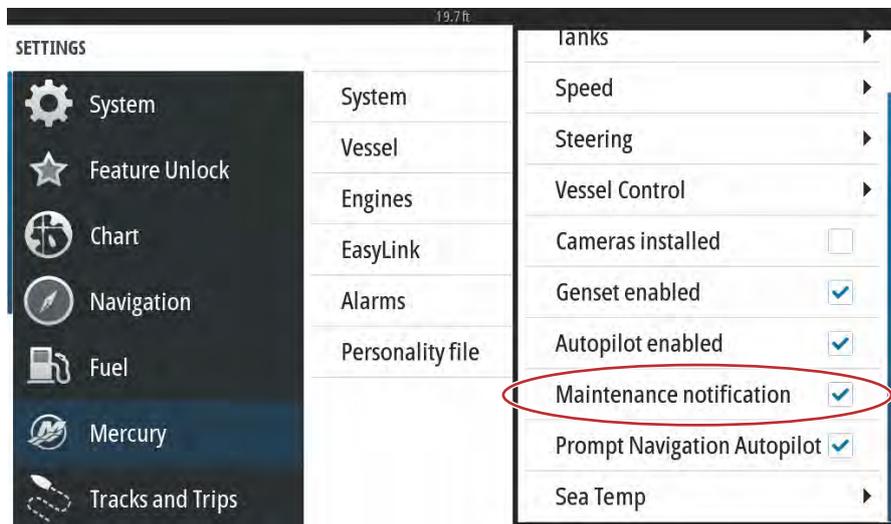
63288

A função Autopilot enabled (piloto automático ativado) só deve ser assinalada se a embarcação tiver um sistema de piloto automático que não da Mercury. As embarcações com comandos Mercury e sistema de Navegação Joystick não devem ter esta função ativada. Ativar esta função numa embarcação com piloto automático Mercury pode causar efeitos adversos e a apresentação de resultados incorretos.

**IMPORTANTE: Se as funções de piloto automático Mercury não responderem ou apresentarem incorreções, certifique-se de que esta caixa não está assinalada.**

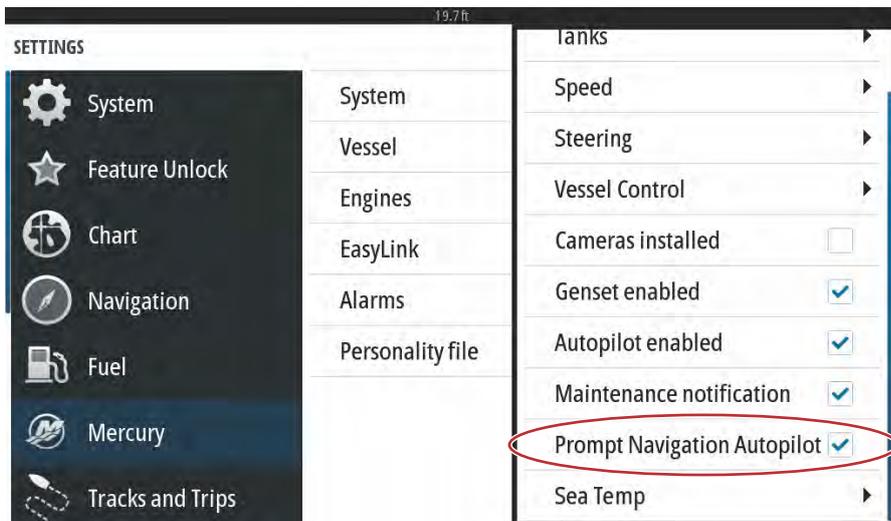
### Notificação de Manutenção

A caixa de seleção Notificação de manutenção permitirá que o VesselView apresente na tela pop-ups programadas de manutenção.



63250

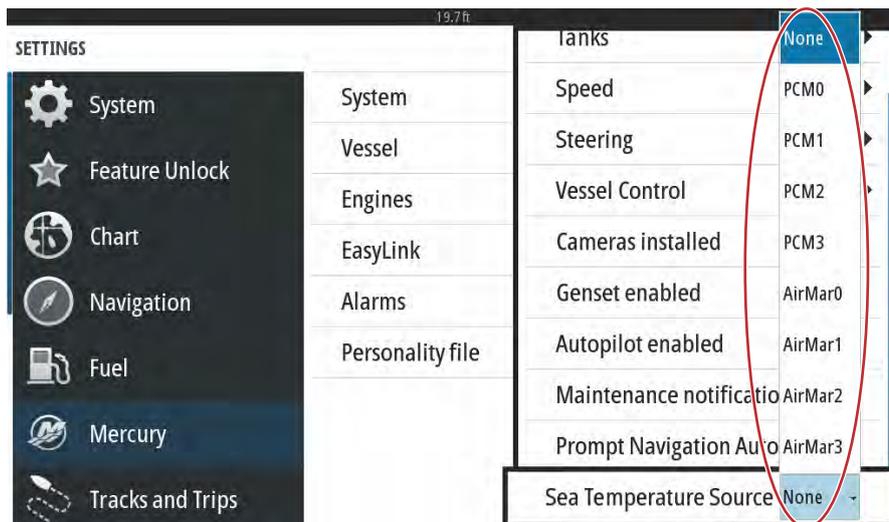
### Prompt Navigation Autopilot (Piloto automático de navegação imediata)



63251

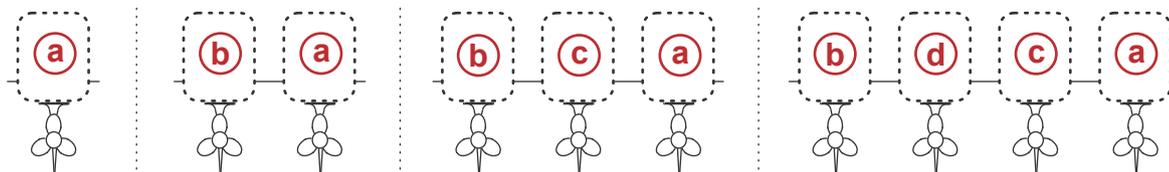
## Temperatura do mar

A Fonte de Temperatura do Mar pode ser selecionada, escolhendo o motor que enviará os dados ou selecionando o sensor apropriado da lista.



63252

A ilustração a seguir mostra a localização física dos PCMs.



60056

### Localizações dos PCMs

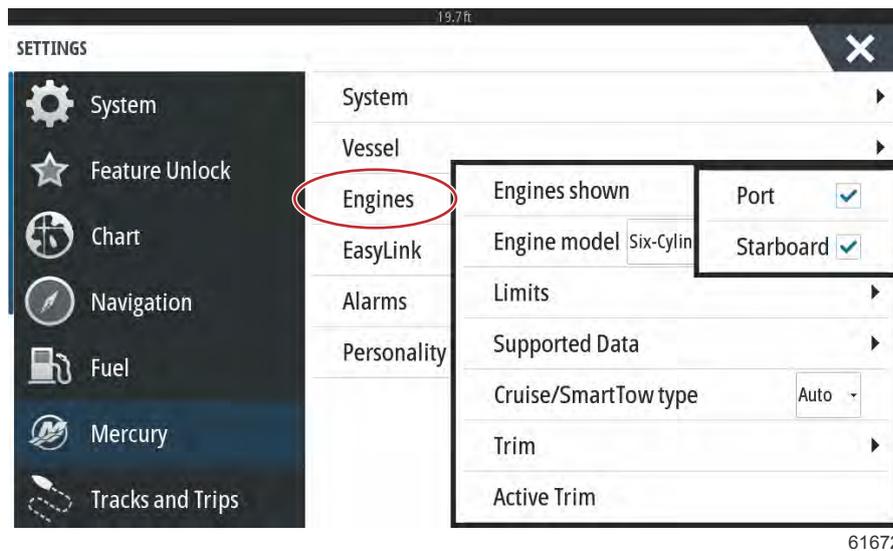
- a** - PCM0 = estibordo ou estibordo externo
- b** - PCM1 = bombordo ou bombordo externo
- c** - PCM2 = estibordo interno ou central
- d** - PCM3 = bombordo interno

## Configurações de motores

### Motores Mostrados

O menu Configurações pode ser encontrado deslizando das margens da tela para a parte superior da tela. Isto irá abrir a janela de Controles do Sistema. Selecione o bloco Configurações. Um menu aparecerá na parte esquerda da tela. Selecione Mercury a partir da lista de opções. A janela de configurações do VesselView controlada pela lateral da Mercury do MFD aparecerá.

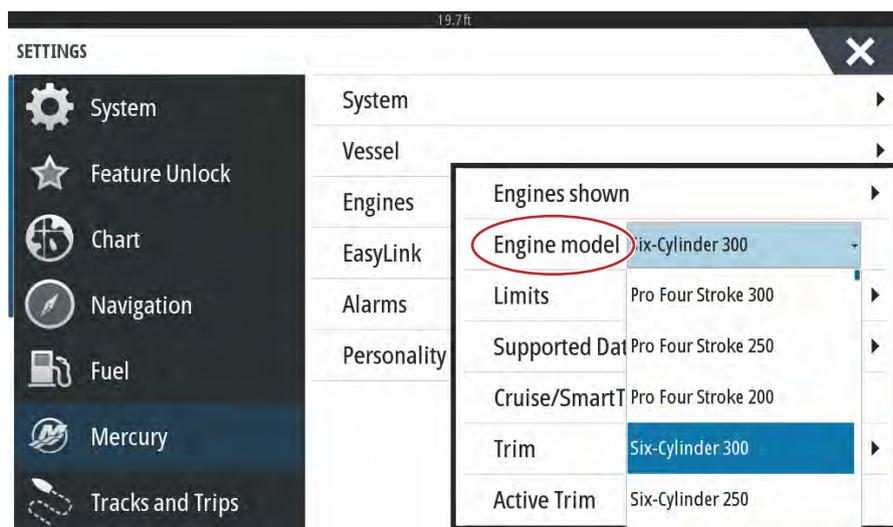
Os motores mostrados são abordados durante o processo do Assistente de Configuração, mas as opções de exibição podem ser alteradas a qualquer momento no menu de Configurações dos motores. O VesselView pode exibir até quatro motores, dependendo do número de motores escolhidos durante o procedimento do Assistente de Configuração. O operador pode selecionar quais motores são exibidos. Marcar ou desmarcar a seleção do motor determinará quais motores são exibidos no VesselView.



61672

### Modelo do Motor

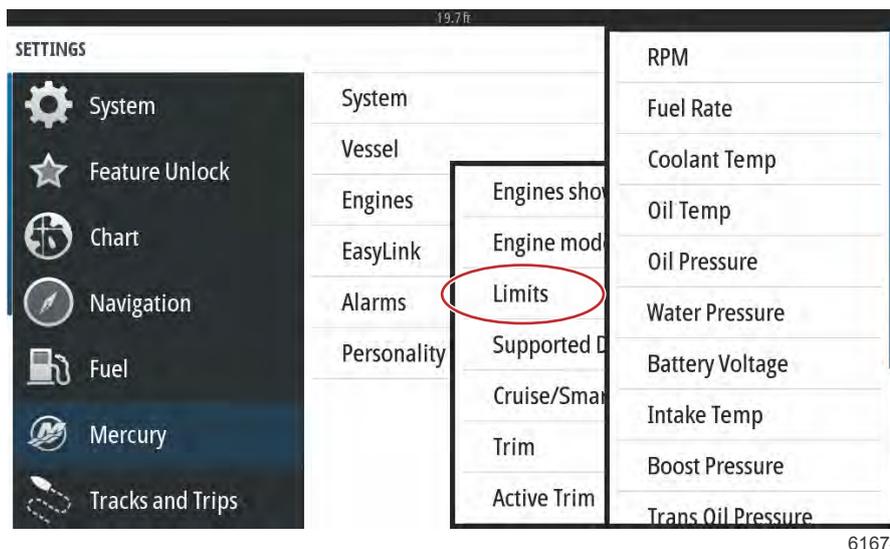
A seleção do modelo de motor permite ao usuário alterar as descrições dos conjuntos de alimentação. Modelos do motor é abordado durante o Assistente de Configuração, mas pode ser alterado a qualquer momento. Quaisquer mudanças feitas aqui podem tornar indisponíveis outras configurações e opções de exibição no VesselView.



61673

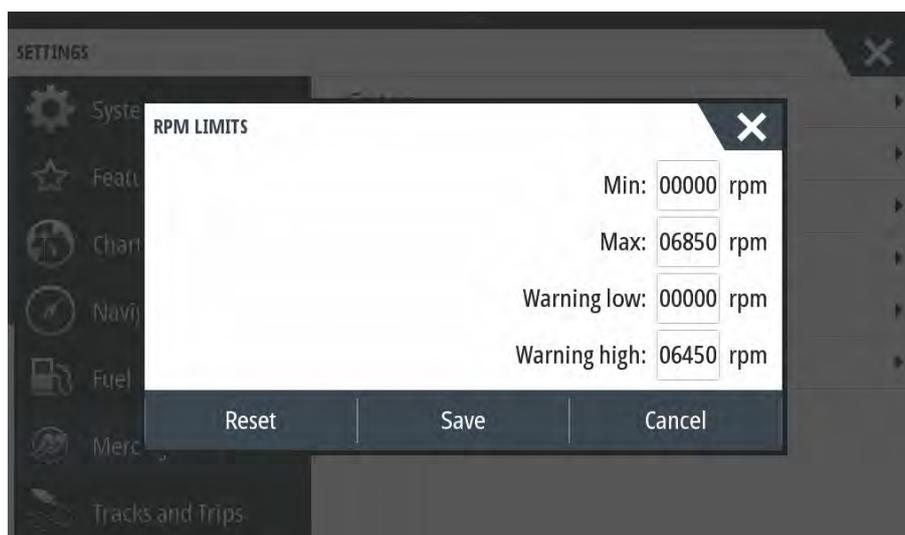
## Limites

Limites ajuda a definir intervalos específicos para muitos parâmetros de dados do motor, tais como; rotação, temperatura do líquido de arrefecimento, temperatura do óleo, voltagem da bateria e pressão auxiliar. As alterações feitas nos limites não afetarão o conjunto do motor ou a operação de programação do Engine Guardian da Mercury. Os limites reais do motor são determinados pelo módulo de controle programado de fábrica no motor.



61674

A imagem a seguir mostra uma tela típica de Limites do Motor.



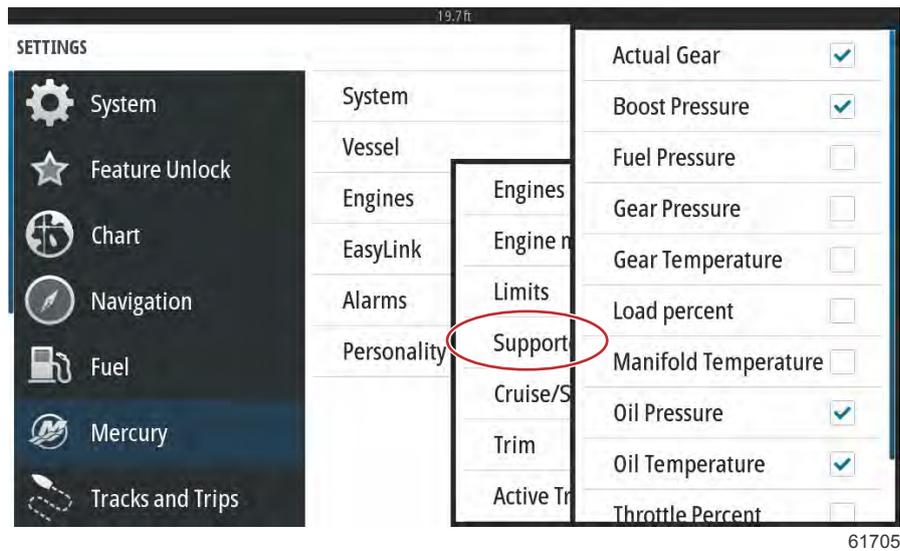
61675

Configuração	Descrição
Mín.:	O valor da base do gráfico na tela
Máx.:	O valor da parte superior do gráfico na tela
Alerta de mínimo:	O valor na parte superior da seção colorida inferior do gráfico na tela
Alerta de máximo:	O valor na parte inferior da seção colorida superior do gráfico na tela

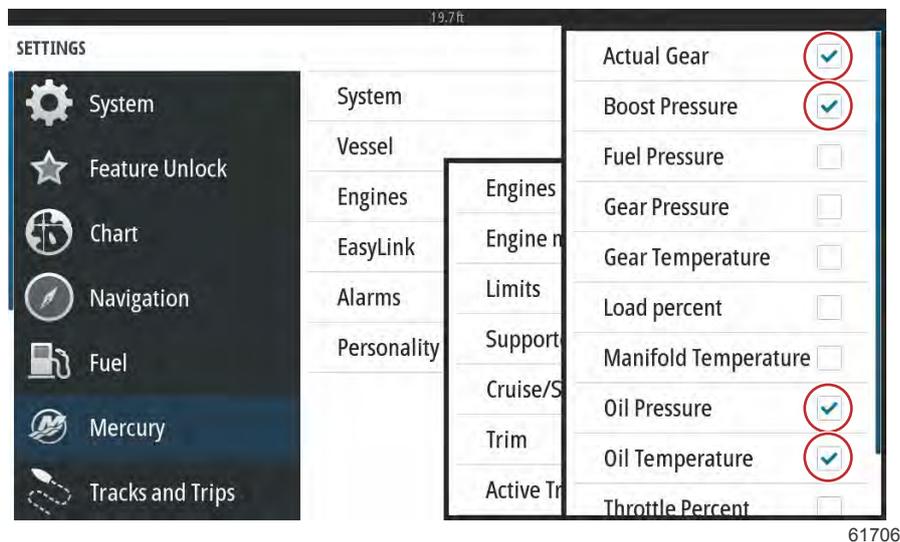
Os padrões mínimos e máximos são predefinidos de fábrica para o conjunto de motor escolhido durante o Assistente de Configuração ou no menu Configuração dos Motores. Aumentar ou diminuir os valores mínimos e máximos de alerta é geralmente considerado como preferência pessoal do velejador.

## Dados suportados

Os Dados Suportados permitem ao operador selecionar os tipos de dados que o VesselView irá exibir. A lista de fontes de dados é dependente do conjunto de alimentação selecionado durante o Assistente de Configuração. Selecione a caixa de seleção para cada item de dados que você deseja que o VesselView possa exibir.



61705

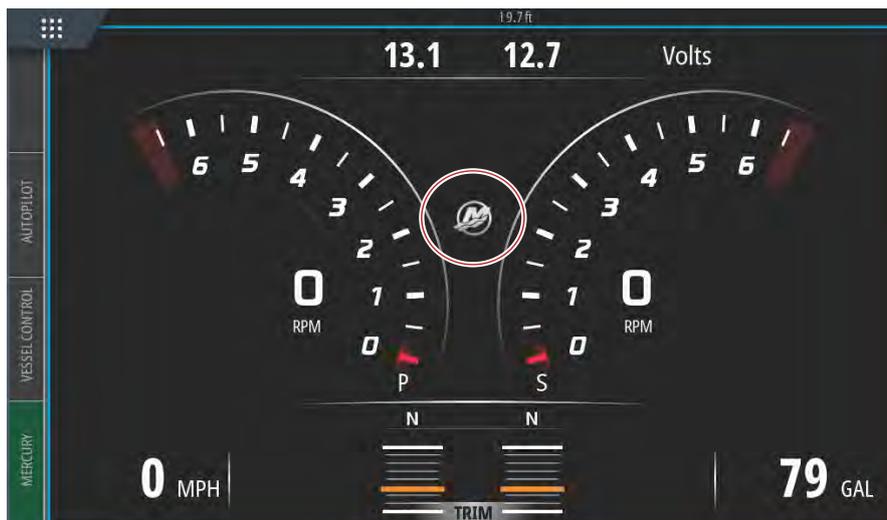


61706

Itens de dados mostrados num círculo selecionado

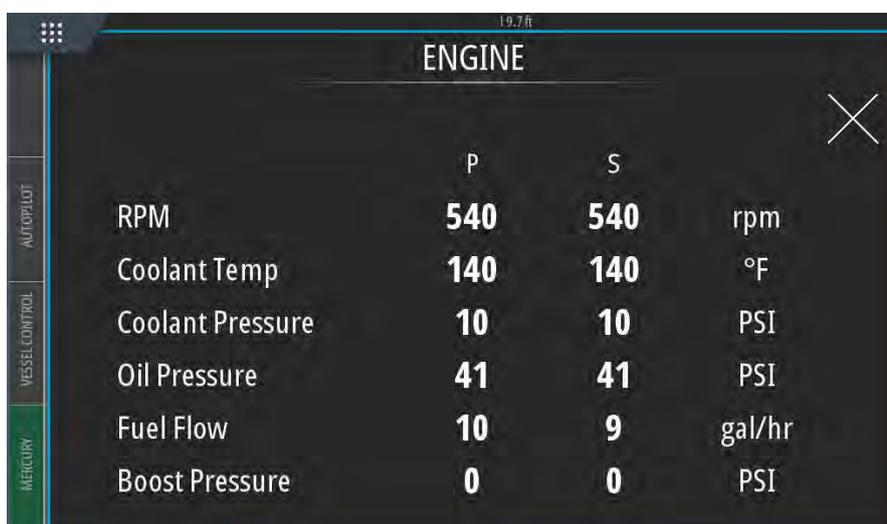
## Seção 4 - Configurações e calibrações

Para visualizar os itens dos dados que foram selecionados na lista de **Supported Data (dados suportados)**, enquanto o VesselView está no modo de visualização operacional normal, toque no ícone do logótipo "M" da Mercury entre a área de varrimento velocidade/RPM.



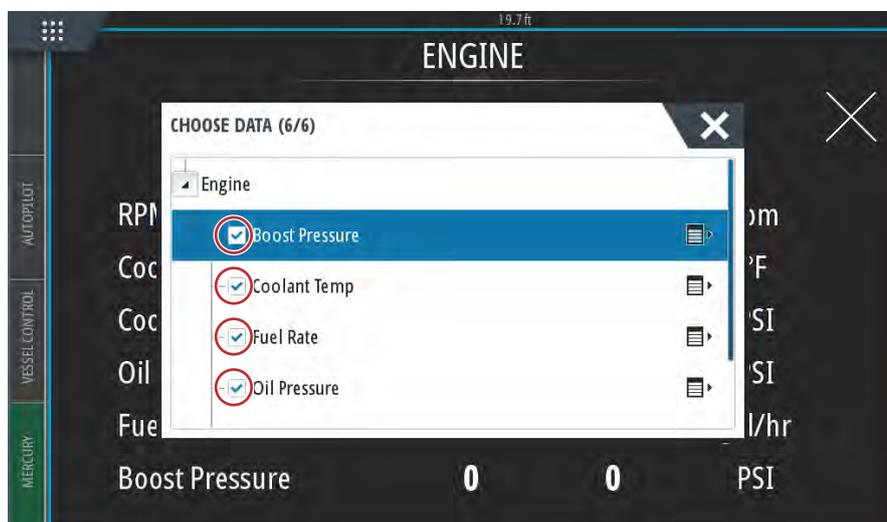
63272

Serão apresentados até seis itens de dados suportados selecionados num único ecrã.



63273

Para alterar o conteúdo destes dados de motor, toque e mantenha pressionado o ecrã durante vários segundos. Se as seleções estiverem completas, toque no **X** no canto superior direito do ecrã para encerrar.

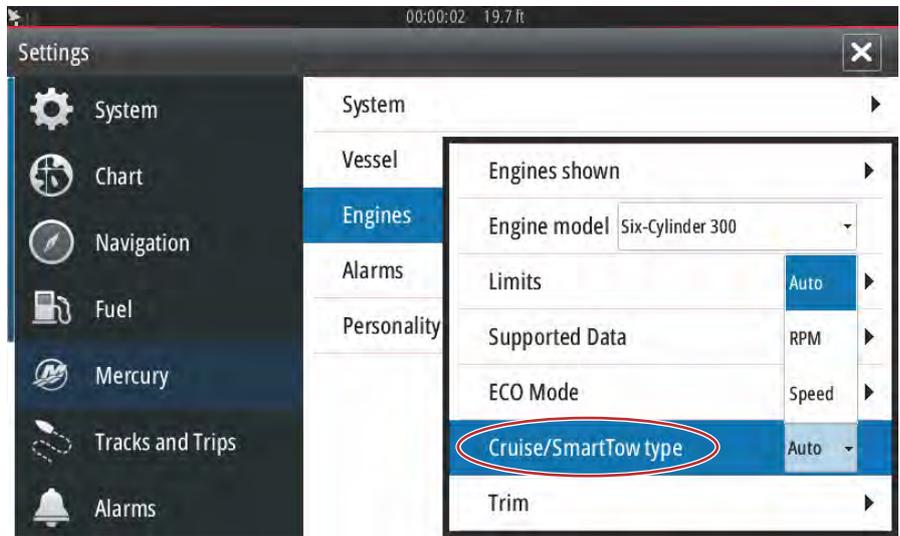


63274

Assinale ou desmarque cada seleção de dados, tocando nas caixas de verificação. Uma vez efetuadas todas as seleções, toque no **X** para encerrar esta janela e regressar ao ecrã **Engine Data (dados do motor)**.

## Tipo de Cruzeiro/Smart Tow

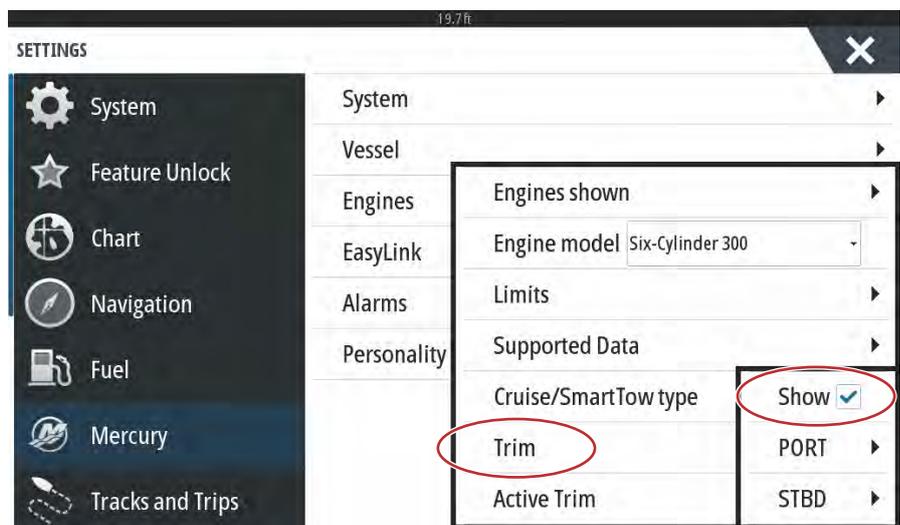
A configuração do tipo de Cruzeiro/Smart Tow permite que o operador selecione o sensor a partir do qual o programa do piloto automático do Cruzeiro e os perfis de ativação de programas do Smart Tow obtêm seus dados de velocidade. Rotação do motor ou dados de velocidade do GPS são as opções. Selecionar Automático fará o VesselView consultar a rede sobre uma fonte de dados baseada em velocidade e usar essa seleção para os recursos de Cruzeiro e Smart Tow.



61712

## Compensador

As configurações do trim permitem ao operador ativar a caixa de verificação Show, para mostrar o gráfico do estado do trim no ecrã.

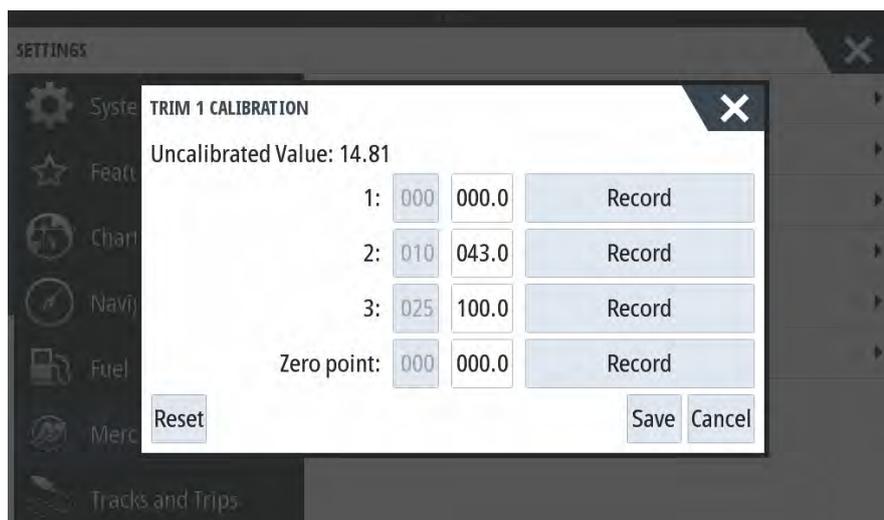


61715

A calibragem do compensador permite que o operador posicione o compensador nas posições superior e inferior e registre as percentagens. Isto é útil para determinar a posição verdadeira a 0° do compensador — o ponto no qual o compensador está paralelo com a parte inferior do barco. O compensador corretamente calibrado mostrará uma posição exata dos controles deslizantes na tela.

## Seção 4 - Configurações e calibrações

Para calibrar o compensador, equilibre os motores em todo o caminho e registre a linha 1 da leitura, este será o compensador real de 0%. Equilibre os motores em todo o caminho, registre a linha 3 da leitura, este será o compensador real de 100%. O ponto Zero é quando os motores são posicionados paralelamente com a parte inferior do barco, registre essa posição. Selecione Salvar para manter os novos dados calibrados do compensador.



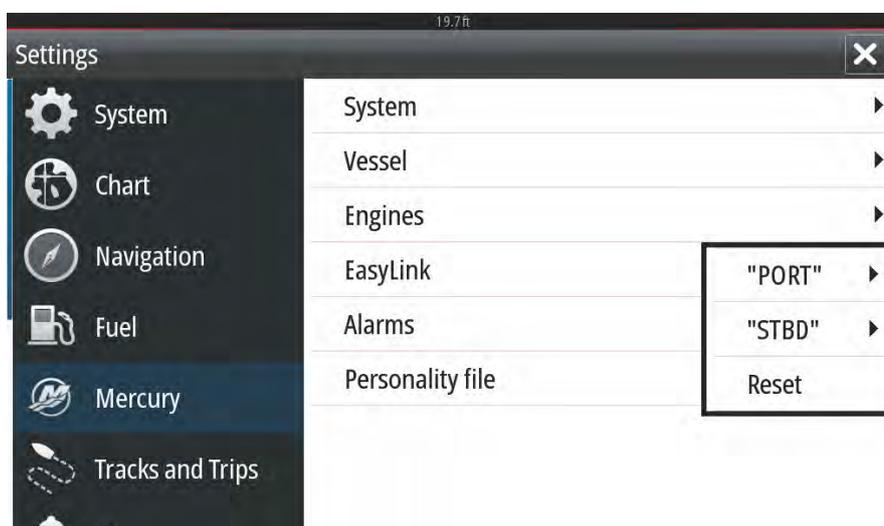
61716

## Configurações do EasyLink

### Integração do manómetro EasyLink

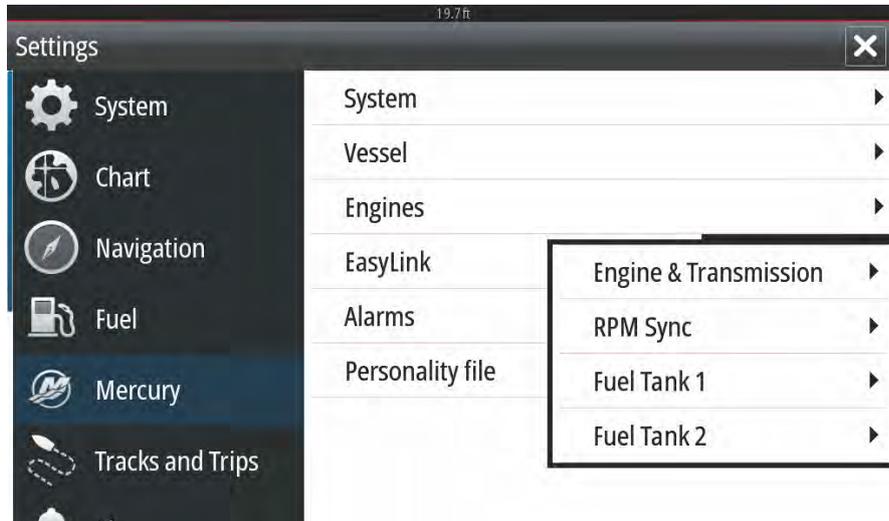
As embarcações com manómetros SC 100 têm de ter o EasyLink ativado (assinado) no VesselView para os dados serem recebidos no manómetro SC 100.

Link fácil		
	Motor e transmissão >	Bombordo ou estibordo–ligado (marca de verificação), desligado (sem marca de verificação)
Port and Starboard > (Bombordo e Estibordo >)	Sincronização da rotação	ligado (marca de verificação), desligado (sem marca de verificação)
	Tanque de combustível 1	ligado (marca de verificação), desligado (sem marca de verificação)
	Tanque de combustível 2	ligado (marca de verificação), desligado (sem marca de verificação)



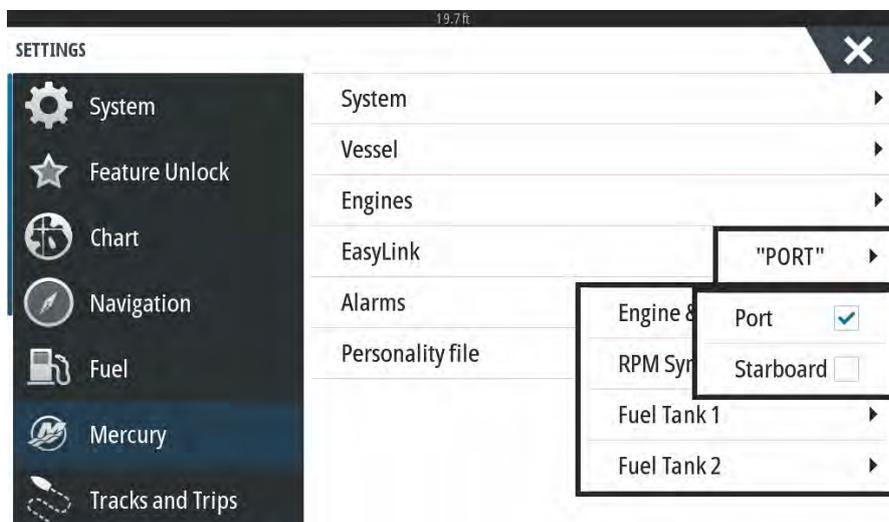
63150

Ecrã do menu principal do EasyLink



63151

Menu de opção do EasyLink



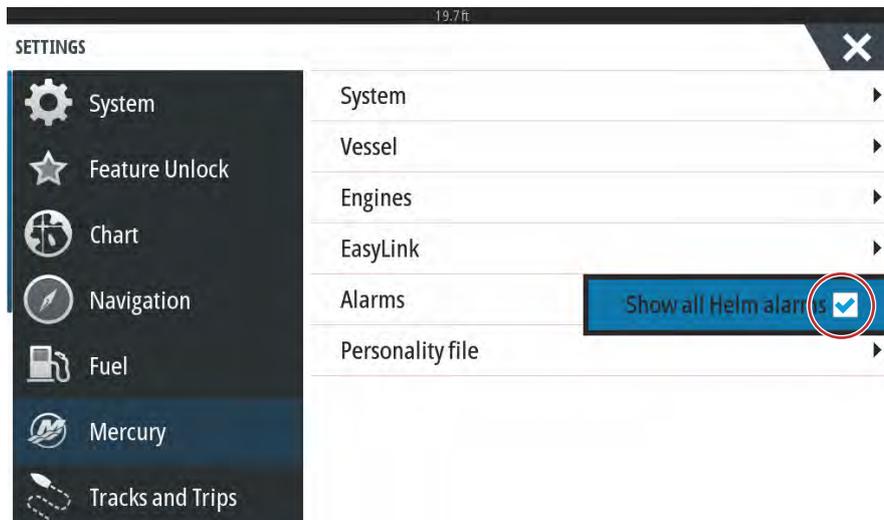
63152

Opções de seleção de dados de fonte do EasyLink

## Alarmes

### Configuração dos Alarmes

A opção Mostrar todos os alarmes do leme pode ser marcada para exibir todos os alarmes em todas as telas do VesselView. Desmarcar a opção resultará em perda de notificações nos VesselViews adicionais que envolvam várias instalações do dispositivo.

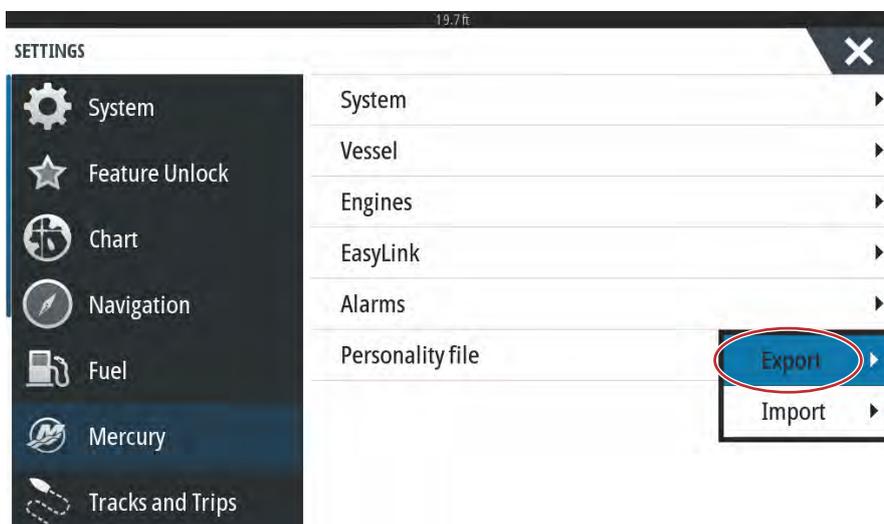


61718

## Ficheiro de personalidade

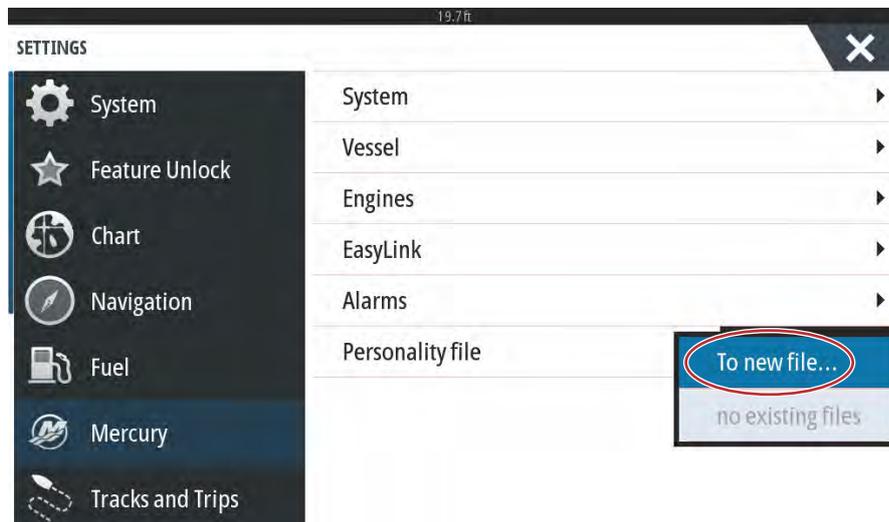
### Exportar

Um arquivo de Identidade do barco é composto por todas as configurações que foram feitas dentro de um dispositivo VesselView. Para exportar esta identidade, insira um cartão SD na ranhura da porta para cartão e selecione Exportar. Remova o cartão SD e transfira esse arquivo para outro dispositivo VesselView usando a opção Importar.



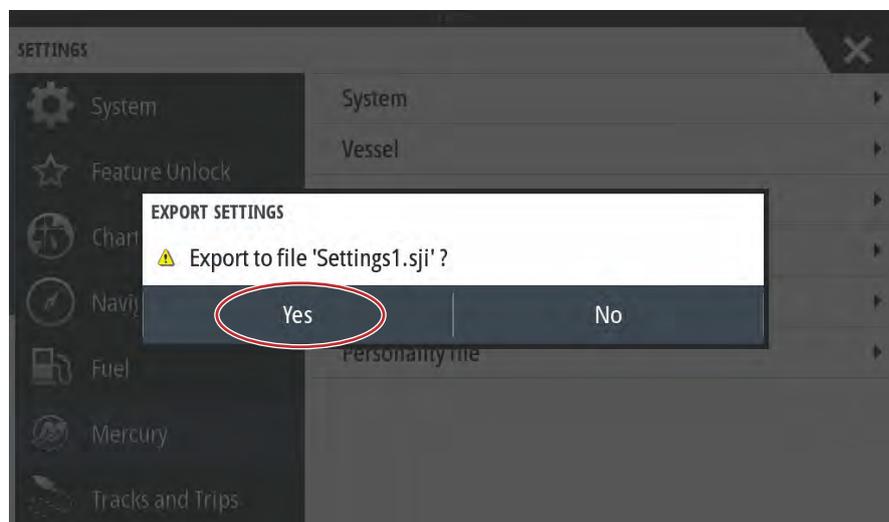
61719

**Selecione Exportar**



61720

Selecione Para novo arquivo...



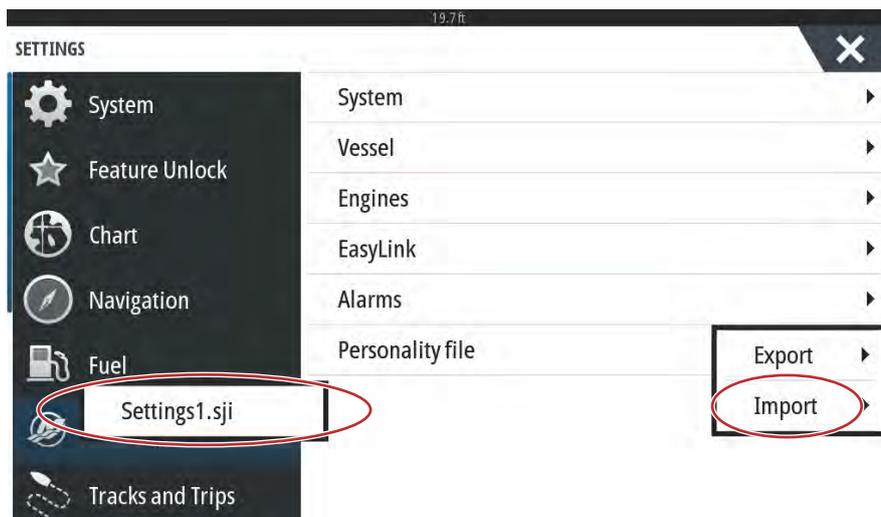
61721

Selecione Sim

O novo arquivo de identidade será gravado no nível superior do cartão de memória. Ele não será colocado no interior de todas as pastas no cartão SD.

### Importar

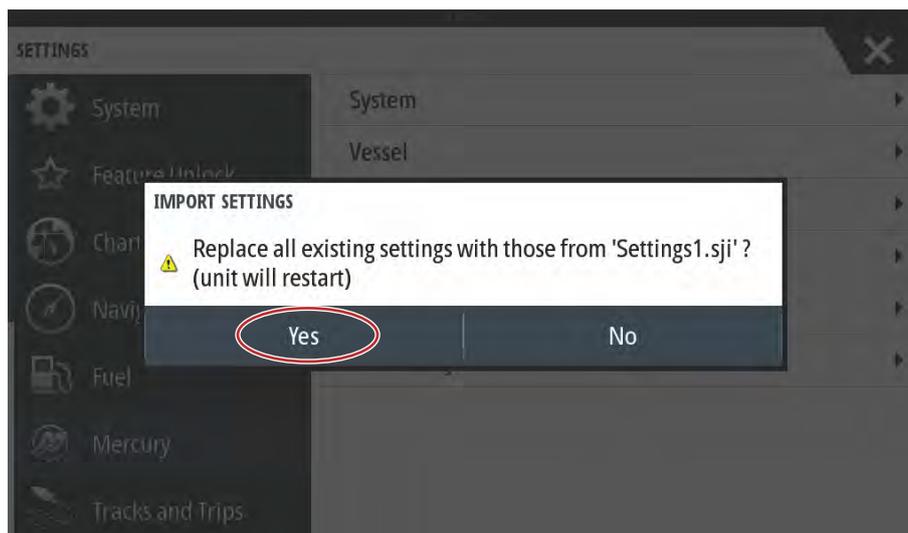
Para importar um arquivo de Identidade, insira um cartão SD na porta para cartão que tenha um arquivo de Identidade gravado do VesselView armazenado nela. Selecione Importar. Uma lista de arquivos detectados aparecerá na tela. Selecione o arquivo e inicie a importação.



61722

#### Arquivo de identidade

Você será alertado mais uma vez para substituir todas as configurações existentes. Selecione Sim. O VesselView irá importar o novo arquivo de Identidade e a unidade reiniciará.



61723

## Calibração do ecrã tátil

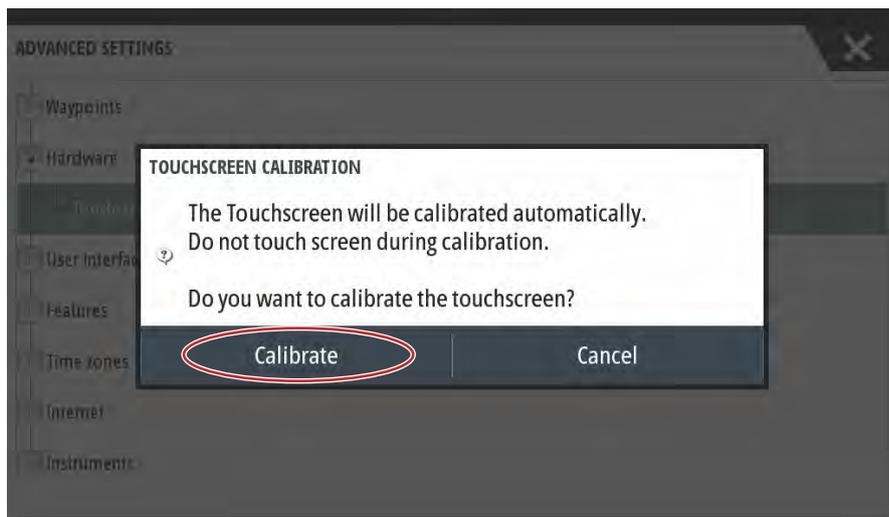
### Calibragem da Tela sensível ao toque

O ecrã tátil pode ser calibrado periodicamente. Se não houver resposta ao deslizar ou tocar em sítios do ecrã, ative o menu System Controls (comandos do sistema) tocando com o dedo na parte superior da unidade e deslizando pelo ecrã. Selecione a opção Settings (configurações). Selecione System (sistema). Selecione a opção Advanced (avançada). Selecione a opção do menu Hardware para ser exibido o item menu de calibração Touchscreen (ecrã tátil).



61493

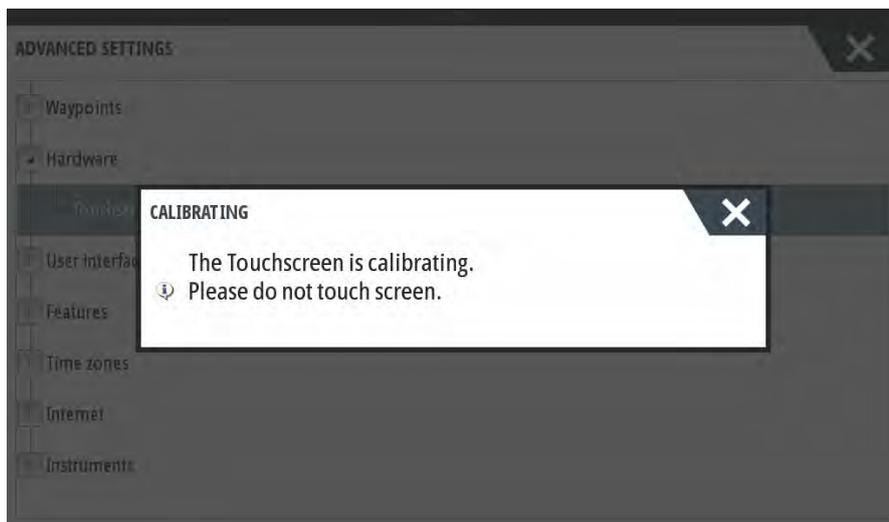
O VesselView alertará o operador para confirmar a Calibragem da tela sensível ao toque. Para continuar com a calibragem, selecione Calibrar.



61494

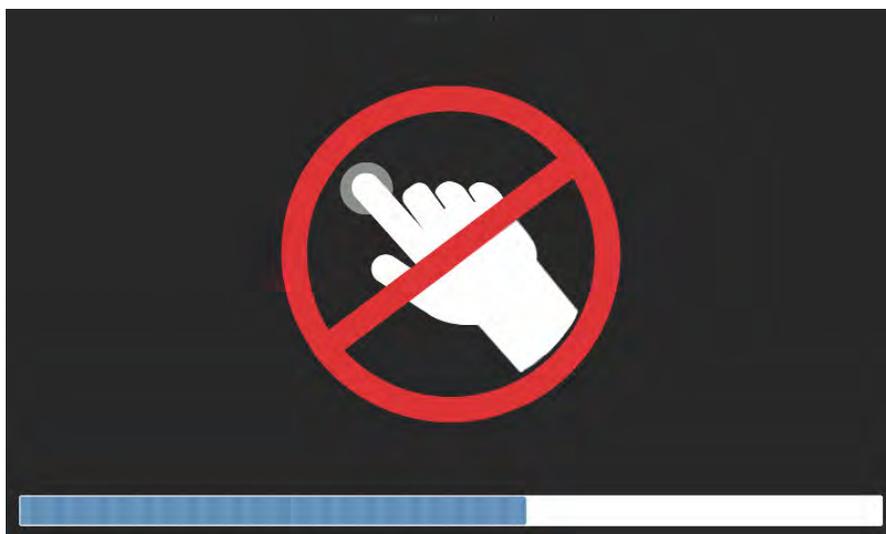
## Seção 4 - Configurações e calibrações

É importante que a tela não seja tocada durante o processo de calibragem.



61496

Uma barra de progresso será exibida, mostrando ao operador que o processo está ocorrendo. Depois de completar a calibragem, o monitor voltará para o menu Configurações Avançadas.



61499

# Seção 5 - Alarmes de advertência

## Índice

---

Avisos — Falhas e Alarmes.....	98	Águas Rasas e Alarmes de Combustível Baixo	
Advertências—Falhas e alarmes.....	98	.....	100

---

## Avisos — Falhas e Alarmes

### Advertências—Falhas e alarmes

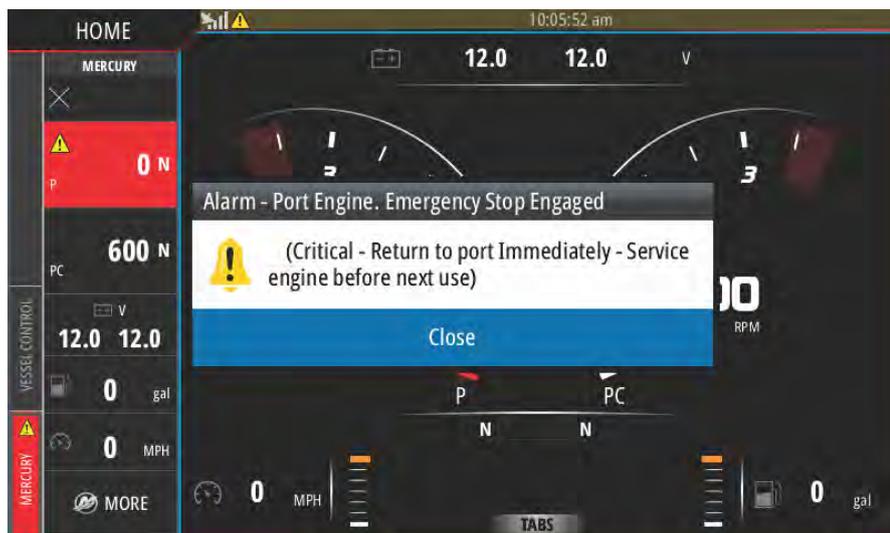
Todos os avisos, falhas e alarmes da Mercury serão mostrados independentemente do ecrã apresentado no momento do alarme. Quando um alarme é ativado, o ecrã apresentará uma janela com o texto e aviso do alarme, juntamente com uma breve descrição da medida a tomar.

Quando uma falha de alarme for acionada, a guia Mercury no lado esquerdo da tela ficará vermelha e conterá o símbolo internacional de aviso. Quando um alarme é ativado, a tela exibirá uma janela mostrando o texto de alarme e aviso, juntamente com uma breve descrição sobre qual ação deve ser tomada.

As seguintes imagens mostram a janela do alarme exibida no centro da tela com a barra lateral esquerda no estado fechado e aberto.



61773



61774

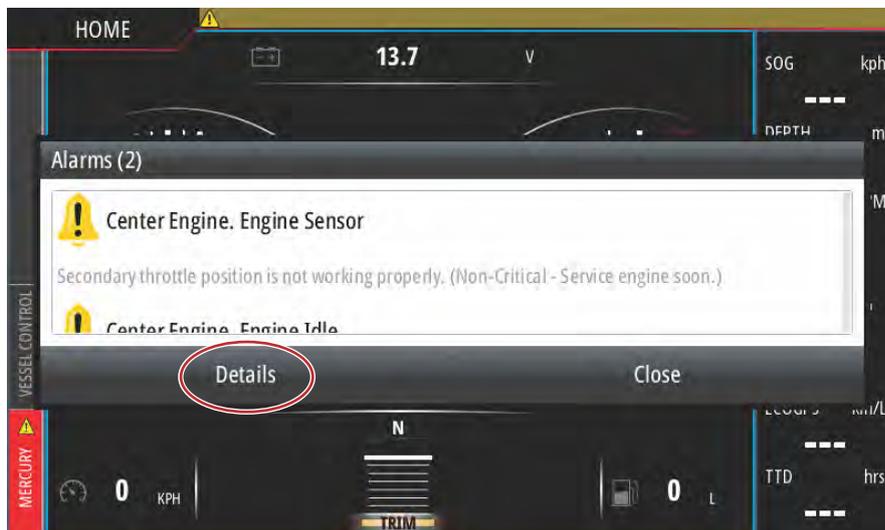
Os alarmes críticos são geralmente acompanhados por uma resposta do sistema Engine Guardian da Mercury, que pode incluir alimentação reduzida, rotação máxima reduzida ou uma condição de marcha lenta forçada. Todas as falhas críticas emitem um aviso sonoro ao operador. Uma falha crítica soará a sirene de advertência por seis segundos contínuos.

Os alarmes não críticos serão exibidos como alarmes críticos, mas são acompanhados por seis bips curtos da sirene de advertência.

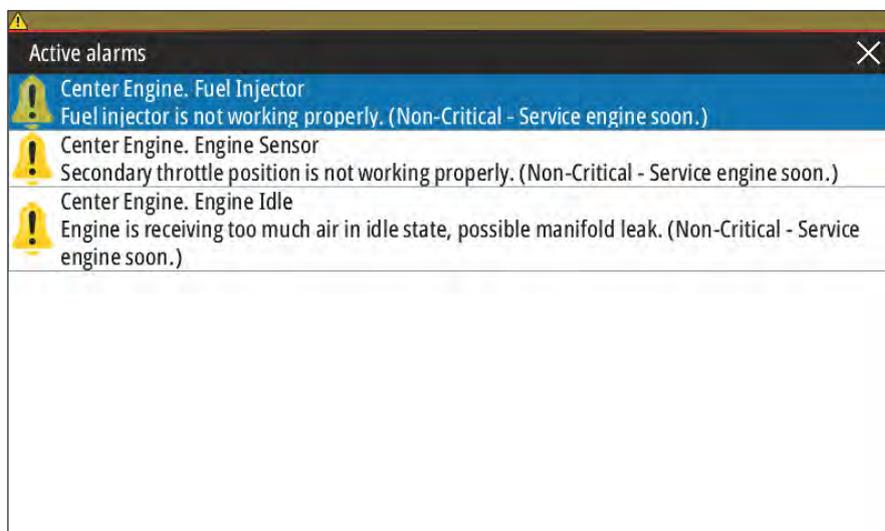


61545

Pop-ups de falhas permitem ao operador obter informações adicionais sobre as falhas individuais. Selecione a opção Detalhes para ver uma explicação mais descritiva da falha.



61542



61548

## Seção 5 - Alarmes de advertência

Para reconhecer a falha e retornar à tela principal do VesselView, selecione o X no canto superior direito da janela de Alarmes ativos, ou selecione a opção Fechar na janela inicial de pop-up.

Quaisquer alarmes ativos e falhas de aviso permanecerão acessíveis na guia Mercury no lado esquerdo da tela.



61546

Para limpar uma falha ativa, é necessário ter a peça avariada inspecionada, reparada ou substituída, arrancar os motores e o VesselView, e permitir que a unidade faça uma análise ao arranque do sistema. Se a embarcação passar na análise, o separador Mercury, no lado esquerdo do ecrã, irá aparecer a verde. O histórico do alarme pode ser sempre visualizado, selecionando o ecrã do menu principal e, a seguir, a opção Alarms (alarmes). Aqui, pode visualizar o histórico de falhas.

### Águas Rasas e Alarmes de Combustível Baixo

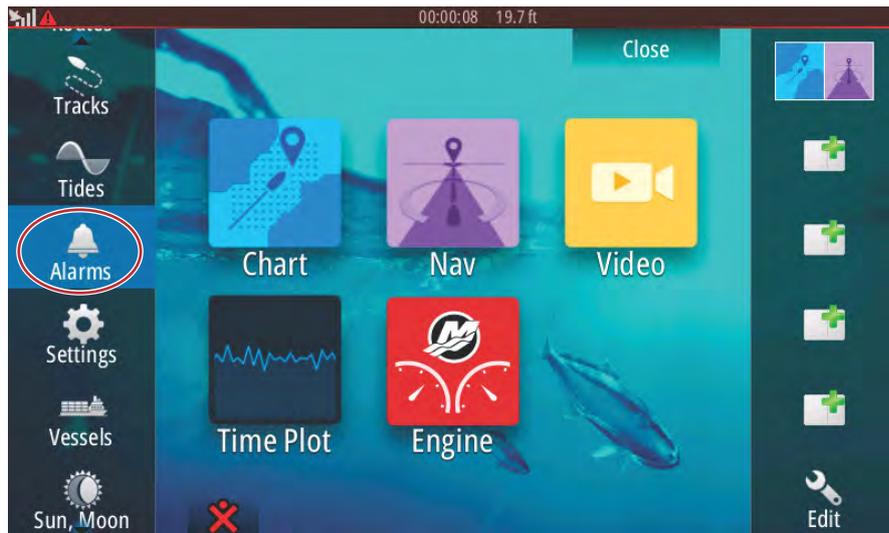
Para as falhas não críticas, tais como águas pouco profundas ou pouco combustível, serão emitidos seis sinais sonoros pequenos e aparecerá uma janela pop-up com uma breve descrição da falha.

Estes tipos de falhas não mudarão a guia Mercury para vermelho. Em vez disso, a barra de cabeçalho superior ficará vermelha e exibirá o símbolo de advertência internacional.



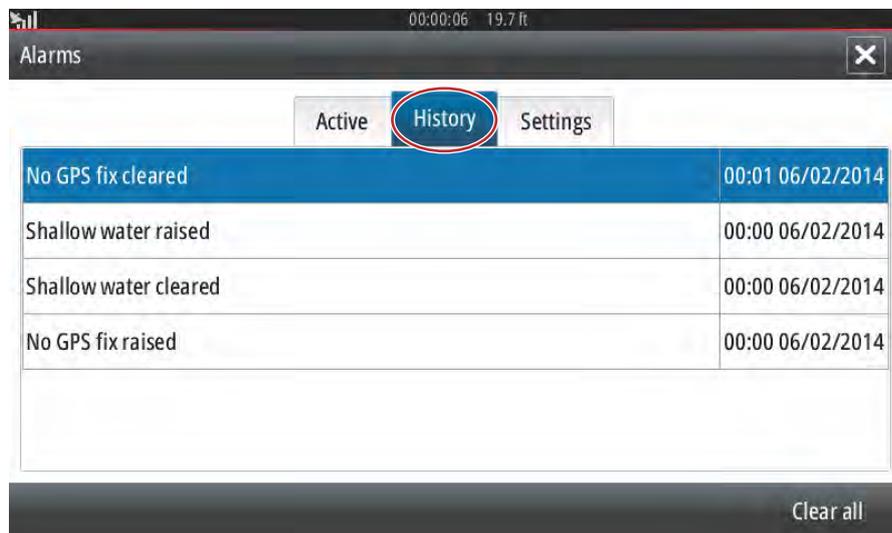
61778

Para visualizar a falha selecione a tela do menu principal e depois escolha a opção Alarmes. Aqui, a falha pode ser visualizada e as configurações que levantaram a falha podem ser alteradas.



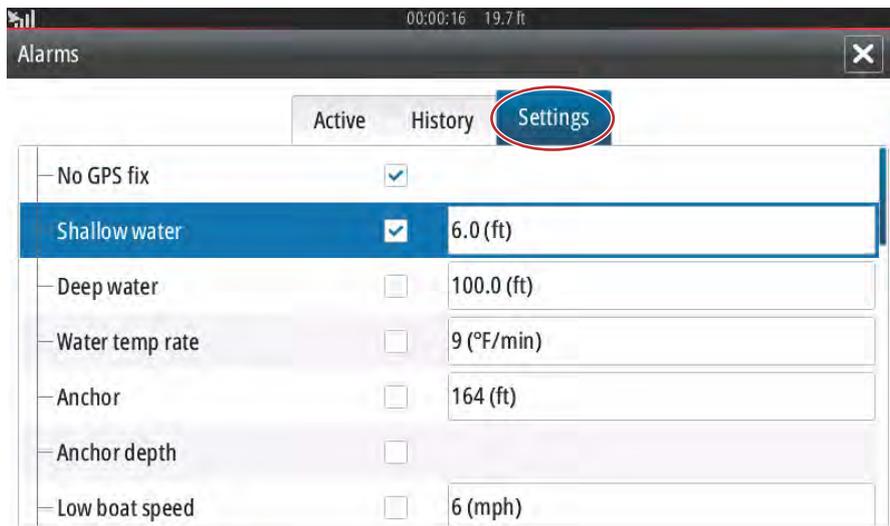
61781

**Seleção dos alarmes**



61779

**Separador história**



61780

Separador configurações

# Seção 6 - Procedimentos de atualização de software

## Índice

Atualizar o software do VesselView e VesselView Link através de Wi-Fi.....	104	Atualizar através do cartão micro SD .....	118
Atualizar através de Wi-Fi .....	104	Download do software atual .....	118
Como atualizar o seu software do monitor VesselView .	116	Atualizar o software VesselView com o cartão de memória micro SD .....	118
A procurar a versão atual de software .....	117	Como atualizar seu software do módulo VesselView Link .....	121
Atualizar através de Wi-Fi .....	118		

## Atualizar o software do VesselView e VesselView Link através de Wi-Fi

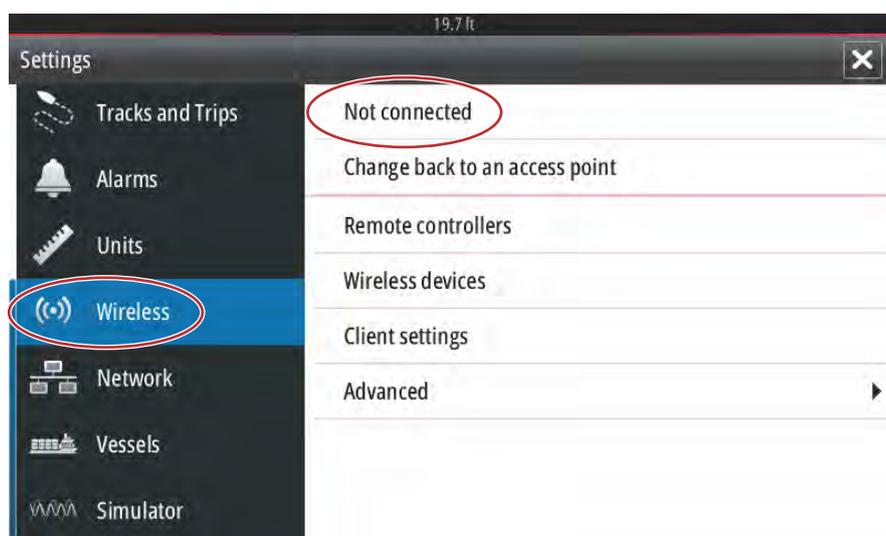
### Atualizar através de Wi-Fi

Selecione o ícone **Settings** (configurações).



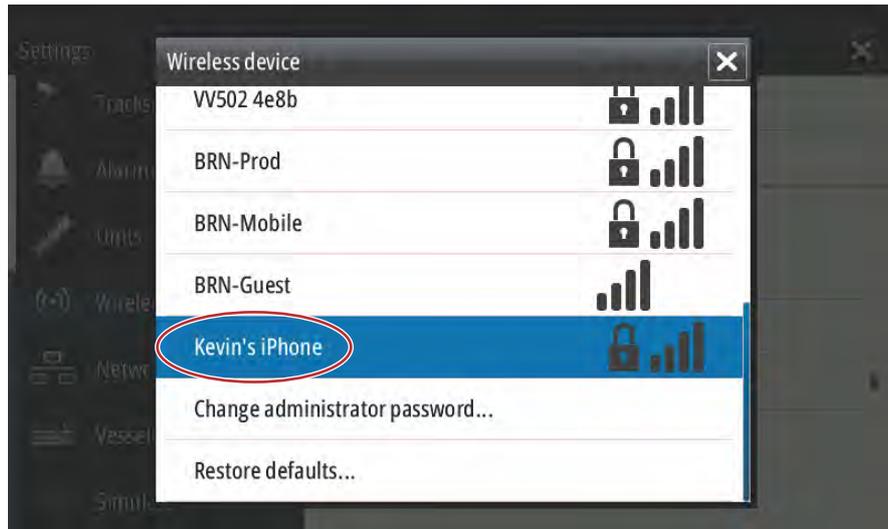
64270

Selecione **Wireless (sem fios)** e, posteriormente, **Not connected (não ligado)**.



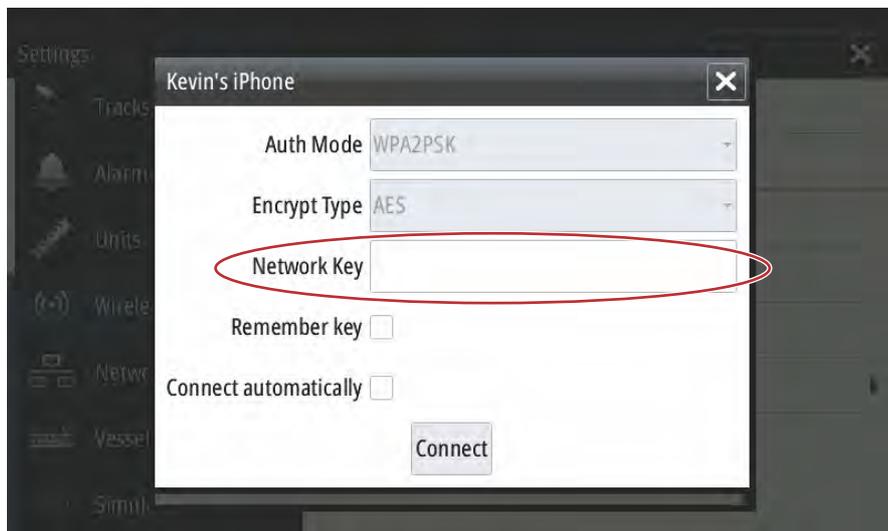
64271

Selecione uma rede sem fios.



64272

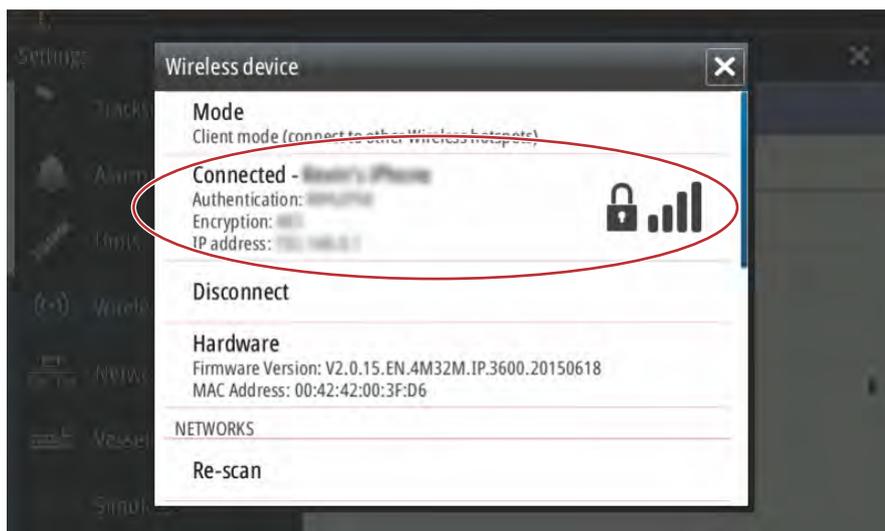
Introduza uma **Network Key (chave de rede)** — palavra-passe, se necessário, e selecione **Connect (ligar)**. A chave de rede é sensível a maiúsculas e minúsculas. O teclado virtual está predefinido para a utilização de maiúsculas, por isso certifique-se de que utiliza as entradas corretas no teclado ao introduzir a palavra-passe.



64273

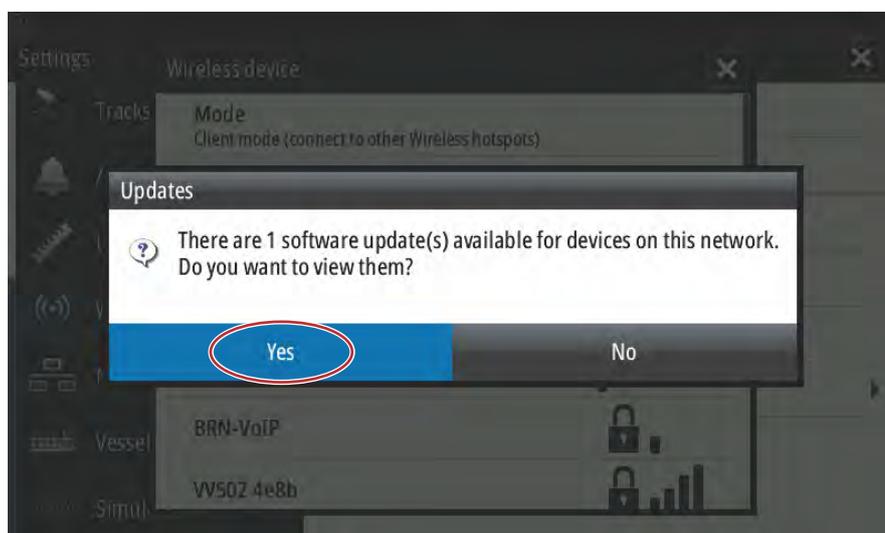
## Seção 6 - Procedimentos de atualização de software

O dispositivo selecionado deverá mostrar **Connected (ligado)**. Poderá igualmente notar num ícone global no canto superior esquerdo da barra de estado. Este permite ao operador saber que existe uma ligação estabelecida.



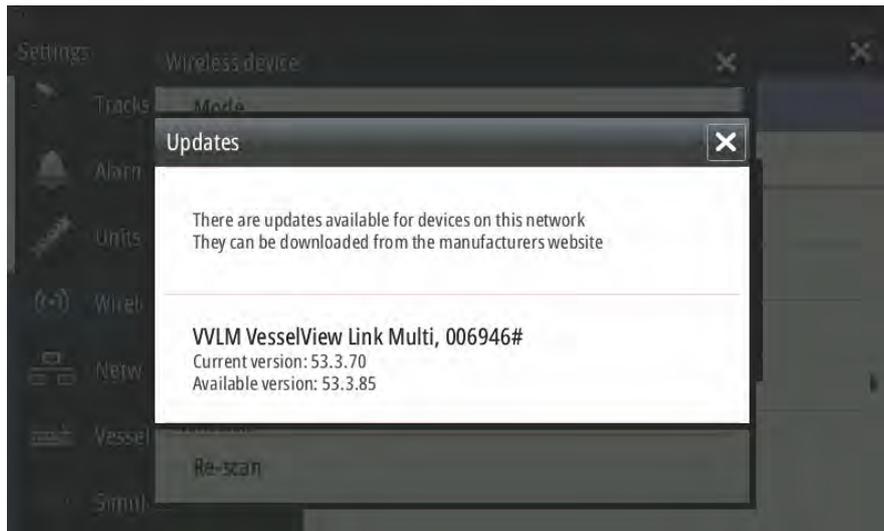
64274

Perante uma ligação estabelecida, a unidade procura automaticamente atualizações de software. Selecione **Yes (sim)** para visualizar.



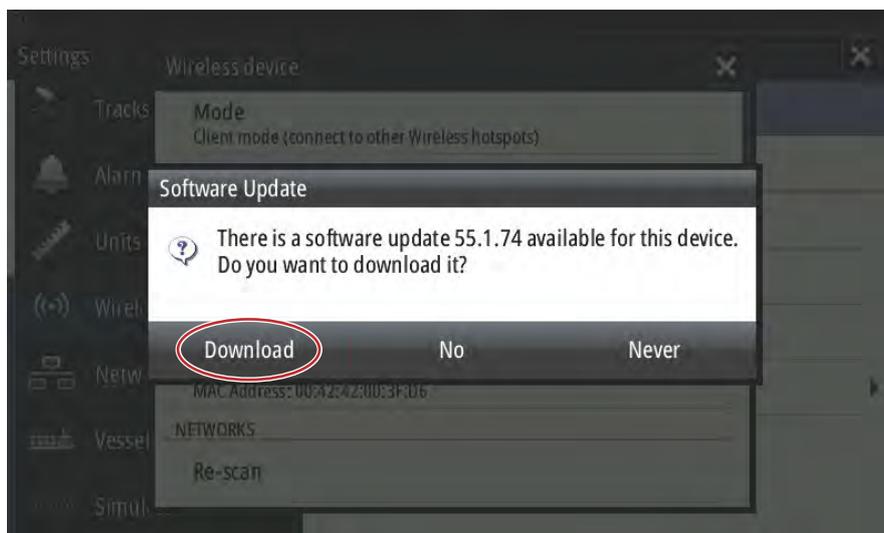
64275

As atualizações do VesselView Link podem ser descarregadas no website da Mercury. Após a atualização do VesselView, outro pop-up permite à unidade descarregar a atualização do VesselView Link através da unidade para um cartão micro SD. O cartão seria então utilizado no VesselView Link para atualizar o software. Selecione o X para encerrar este pop-up.



64276

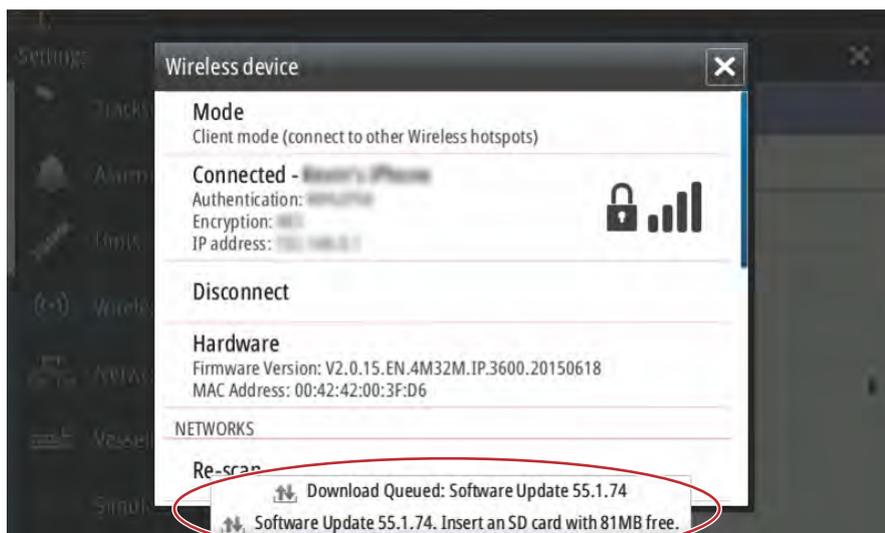
A seguinte imagem de ecrã é um exemplo de uma atualização para uma unidade VesselView 702. A notificação de ficheiro real varia consoante a unidade e a versão. Selecione **Download (descarregar)**.



64277

## Seção 6 - Procedimentos de atualização de software

Aparecerá um pop-up na parte inferior do ecrã, sugerindo a inserção de um cartão micro SD, se não houver um inserido atualmente na unidade do VesselView.



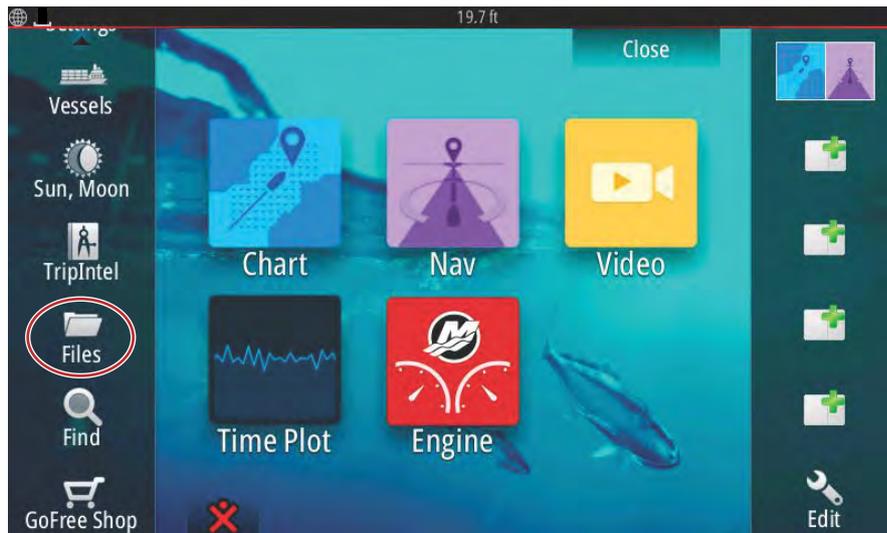
64278

Também haverá um ícone de download na barra de estado superior. Um ponto de exclamação é um indicador visual de que um cartão micro SD necessita de ser introduzido na unidade do VesselView.



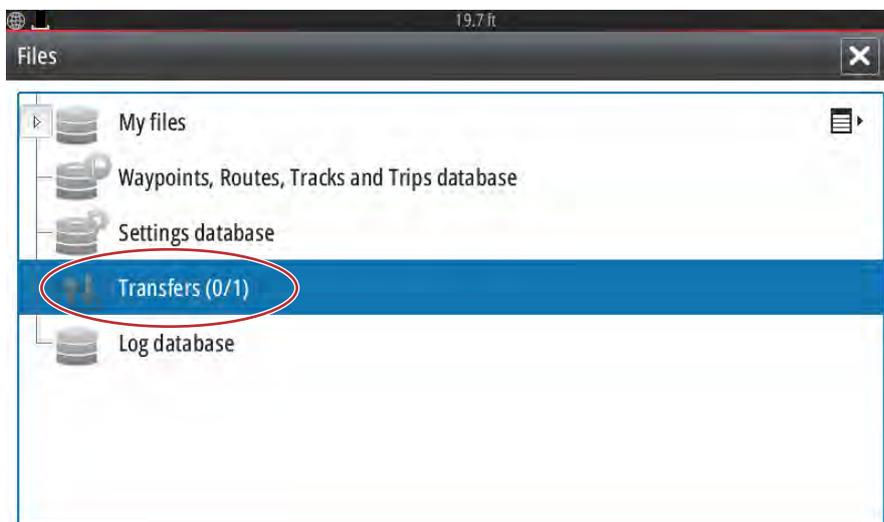
64279

Para monitorizar o download, seleccione o ícone **Files (ficheiros)**. Pode ser necessário percorrer para cima ou para baixo ou deslizar para navegar para o ícone **Files (ficheiros)**.



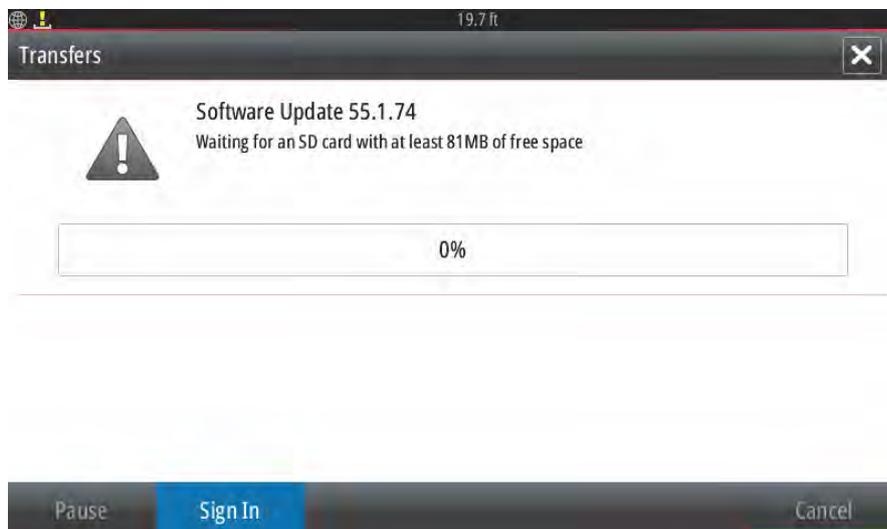
64280

Selecione **Transfers (transferências)**.



64281

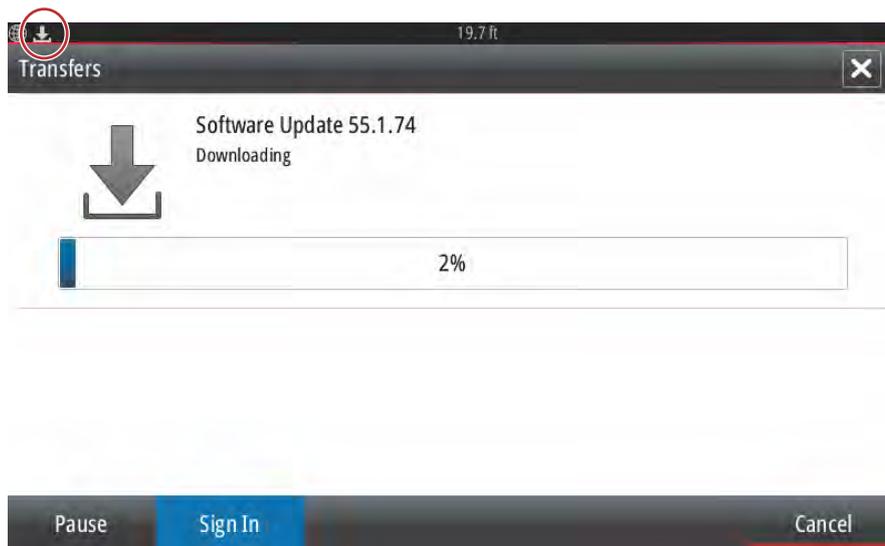
A atualização do software será descarregada se houver um cartão micro SD. Se não houver um cartão micro SD na unidade, aparece uma mensagem a informar que a unidade aguarda um cartão.



64282

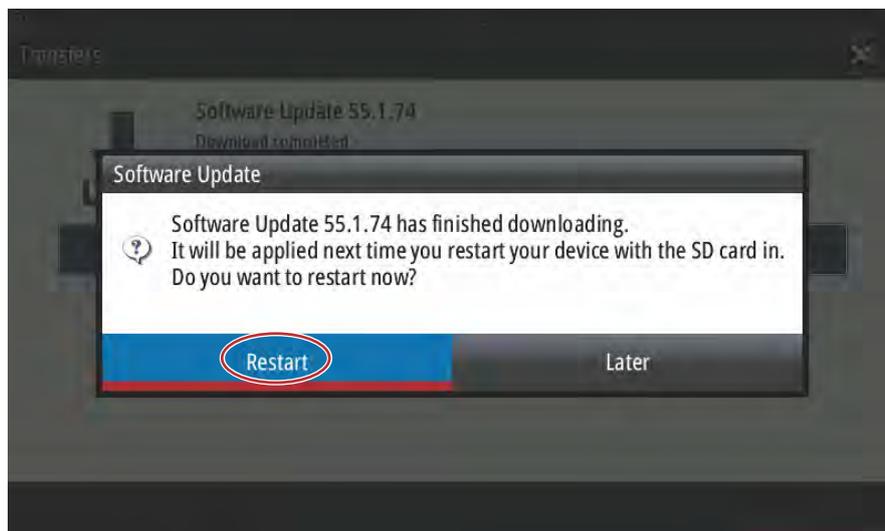
## Seção 6 - Procedimentos de atualização de software

Insira um cartão micro SD e a atualização começa a ser efetuada. O ícone de download na barra de estado superior alterará de um ponto de exclamação para uma seta para baixo.



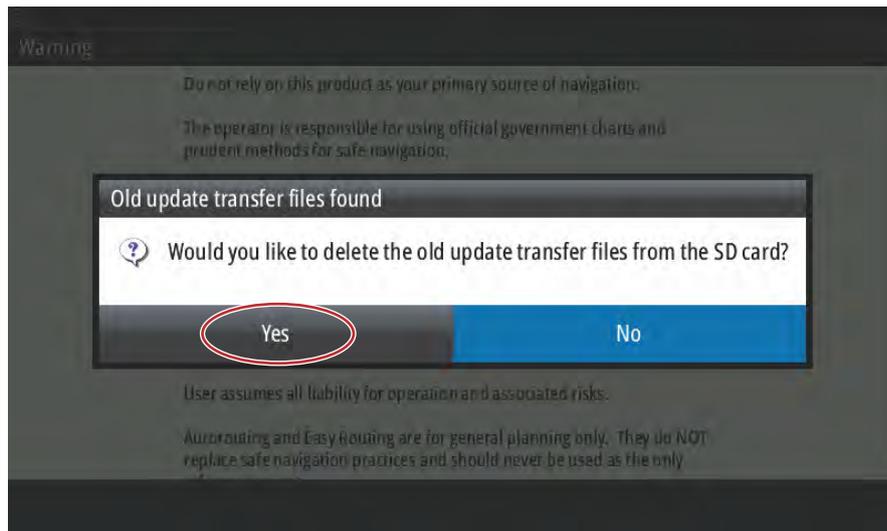
64283

Assim que o download estiver concluído, é necessário reiniciar. Selecione **Restart (reiniciar)** e a nova atualização é executada após reiniciar.



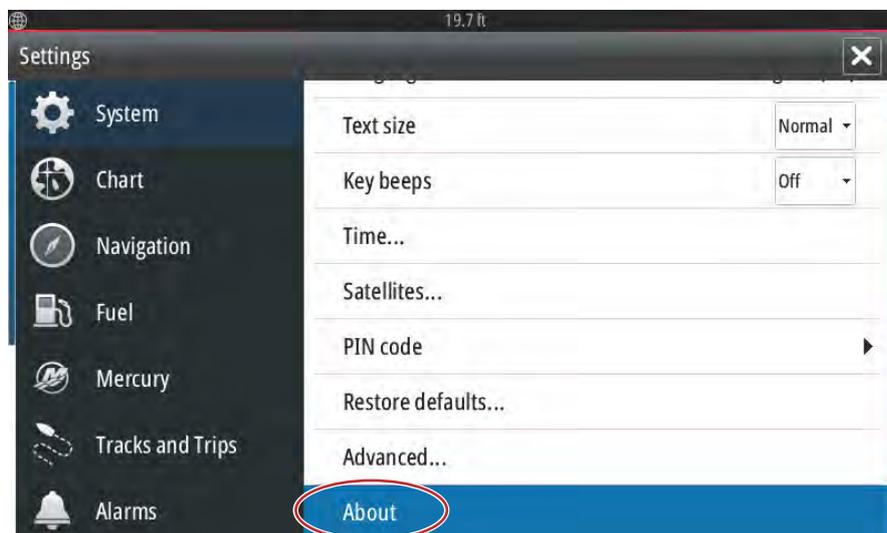
64284

Selecione **Yes (sim)** para eliminar a atualização de software do cartão micro SD.



64285

Para confirmar que a atualização do software está implementada, selecione **Settings (configurações)**, **System (sistema)** e, por último, **About (acerca de)**.



64286

A versão e números da Aplicação encontram-se listados na parte superior esquerda do ecrã. Selecione Support (Apoio) para procurar novas atualizações. Certifique-se de que a unidade permanece ligada a uma fonte Wi-Fi.



64287

## Seção 6 - Procedimentos de atualização de software

O ecrã mostrará novas atualizações para o sistema. Para a atualização de um módulo VesselView Link, haverá uma mensagem a indicar ao operador para inserir um cartão micro SD no VesselView. Tal acontecerá apenas em monitores multifunções sem cartão micro SD no VesselView. Os dispositivos compatíveis com um cartão micro SD já inserido iniciarão automaticamente todos os downloads.



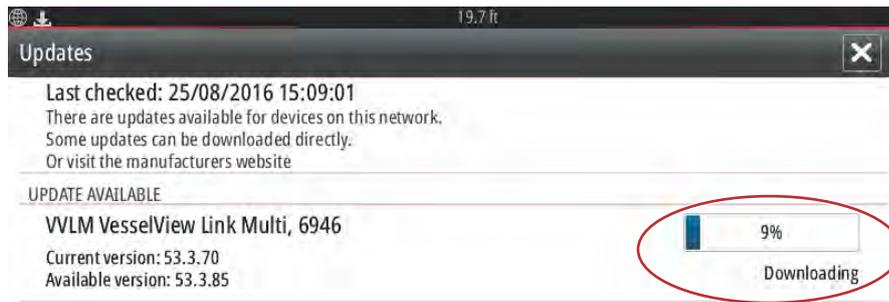
64288

Insira um cartão micro SD e selecione **Download (Descarregar)**.



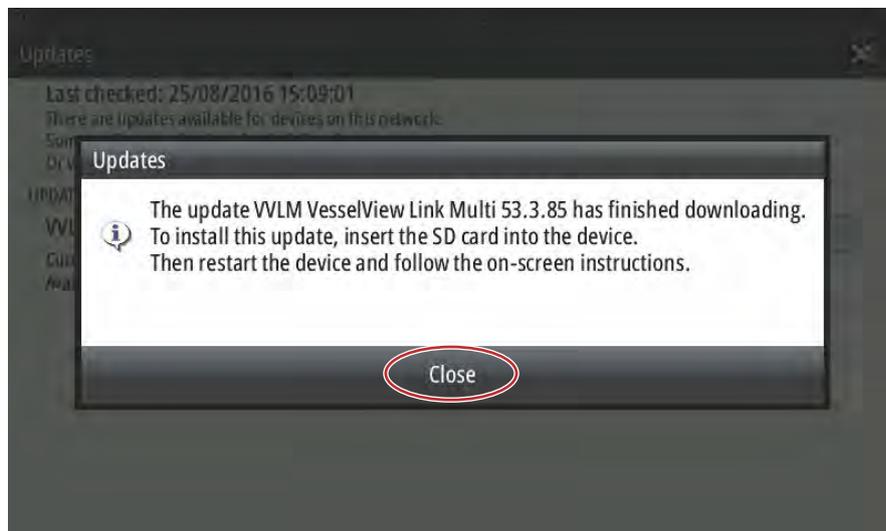
64289

O VesselView iniciará o download da atualização para o VesselView Link a partir de Wi-Fi para o cartão micro SD.



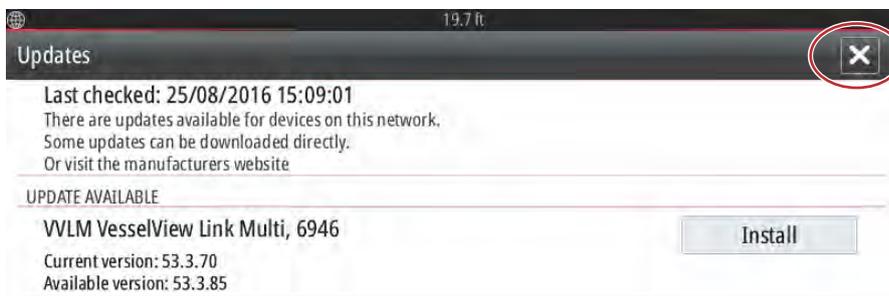
64290

O cartão micro SD tem de ser retirado do VesselView e inserido na ranhura do cartão do VesselView Link. Os proprietários do VesselView 502 terão de retirar a unidade da aparelhagem para acederem à ranhura do cartão.



64291

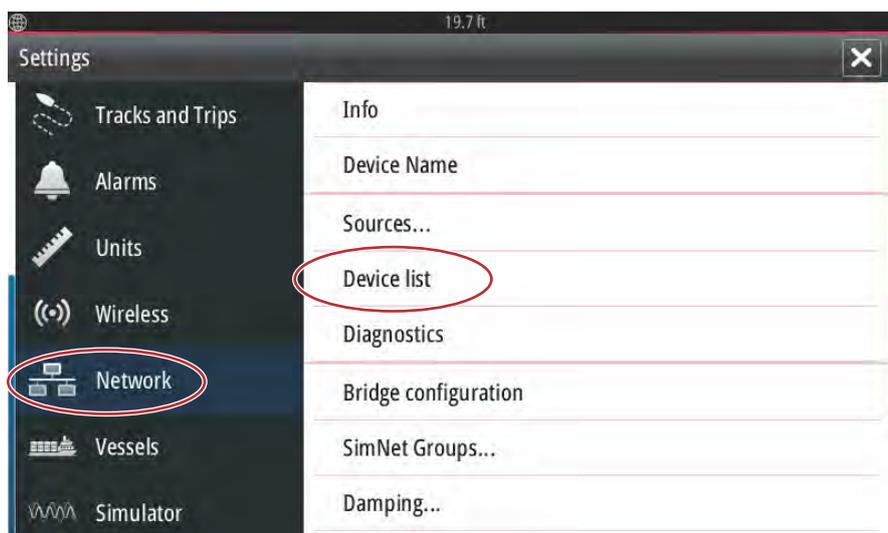
Ao seleccionar Install (instalar) dará a indicação para inserir o cartão micro SD no módulo do VesselView Link. Clique no X para encerrar esta janela.



64292

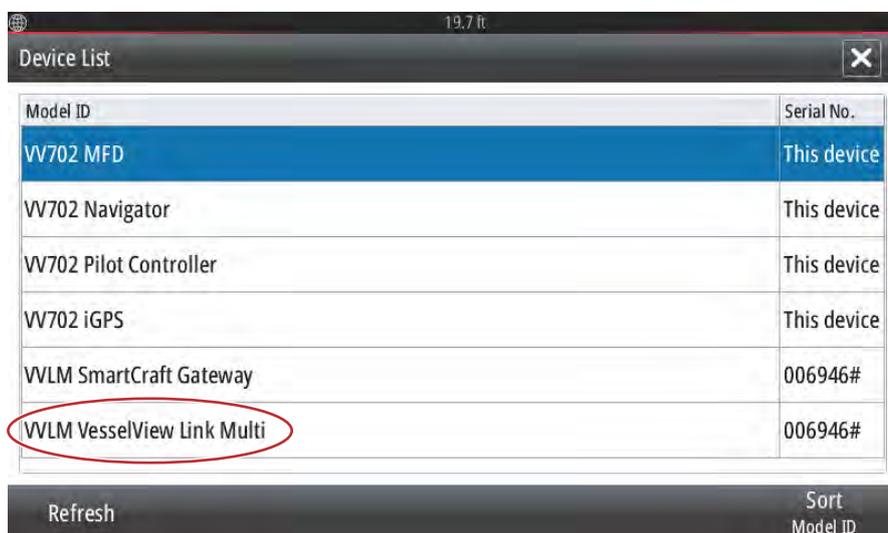
## Seção 6 - Procedimentos de atualização de software

Navegue no menu **Settings (configurações)**. Selecione **Network (rede)** e, a seguir, **Device list (lista de dispositivos)**.



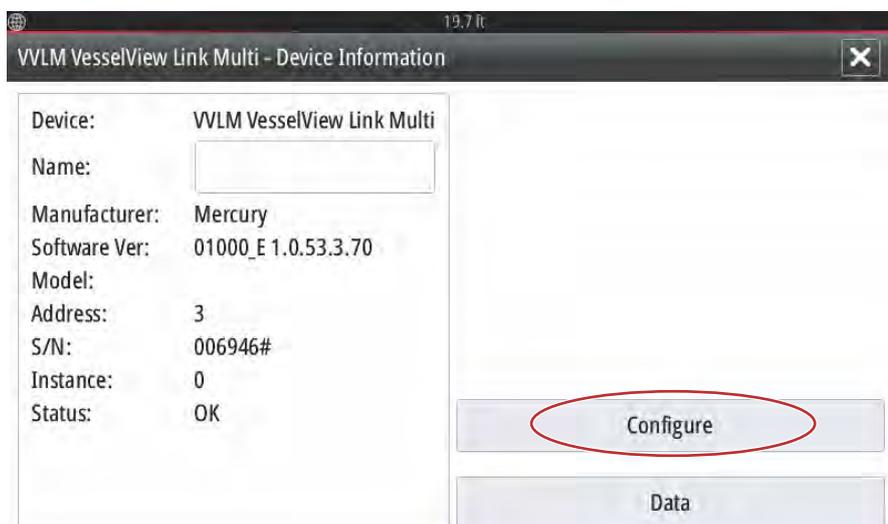
64293

Selecione o módulo VesselView Link da lista. A imagem abaixo é apenas exemplificativa, o Módulo VesselView Link pode aparecer como único, para uma aplicação de apenas um motor.



64294

Selecione **Configure (configurar)**.



64295

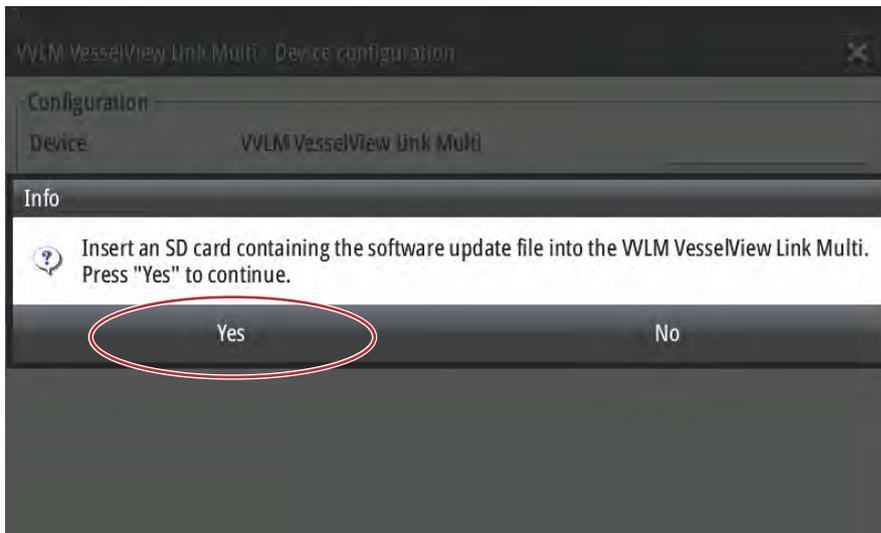
Selecione **Upgrade (atualizar)**.



64297

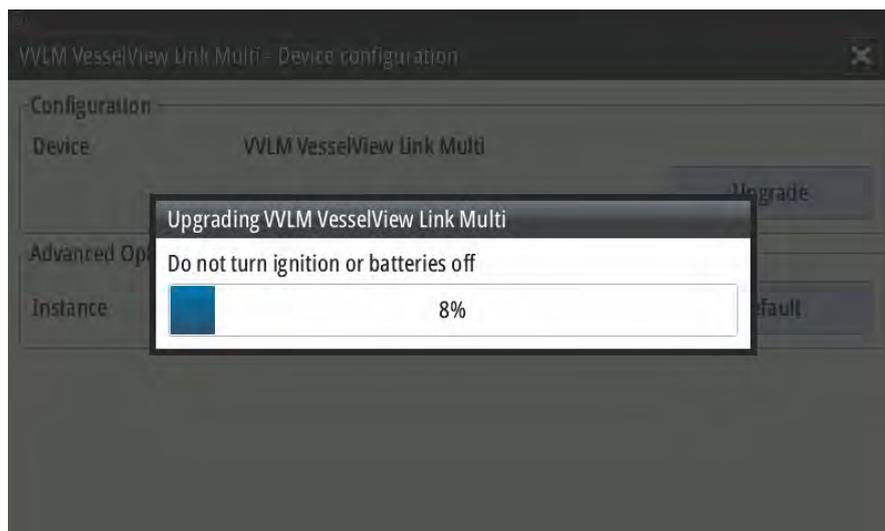
Insira o cartão micro SD no VesselView Link. Selecione **Yes (sim)**.

**NOTA:** A parte inferior do cartão micro SD — o lado com os contactos de metal, fica virada para a parte superior do VesselView Link. A parte superior do VesselView Link é o lado das ligações.



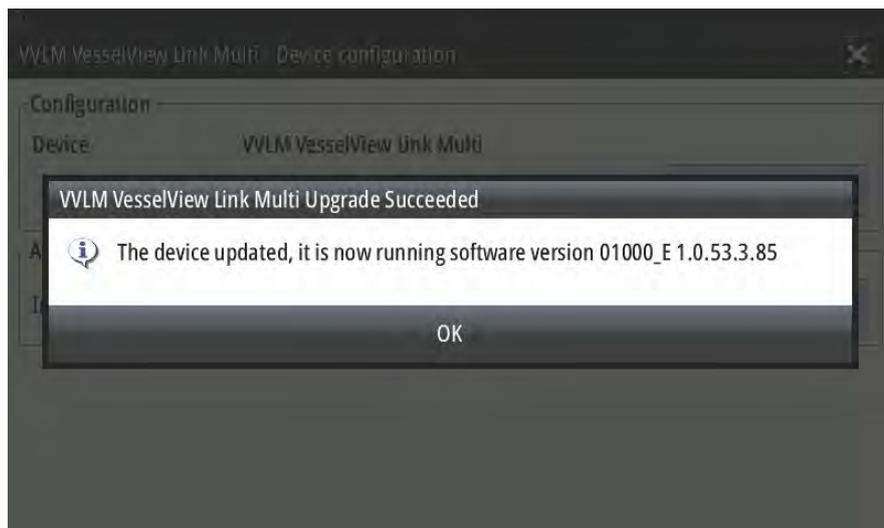
64298

A atualização irá iniciar.



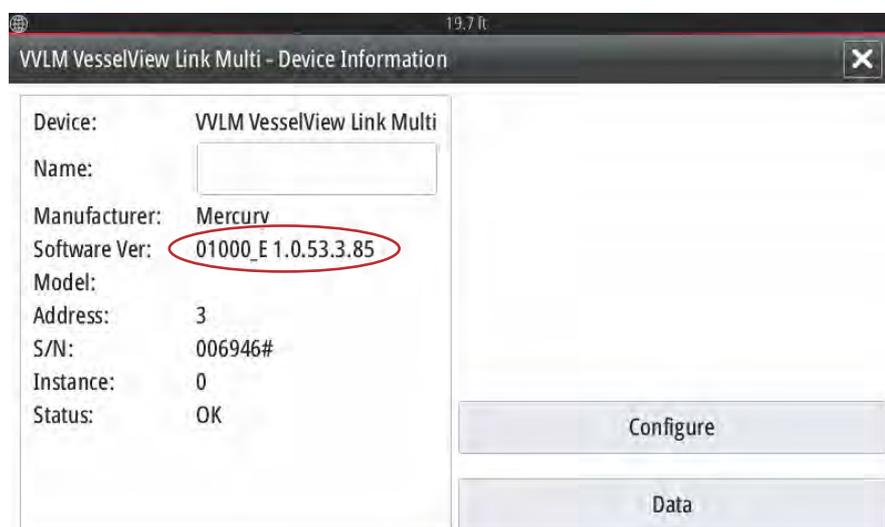
64299

A atualização deverá estar concluída.



64300

O operador pode confirmar a versão do software na janela da **Device list (lista de dispositivos)**.



64301

### Localização da versão do software

## Como atualizar o seu software do monitor VesselView

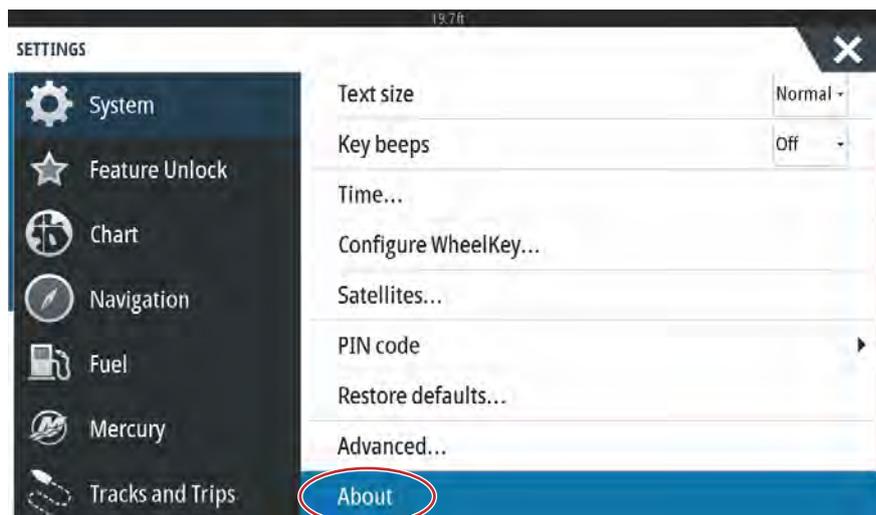
Existem duas formas de atualizar o software VesselView. Uma delas é através da ligação Wi-Fi e a outra através do leitor do cartão micro SD em cada unidade.

## A procurar a versão atual de software

A versão mais recente do software para o VesselView e Módulo Link encontra-se disponível online para descarregar no website da Mercury; <https://www.mercurymarine.com>. Para compreender qual a versão de software instalada no VesselView, ligue o VesselView. Se o VesselView já estiver ligado, toque com o dedo na parte superior da unidade e deslize pelo ecrã para aparecer o menu System Controls (comandos do sistema). Selecione Settings>System>About (Configurações>Sistema>Acerca de) para visualizar a versão de funcionamento atual do software do VesselView.



61469



61470

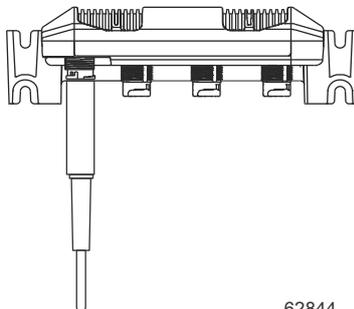


61471

### Atualizar através de Wi-Fi

As unidades do VesselView 502, 703, e 903 estão equipadas com um módulo Wi-Fi interno e ligação Bluetooth. Quando ligada, a unidade irá consultar periodicamente a Internet para determinar se existe um ficheiro atualizado disponível a partir do website da Mercury Marine. Uma notificação no ecrã a confirmar as atualizações irá levar o operador a aceitar a atualização.

A unidade de VesselView 702 vem com um módulo Wi-Fi no kit. Este módulo é utilizado para consultar a Internet à procura de atualizações no website da Mercury Marine. Se for detetada uma atualização, um pedido do ecrã conduzirá o operador ao longo do processo de atualização.



62844

Módulo Wi-Fi do VesselView 702

1. Certifique-se de que está um cartão de memória micro SD na porta.
2. Estabeleça uma ligação sem fios a partir do VesselView para um hot spot ou para um telemóvel definido como hot spot.
3. Aguarde um pedido automático de atualização tanto para o VesselView como para o VesselView Link.
  - a. Em alternativa, pode ser efetuado um pedido manual para uma consulta de atualizações.
  - b. Se a unidade não descarregar as atualizações, os ficheiros podem ser descarregados através do site do consumidor da Mercury ou enviados por e-mail pelo Serviço Técnico da Mercury.
4. Carregue a atualização a partir do cartão micro SD no VesselView para o VesselView.
5. Verifique o cartão de memória para o download do VesselView Link.
  - a. Se não forem encontradas atualizações para o VesselView Link, obtenha o ficheiro através dos métodos referidos no passo 3 acima.
6. Instale o cartão de memória com o VesselView Link no VesselView Link.
7. Utilize o VesselView para pedir ao VesselView Link para descarregar a atualização no cartão através de: Network (rede)/Device List (lista de dispositivos), selecione VesselView Link (a Gateway não), a seguir selecione "Configure" (configurar) e selecione "Upgrade" (atualizar) para iniciar a atualização do VesselView Link.

**NOTA:** Se nenhum pedido tiver sido efetuado, pode ir a "System" (sistema) e, posteriormente, selecionar "About" (acerca de). Assim que estiver em About (acerca de), e se estiver ligado à Internet, o VesselView pode mostrar uma atualização disponível. Ao selecionar a atualização aqui normalmente irá pedir que o VesselView efetue o download da respetiva atualização, mas excluirá o VesselView Link de efetuar o download.

### Atualizar através do cartão micro SD

Todos os DMF estão equipados com uma ranhura de leitor de cartão micro SD. Ver **Secção 1** para localizações de leitor de cartões. Alguns modelos DMF podem necessitar que se remova a aparelhagem para aceder à ranhura do leitor de cartão.

### Download do software atual

Todas as atualizações do software do VesselView podem ser encontradas no website da Mercury Marine em: <https://www.mercurymarine.com>.

Faça o download do ficheiro para um cartão micro SD de 512 MB ou superior com um formato FAT ou FAT 32. Para verificar o formato do cartão micro SD, verifique as propriedades do cartão no seu computador para confirmar o formato. Certifique-se de que o ficheiro está ao nível da raiz do cartão micro SD. A raiz da drive é o nível superior, onde o ficheiro não é colocado numa pasta.

**NOTA:** Certifique-se de que o cartão micro SD está totalmente inserido na ranhura. O cartão está devidamente inserido quando se ouve um clique e permanece imóvel na ranhura.

### Atualizar o software VesselView com o cartão de memória micro SD

As seguintes indicações explicam como atualizar o software VesselView com um cartão micro SD.

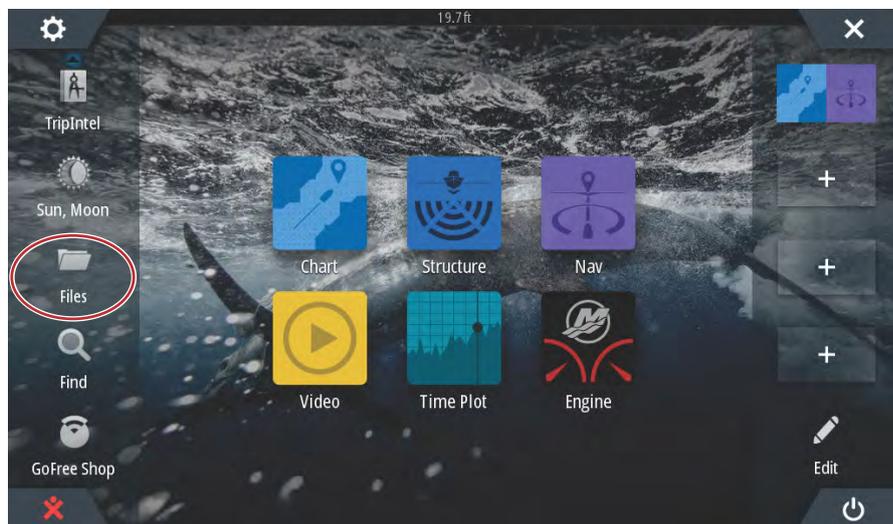
1. Ligue a chave de ignição e verifique se o VesselView está ligado.
2. Insira o cartão micro SD na porta do cartão do VesselView até ao fim até fazer um clique e ficar no sítio.

3. Toque no separador HOME (inicial) na parte superior do ecrã para apresentar o ecrã inicial.



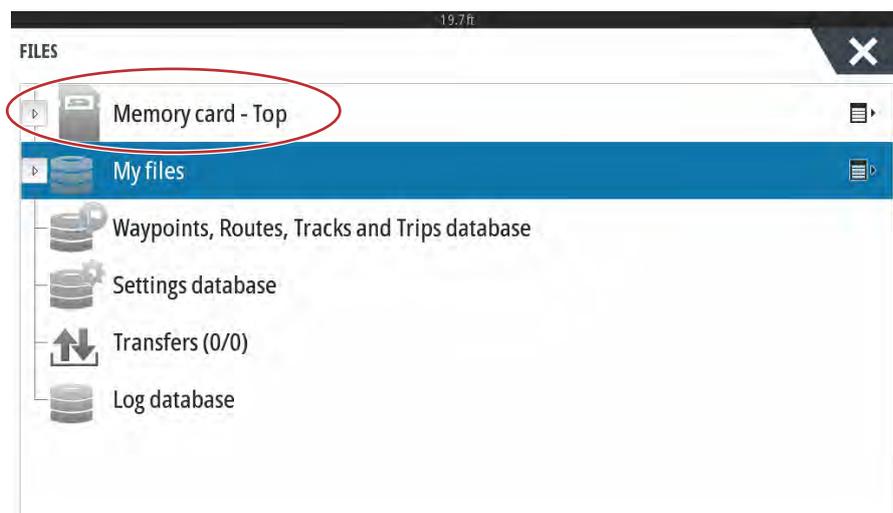
61450

4. Na tela da Página inicial, deslize a janela do lado esquerdo para o ícone Arquivos.



61451

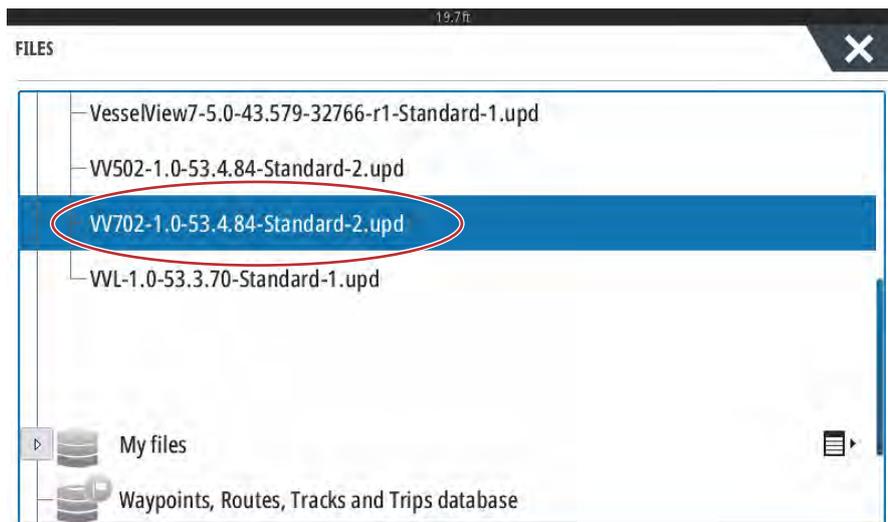
5. Selecione Memory card (cartão de memória) nas opções mostradas.



61453

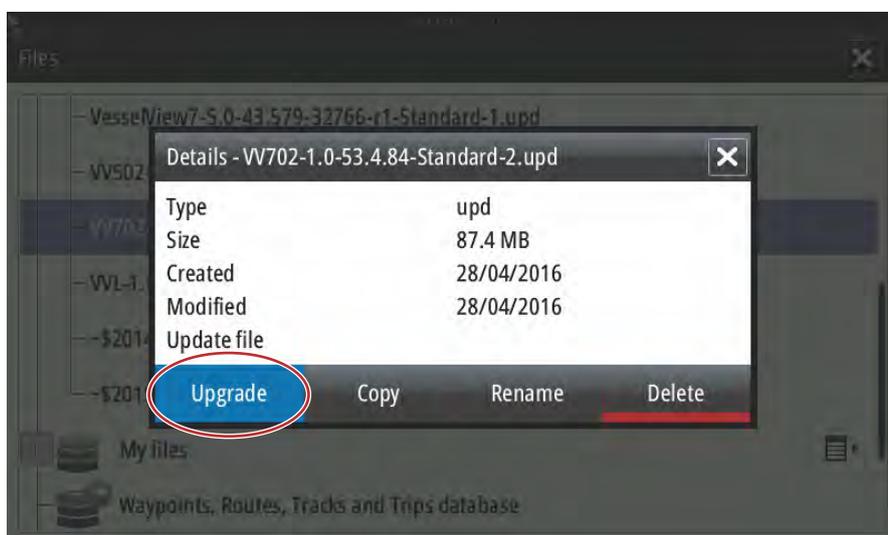
## Seção 6 - Procedimentos de atualização de software

6. Selecione o arquivo que foi baixado do site da Mercury. O arquivo mostrado na imagem seguinte é apenas para fins ilustrativos e não representa o nome do arquivo real que você irá selecionar.



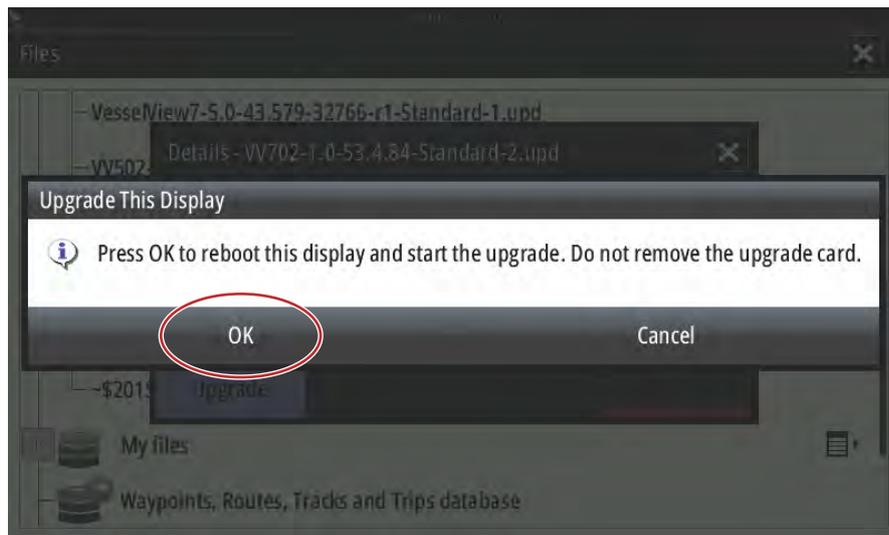
61455

7. Selecione a opção Atualização na janela Detalhes.



61456

- Selecione OK na janela Atualizar Esta Visualização. O VesselView exibirá uma barra de progresso, mostrando o andamento da atualização. Não desligue o visor durante esta etapa da atualização. O VesselView exibirá rapidamente uma tela de Reiniciar. Após o processo de reinicialização, o VesselView estará pronto para a operação com o software atualizado.



61458

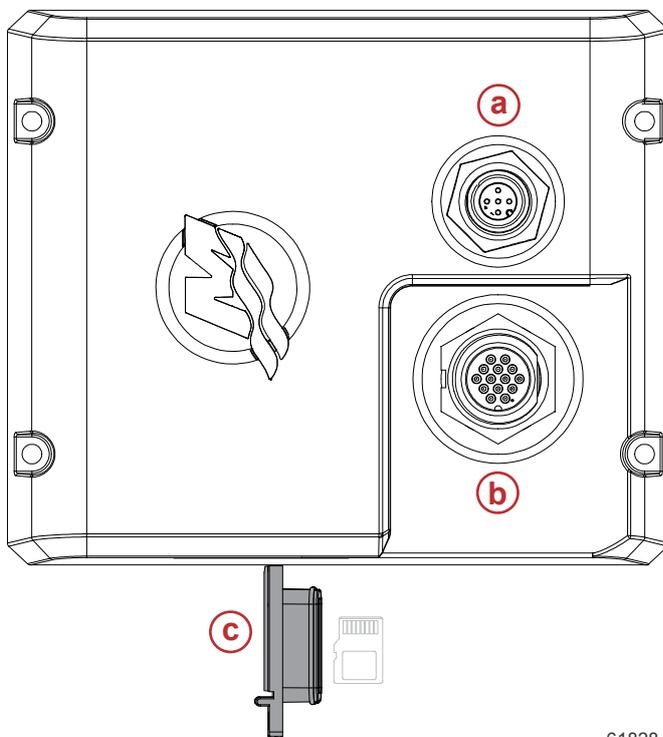
## Como atualizar seu software do módulo VesselView Link

O módulo VesselView Link pode ser atualizado através da unidade do VesselView. As atualizações de software do módulo VesselView Link podem ser obtidas no website da Mercury, no mesmo ecrã onde estão as atualizações do software do VesselView. Ver **Como atualizar o software do monitor VesselView**.

As instruções a seguir explicam como realizar a atualização do software do VesselView. O acesso à Internet é necessário para baixar o arquivo de atualização da versão no site da Mercury. Também é necessária a capacidade de transferir o arquivo de atualização para um cartão micro SD FAT ou FAT 32.

**NOTA:** O tamanho do arquivo normalmente é de 30 MB.

- Ligue a chave de ignição e verifique se o VesselView está ligado.
- Insira o cartão micro SD na porta do cartão do módulo VesselView Link até ao fim até fazer um clique e ficar no sítio.

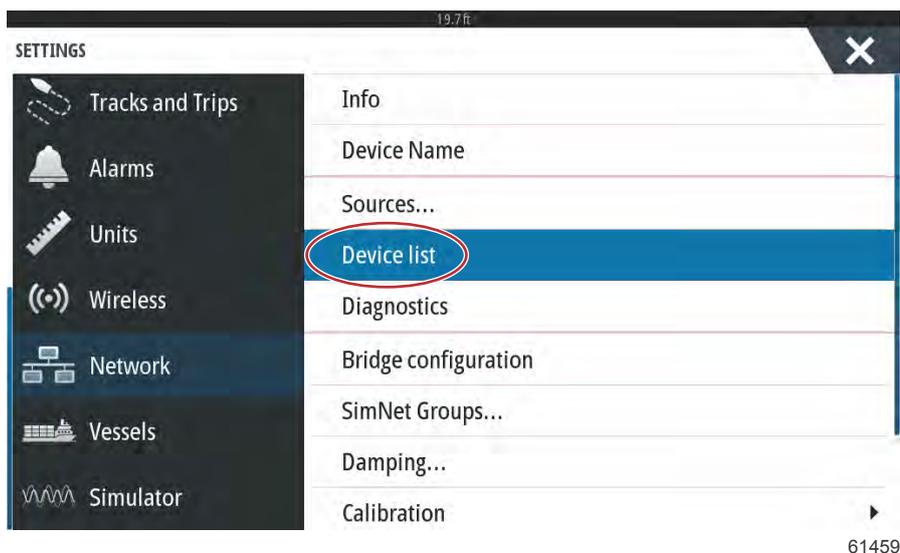


- a - Ligeação NMEA 2K
- b - SmartCraft/Ligeação eléctrica
- c - Porta do cartão micro SD

61828

## Seção 6 - Procedimentos de atualização de software

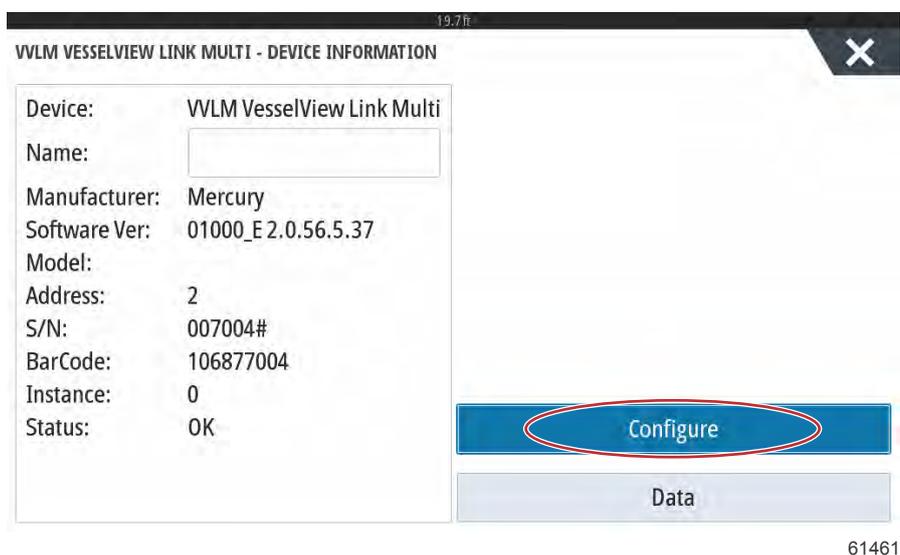
3. Toque na guia PÁGINA INICIAL na parte superior da tela para abrir a tela Página inicial. Navegue até a opção Configurações na janela do lado esquerdo. Selecione a opção Rede. Selecione Lista de dispositivos.



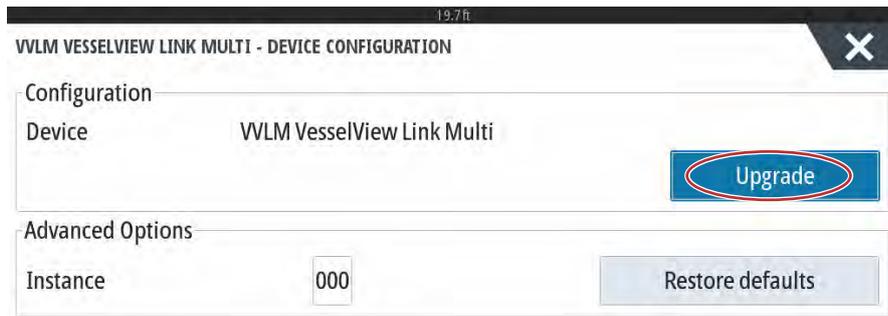
4. Selecione o Módulo do VesselView Link a partir da lista de dispositivos disponíveis. A imagem a seguir é apenas para fins ilustrativos, seu Módulo do VesselView Link pode mostrar como Único, para uma aplicação com um único motor.



5. Selecione a opção Configurar.

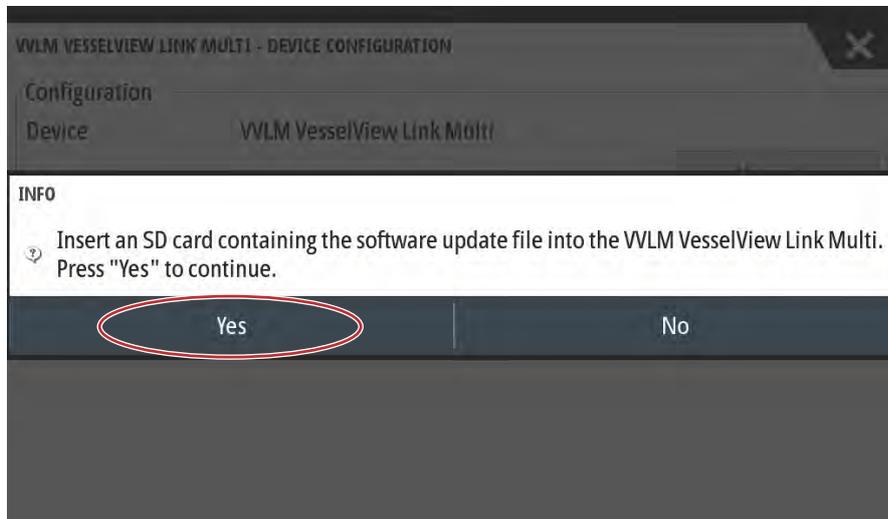


6. Selecione a opção Upgrade (Atualizar) na janela Device Configuration (configuração de dispositivos).



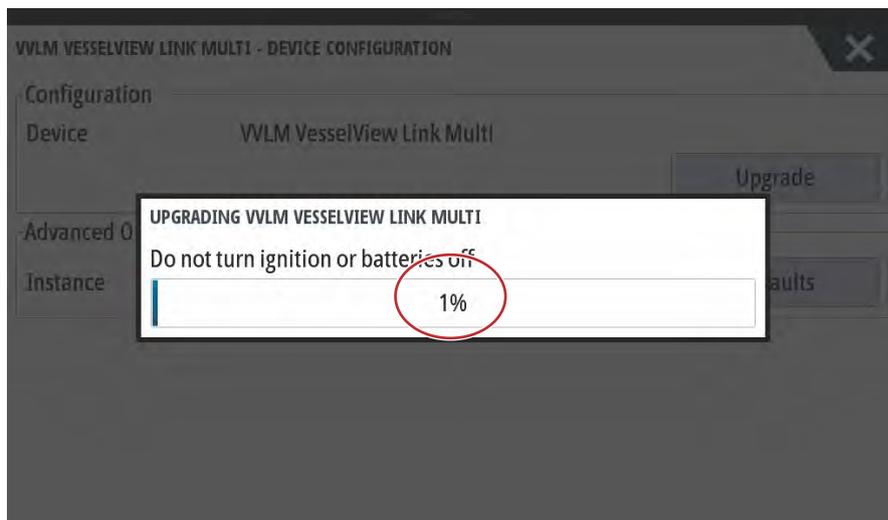
61840

7. Confirme se o cartão micro SD está devidamente inserido no módulo VesselView Link e selecione a opção Yes (sim).



61463

8. O VesselView exibirá uma barra de progresso, mostrando o andamento da atualização do Módulo do VesselView Link. Não desligue o visor durante esta etapa da atualização.



61465

