

VesselView 4

Osa 1 - Alkuvalmistelut

VesselView 4 – yleiskatsaus	2
Painikkeet	2
Takapaneeli	2
VesselView 4 -näytön sijainnit ja kuvaukset	3
VesselView 4 -ohjelmiston päivittäminen	3
Uusimman ohjelmiston saaminen	4

VesselView-version päivitys	4
Ympäristölämpötila-anturin asentaminen	5
Huolto	5
Näyttöruudun puhdistus	5
Tallennusvälineportin puhdistus	6
Reagointipainikkeet	6

Osa 2 - Alkunäytöt ja asennusohjelma

Käynnistyskuva	8
Ohjattu asennusohjelma	8
Tuo kokoonpano	10
Moottoriasetukset	10
Näyttöasetukset	11
Laiteasetukset	12
Yksikköjen asetukset	12
Säiliöiden kokoonpano	12
Nopeusasetus	15
Asennusohjelman suorittaminen loppuun	15

Aloitusnäytöt Käynnistys Moottori sammutettu, virta-avain ON-asennossa. Moottori käy tyhjäkäynnillä Moottorivika Vikanavigointi	15 16 16 16 16 17 17
Moottori sammutettu, virta-avain ON-asennossa.	16
Moottori käy tyhjäkäynnillä	16
Moottorivika	17
Vikanavigointi	17
Moottorin määräaikaishuolto	18
Järjestelmän skannaus - skannausraportti	18
Viestintävirheet	19

Osa 3 - Näytön yleiskatsaus ja käyttö

Järjestelmän tilakentän toiminnot	22
Datakenttien laajentaminen	22
Automaattinen sykli	23
Vierityspalkin toiminnot	24
Vierityspalkin aktivointi ja navigointi	24
Käyttäjän valitsema data-alue	24
Lopullinen käyttäjän valitseman datan valinta	24
Vierityspalkkikuvakkeet	24
X-Pand (laajenna)	24
Temperatures (lämpötilat)	25
Pressure (paine)	25
Voltages (jännitteet)	25
Fuel (polttoaine)	25
Säiliöt	25
Advanced (edistynyt)	25
Performance (suorituskyky)	25
Trim and Tabs (ajokulma ja säätöevät)	26
Trip Log (matkaloki)	26
Navigointi	26
Generator (generaattori)	26
ECO	26
Automaattiohjaus	26
Cruise (vakionopeus)	26
Uistelu.	27
Smart Tow	27
Asetukset	27
Economy-tila	27
ECO-tila	27
ECO-tilan minimi- ja maksimiarvot	28
ECO-tilan kierrosluku- ia aiokulmatavoitteet	28
Tavoitevärit	
ECO-navigointi	29
5	-

ECO-tilan virkistys	29
Minimointi	30
Exit ECO (poistu ECO-tilasta)	30
ECO-kohteiden muuttaminen	31
Kohdearvojen muuttaminen	31
Smart Tow -tila	31
Smart Tow	31
Ominaisuudet	32
Smart Tow -toiminnon ottaminen käyttöön	32
Smart Tow -tavoitteet	33
Smart Tow -yleiskatsauspaneeli	33
Smart Tow -tilan käyttäjän valitsema data-alue	34
Navigointi	34
Tallenna	35
Luo mukautettu käynnistys	36
Smart Tow -toiminnon ottaminen pois käytöstä	36
Vakionopeustila	36
Vakionopeus	36
Vakionopeuden data-alue	36
Vakiodatakentän muutos	36
Vakionopeus – käyttäjän valitsema data-alue	37
Vakionopeusnavigointi	37
Troll Control Mode (uisteluohjaustila)	39
Uisteluohjaus	39
Uisteluohjauksen data-alue	39
Vakiodatakentän muutos	39
Uistelu – käyttäjän valitsema data-alue	39
Uistelunavigointi	40
Automaattiohjausnäytöt	41
Automaattiohjausnäyttöjen yleiskatsaus	41
Automaattiohjausnäyttöjen navigointi	42
Automaattiohjauksen minimointi	42

Osa 4 - Asetukset ja kalibroinnit

Asetusvalikon navigointi	44
Valikon navigointi	44
Järiestelmä.	44
, Kieli	44
Tietoa	45
Ruori 1, laite 1	45
Ohiattu asennusohielma	45
Oletusten palautus	45
Verkko	
Simulointi	46
Aika	46
Alus	47
Evät	
Säiliöt	48
Säiliön kalibrointi	48
Nopeus	48
Ohjaus	48
Meren lämpötila	49
Svvvvspoikkeama	49
Engines (moottorit)	
Nävtetvt moottorit	
Moottorimalli	51

Rajat	51
Tuettu data	51
ECO-tila	51
Vakiononeus-/SmartTow-twynni	51
Aiokulmo	
Ajokuima	
EasyLink	
Moottori ja vaihteisto	53
Kierrosluvun synkronointi	53
Säiliöt	53
Omat valinnat	54
Äänimerkki	55
Taustavalo	55
Vierityspalkki	55
Dataruudut	55
Kohoikkunat	56
Automaattison syklin väli	
Y KSIKOT	
Hälytykset	56
Ohjelmatiedosto	57
Vienti	
Tuonti	
Palauta	58

Osa 5 - Varoitushälytykset

Varoitukset – viat ja hälytykset	60
Polttoaine tyhjenemässä -hälytys	60

Syvyyshälytys..... 60

Osa 1 - Alkuvalmistelut

1

Sisällysluettelo

VesselView 4 – yleiskatsaus	2	VesselView-version päivitys	4
Painikkeet	. 2	Ympäristölämpötila-anturin asentaminen	5
Takapaneeli	. 2	Huolto	5
VesselView 4 -näytön sijainnit ja kuvaukset	. 3	Näyttöruudun puhdistus	. 5
VesselView 4 -ohjelmiston päivittäminen	3	Tallennusvälineportin puhdistus	6
Uusimman ohjelmiston saaminen	4	Reagointipainikkeet	6
-			

VesselView 4 – yleiskatsaus

TÄRKEÄÄ: VesselView on monitoiminäyttö (MFD), joka on yhteensopiva Mercury Marine Outboardsin, Mercury MerCruiserin ja Mercury Dieselin valmistamien tuotteiden kanssa. Jotkin tässä käyttöohjekirjassa esitetyt toiminnot eivät ole käytettävissä laitteeseen kytketystä moottorista johtuen.

VesselView 4 on kattava venetietokeskus, joka voi näyttää jopa kahden bensiini- tai dieselmoottorin tiedot. Se valvoo ja raportoi jatkuvasti käyttötietoja, mukaan lukien yksityiskohtaisia tietoja, kuten veden lämpötilaa ja syvyyttä, ajokulmaa, veneen nopeutta ja ohjauskulmaa sekä polttoaine-, öljy-, vesi- ja jätevesisäiliöiden tilaa.

VesselView-näyttöön voidaan yhdistää myös veneen GPS-järjestelmä tai muu NMEA-yhteensopiva laite. Tällöin saadaan tuoreet tiedot navigoinnista, nopeudesta ja kohteeseen tarvittavasta polttoainemäärästä.

VesselView on automaattiohjaus- ja ohjaussauvatoimintojen näyttöjatke. Kaikkia näitä ohjaustoimintoja säädellään Mercury Marinen automaattiohjauksen CAN-verkon näppäimistöllä. VesselView näyttää, ollaanko aktiivisessa ohjaustilassa vai lepotilassa; veneen saapuessa matkapisteisiin esiin tulee kohoikkunoita, joissa pyydetään kuittaamaan kääntymiset. Lisänäyttötekstiä voidaan käyttää moottoreiden ja vetolaitteiden säätämiseen huipputehokkuuden saamiseksi.

VesselView käsittää micro SD -korttiportin, jonka avulla valtuutettu valmistaja tai jälleenmyyjä voi tuoda veneen ohjelmakokoonpanon. Omistaja voi myös käyttää sitä uusimpaan ohjelmistoversioon päivittämiseen. Kun käytössä on useampi kuin yksi VesselView, joko kolmen tai neljän moottorin sovelluksissa, tai toinen ruori, samaa micro SD -korttia voidaan käyttää näiden kokoonpanojen lataamiseen.

Painikkeet



VesselView 4

- a PAGES (sivut) -painike
- b LEFT (vasen) -nuolipainike
- c RIGHT (oikea) -nuolipainike
- d ENTER (kuittaus) -painike

- PAGES (sivut) -painikkeen painaminen aktivoi vierityspalkkivalikon. PAGES (sivut) -painikkeen painaminen uudelleen vie pois vierityspalkkivalikosta.
- Käytä LEFT (vasen)- ja RIGHT (oikea) -nuolipainiketta näytön kenttien navigoimiseksi (korostamiseksi).
- Kun haluttu kuvake on korostettuna, paina ENTER (kuittaus) -painiketta kyseiseen datakenttään tai toimintoon pääsemiseksi.

Takapaneeli



Osa	Toiminto	Kuvaus
a ei saa ylittää	NMEA 2000	Yhdistää NMEA 2000 -verkkoon
b	SmartCraft-	Virransyöttö ja SmartCraft-verkkoliitännät liittävät SC 100 -mittarit

VesselView 4 -näytön sijainnit ja kuvaukset

VesselView-näytössä on useita kenttiä, joissa näkyvät tietyt moottoritiedot ja aktiivitilat.



- 1. Jännite tai syvyys: Tämä datakenttä on käyttäjän määritettävissä. Käytettävissä olevan näyttösisällön luetteloa voidaan muuttaa asetusvalikosta.
 - Voltteja näkyy kentässä vain, kun syvyyslähetin on asennettu.
 - Syvyys korvataan volteilla, jos syvyyslähetintä ei ole asennettu tai jos se on poistettu.
- 2. Polttoaine: Tämä datakenttä on käyttäjän määritettävissä. Käytettävissä olevan näyttösisällön luetteloa voidaan muuttaa asetusvalikosta.
 - Näyttää vain polttoaineen kokonaismäärän. Yksittäiset polttoainetiedot sijaitsevat näytössä polttoaineenhallintakohdassa.
- Ohjauskulma: Jos asennettu, käyttäjä voi valita enimmäisrajaksi 45° tai 60° ja kääntää kulman. Ohjauskulma on käytettävissä, jos anturi on asennetaan ja sitä valvotaan ohjausyksiköstä. Jos veneeseen on asennettu perämoottori, tämä toiminto on kytketty pois oletuksena, mutta se voidaan kytkeä manuaalisesti päälle Settings (asetukset) valikosta.
- 4. RPM: näyttää liikkuvan palkin, joka edustaa moottorin kierroslukua. Kahden moottorin sovelluksessa näkyy kaksi erillistä liikkuvaa palkkia.
- 5. Speed (nopeus): näyttää veneen nopeuden. Jos nopeuslähdettä ei ole käytettävissä, näytössä näkyy katkoviivoja. Näyttö näyttää nopeusarvon, nopeuslähteen (siipirattaan, pitot-anturin tai GPS:n) sekä mittausyksiköt (oletuksena on MPH). Kahta kokonaislukua suurempi nopeusarvo näkyy pienemmällä fontilla.
- Vaihdeasento: DTS-tuotteissa näytetään kaikki vaihdeasennot jokaiselle moottorille. Asennot ovat F (eteenpäin), N (vapaa) ja R (peruutus). Muissa kuin DTS-tuotteissa näytetään N (vapaa) ja G (vaihteella).
- 7. Ajokulma: Tämä datakenttä on käyttäjän määritettävissä. Näyttää ajokulman enintään kahdelle moottorille. Trimmin kohoikkuna on käytettävissä tilannekohtaisella data-alueella. Ajokulman kohoikkuna voidaan kytkeä päälle tai pois asetusvalikosta.
- 8. Evät: Tämä datakenttä on käyttäjän määritettävissä. Käytettävissä olevan näyttösisällön luetteloa voidaan muuttaa asetusvalikosta.
 - Jos asennettu, vasemmanpuoleinen evä näkyy trimmitietojen vasemmassa reunassa ja oikeanpuoleinen evä tietojen oikeassa reunassa.
- 9. Vierityspalkkikuvake: näyttää kuvakkeen, joka edustaa kyseisellä hetkellä näytön valitulla data-alueella näytettyjä tietoja. Avaa vierityspalkki painamalla PAGES (sivut) -painiketta. Käyttäjä voi valita toisen kuvakkeen vierityspalkista, jolloin esiin tulee valittu data.
- 10. Järjestelmän tilakenttä: näyttää sen hetkisen aktiivin tilan ja varoitukset.
- 11. Käyttäjän valitsema data-alue: Näyttää kaiken valitun datan, johon kuuluvat alkukäynnistyksen skannauksen edistyminen, hyvää hallintaa koskevat ilmoitukset, huoltoaikataulut ja varoitukset.

VesselView 4 -ohjelmiston päivittäminen

Seuraavissa ohjeissa selitetään, kuinka VesselView 4 -ohjelmisto päivitetään. Tähän tarvitaan Internet-yhteys sekä tiedonsiirtoportti, jota käytetään tiedoston siirtämiseen FAT- tai FAT 32 micro SD -kortille.

Uusimman ohjelmiston saaminen

 Näytön uusin ohjelmistoversio on ladattavissa Mercuryn verkkosivuilta osoitteesta www.mercurymarine.com. Jotta voit määrittää, mikä ohjelmistoversio VesselView-järjestelmässä on, käynnistä VesselView-järjestelmän virta. Kun järjestelmä käynnistyy, ohjelmistoversio näkyy näytön oikeassa alareunassa. Jos VesselView on jo käynnistetty, valitse Settings>System>About (asetukset>järjestelmä>tietoa) nykyisen VesselView-ohjelmistoversion tarkistamiseksi.



- 2. Valitse VesselView 4 -tuote ja napsauta DOWNLOAD UPGRADE (lataa päivitys).
- 3. Tietokoneesi turvallisuusasetuksista riippuen näytössä saattaa näkyä turvallisuusvaroitus. Napsauta Allow (salli), jotta voit jatkaa.
- 4. Luo kiintolevyllesi kansio ja tallenna tiedosto siihen.
- 5. Jos näet vaihtoehdon SAVE (tallenna) tai RUN (aja), valitse SAVE ja tallenna kiintolevyllesi. HUOMAUTUS: Tiedostokoko on tyypillisesti 20–40 Mt.

TÄRKEÄÄ: Jotkin selaimet saattavat muuttaa tiedostotunnuksen. Varmista, etteivät tiedostonimi ja -tunnus ole muuttuneet. Oikean tiedostonimeä seuraavan tunnuksen tulee olla .upd. Älä nimeä tiedostoa uudelleen tai muuta tunnusta.

6. Kun tiedosto on tallennettu kiintolevylle, kopioi se 512 Mt:n tai suuremman tyhjän FAT- tai FAT 32 micro SD -kortin päähakemistoon. Aseman päähakemisto on ylin taso eikä sitä ole asetettu kansioon.

VesselView-version päivitys

Tärkeää huomata ennen päivitysprosessia ja sen aikana:

- Kukin näyttö on päivitettävä huolellisesti; käytettävissä ei ole automaattista verkkotoimintoa useiden VesselViewnäyttöjen samanaikaista päivittämistä varten.
- Näyttöä ei saa kytkeä pois päältä eikä virtaa katkaista päivityksen aikana.
- Älä poista micro SD -korttia päivityksen aikana.
- Varmista, että virta-avain on OFF-asennossa eikä VesselView ole päällä. *HUOMAUTUS: Joissakin asennuksissa VesselView-näyttöön kytketään virta erityisen piirin kautta virta-avainpiirin sijasta. m*

TÄRKEÄÄ: VesselView on kytkettävä pois päältä vähintään 5 sekunniksi ennen ohjelmiston päivittämistä.

- 2. Aseta micro SD -kortti kortinlukijaporttiin siten, että se naksahtaa ja pysyy hyvin paikallaan.
- 3. Käännä virta-avain päälle ja varmista, että VesselView on päällä.
- 4. Anna järjestelmän käynnistyä. Päivitysprosessi on automaattinen.

5. Älä käännä virta-avainta tai VesselView-näyttöä pois päältä äläkä poista micro SD -korttia ohjelmiston lataamisen aikana. Päivitysprosessiin saattaa mennä useita minuutteja.



56561

6. Kun lataus on valmis, poista micro SD -kortti, jolloin järjestelmä käynnistyy automaattisesti uudelleen päivityksen viimeistelemiseksi.



 Varmista, että päivitetty ohjelmistoversio on oikea versio. Paina PAGES (sivut) -näppäintä ja siirry RIGHT (oikea) nuolipainikkeella Settings (asetukset) -valikkoon. Käytä ENTER (kuittaus) -painiketta ja nuolipainikkeita ja korosta System (järjestelmä) ja valitse sitten About (tietoa). Nykyinen ohjelmistoversio on näkyvissä.

Ympäristölämpötila-anturin asentaminen

HUOMAUTUS: Ympäristölämpötila-anturin asentaminen on valinnaista.

- 1. Valitse ympäristölämpötila-anturin sijainti. Asenna anturi paikkaan, jossa se altistuu ulkoilmalle mutta ei suoralle auringonvalolle.
- 2. Poraa 19 mm (0.75 in.) asennusreikä.
- 3. Asenna asennussovitin seuraavan kuvan mukaisesti.



- 4. Kierrä anturi asennussovittimeen.
- 5. Liitä lämpötila-anturi VesselView-johtosarjan liittimeen.

Huolto

TÄRKEÄÄ: Laitteen suojaamiseksi on suositeltavaa asentaa toimitettu aurinkosuoja, jos laite ei ole käytössä.

Näyttöruudun puhdistus

Näyttöruudun rutiinipuhdistus on suositeltavaa suolan ja muiden ympäristöhiukkasten kertymisen estämiseksi. Kiteytynyt suola voi naarmuttaa näytön pintaa käytettäessä kuivaa tai kosteaa liinaa. Varmista, että liinassa on riittävästi puhdasta vettä suolan liuottamiseksi ja poistamiseksi. Älä paina näyttöä voimakkaasti sitä puhdistettaessa.

Jos vesijälkiä ei voida poistaa liinalla, puhdista näyttö 50/50 liuoksella lämmintä vettä ja isopropanolia. Älä käytä asetonia, lakkabensiiniä, tärpättityyppisiä liuottimia tai ammoniakkia sisältäviä puhdistusaineita. Vahvojen liuottimien tai puhdistusaineiden käyttö voi vaurioittaa häikäisyä estävää pinnoitetta, muoviosia tai kumisia näppäimiä.

Aurinkosuojan käyttäminen on suositeltavaa, kun laite ei ole käytössä, jotta estetään muovisen kehyksen ja kumisten näppäimien vaurioituminen UV-valon tähden.

Tallennusvälineportin puhdistus

Tallennusvälineportin luukkualue tulee puhdistaa säännöllisesti kiteytyneen suolan ja muiden hiukkasten kerääntymisen estämiseksi. Punainen kuminen komposiittitulppa micro SD -korttiportin sisällä auttaa estämään veden pääsyn korttiporttiin.

TÄRKEÄÄ: Asenna tulppa puhdistuksen tai ohjelmiston päivittämisen jälkeen.

HUOMAUTUS: Asenna tulppa urapuoli ylöspäin. Toisella puolella on viiste, joka estää luukkua koskettamasta tulppaa.



Reagointipainikkeet

Varmista, ettei yksikään painike ole juuttunut ala-asentoon. Jos havaitset juuttuneen painikkeen, liikuttele sitä sen vapauttamiseksi.

Osa 2 - Alkunäytöt ja asennusohjelma

Sisällysluettelo

Käynnistyskuva	. 8
Ohjattu asennusohjelma	. 8
Tuo kokoonpano	10
Moottoriasetukset	10
Näyttöasetukset	11
Laiteasetukset	12
Yksikköjen asetukset	12
Säiliöiden kokoonpano	12
Nopeusasetus	15
Asennusohjelman suorittaminen loppuun	15
Datalähteen asetus	15

		0
Aloitusnäytöt	16	2
Käynnistys	16	
Moottori sammutettu, virta-avain ON-asennossa		
	16	
Moottori käy tyhjäkäynnillä	16	
Moottorivika	17	
Vikanavigointi	17	
Moottorin määräaikaishuolto	18	
Järjestelmän skannaus - skannausraportti	18	
Viestintävirheet	19	

Käynnistyskuva

Kun virta-avain kytketään päälle, Mercuryn käynnistyskuva tulee esiin. Käyttötunteja saa olla enintään 9.999 tuntia. Ohjelmistoversio näkyy näytön oikeassa alareunassa. Päästöjenhallinnalla varustetuissa moottoreissa näkyy moottorikuvake näytön vasemmassa alareunassa.



Mercuryn käynnistyskuva

Ohjattu asennusohjelma

TÄRKEÄÄ: Älä paina mitään painikkeita VesselView-järjestelmän käynnistyessä alus- ja moottoritietojen keräämistä varten. Kun VesselView käynnistetään ensimmäistä kertaa tai tehdasasetusten palauttamisen jälkeen, järjestelmän käynnistysjakso kestää muutaman sekunnin ajan.

Ohjattu asennusohjelma antaa ohjeita VesselView-näytön kokoonpanon määrittämisen ensivaiheissa. Asennusohjelmaan päästään milloin tahansa vieritettävän valikkopalkin SETTINGS (asetukset) -kuvakkeen kautta. Painamalla PAGES (sivut)-, RIGHT ARROW (oikea nuoli)- ja ENTER (kuittaus) -painikkeita voit siirtyä Settings (asetukset) -valikkoihin.



Osa 2 - Alkunäytöt ja asennusohjelma

 Valitse kieli, jonka haluat VesselView-näyttöön. Selaa eri kielivaihtoehtoja LEFT (vasen)- ja RIGHT (oikea) nuolipainikkeella. Tee valinta painamalla ENTER (kuittaus) -painiketta. VesselView pyytää sinua vahvistamaan kielen vaihtamisen ja käynnistyy sitten uudelleen. Restarting (uudelleenkäynnistys) -ruutu tulee esiin. Kun näyttö tulee esiin, kaikki tekstit näkyvät valitulla kielellä.



2. Welcome (tervetuloa) -ruutu tulee esiin. Korosta RIGHT (oikea) -nuolipainikkeella Next (seuraava) -kenttä.



 VesselView-päänäyttö tulee esiin valitulla kielellä. SETTINGS (asetukset) -kuvake on korostettu. Paina ENTER (kuittaus) -painiketta. System (järjestelmä) on korostettu Settings (asetukset) -valikossa. Paina ENTER (kuittaus) painiketta, jolloin flyout-valikko tulee esiin. Paina RIGHT (oikea) -nuolipainiketta ohjattuun asennusohjelmaan siirtymiseksi.



Tuo kokoonpano

Voit tuoda nykyisen veneen kokoonpanon asettamalla kokoonpanotiedoston sisältävän SD-kortin ja valitsemalla tiedoston pudotusvalikosta. Jos tuontitiedostoa ei ole, korosta RIGHT (oikea) -nuolipainikkeella **Next (seuraava)** ja paina ENTER.



Moottoriasetukset

1. Paina Engine Setup (moottorin asetukset) -näytössä RIGHT (oikea)- ja LEFT (vasen) -nuolipainikkeita pudotuskenttien korostamiseksi. Tee valinnat moottorityypin ja -mallin perusteella.



Moottorityypin valinta

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

60112

Moottorimallin valinta

2. Siirry alaspäin ja suorita Engine Setup (moottorin asetukset) -näytön valinnat loppuun. Kun kaikki valinnat on tehty, korosta Next (seuraava) ja paina ENTER.

Engine Type		
Verado		-
Engine Model		
Pro Four Stro	oke 300	
Does vessel hav	re a joystick?	
No		
No		
Yes		

60113

Ohjaussauvan v	alinta
----------------	--------

	ENGINE SETUP
	Engine Type
	Verado 👻
	Engine Model
	Pro Four Stroke 300 🚽
	Does vessel have a joystick?
	Yes
\triangleleft	Number of Engines
	1
	3
	Previous Next >

60114

Moottoreiden lukumäärän valinta

Näyttöasetukset

Valitse Engine Setup (moottorin asetukset) -näytössä näkyvän moottoreiden lukumäärän perusteella tässä VesselViewyksikössä näytettävät moottorit. Voit valita enintään kaksi moottoria.

	DISPLAY SETUP	
	Select which engines to show on this display.	
$\left(\right)$	© PORT	
	Previous Next>	
		60110

Laiteasetukset

Paina **Device Setup (laiteasetukset)** -näytössä RIGHT (oikea)- ja LEFT (vasen) -nuolipainikkeita pudotusvalikoiden korostamiseksi. Jos käytössä on useita VesselView-laitteita, osoita jokaiselle yksikölle oma numero dataongelmien välttämiseksi. Ruorinumeroiden tulee vastata yksittäisen VesselView-yksikön sijaintia. Korosta **Next (seuraava)** ja jatka painamalla ENTER.



- a VesselView-laitteen numero
- **b** Ruorin sijaintinumero

Yksikköjen asetukset

Valitse mittayksiköt, jotka näkyvät VesselView-näytön tiedoissa: nopeus, etäisyys ja tilavuudet. Mittayksiköt voidaan vaihtaa myöhemmin. Kun olet valinnut mittayksiköt, korosta **Next (seuraava)** ja paina ENTER.

UNITS SETUP
What units of measure do you want to use? Selects the general type of units of measure. You can later change any particular unit of measure.
U.S. Standard 🚽
Metric U.S. Standard
Previous Next>

60119

Säiliöiden kokoonpano

Tank Setup (säiliön asetus) -näytössä säiliön tyyppi, kapasiteetti ja nimi voidaan määrittää enintään kahdeksalle säiliölle. %-sarake näyttää säiliön reaaliaikaisen tilavuuden. **Refresh (päivitys)** -painikkeen valitseminen aktivoi säiliön anturit ja päivittää lukemat.

Valvomattomalla säiliöllä ei ole siihen liittyvää anturia.

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

60120

Selaa säiliötyyppien valintoja nuolipainikkeilla.

PORT 1 TANK CONFIGURATION	
Tank type	
Fuel	
None Fuel	
Oil Water Gray Black Live well	
OK Cancel	
	6012 ⁻

Syötä säiliön kapasiteetti muuttamalla numeroita nuolipainikkeilla. Siirry seuraavaan numeroon ENTER-painikkeella. Kun numerot on vaihdettu, jatka painamalla ENTER-painiketta.

PORT 1 TANK CONFIGURATION	
Tank type	
Fuel	
Tank capacity (gallons)	
000.00	
Name	
PORT FUEL	
OK Cancel	
	00.100

60122

Valitse Name (nimi) -ikkuna ja selaa kirjainmerkkejä nuolipainikkeilla.

PORT 1 TANK CONFIGURATION	
Tank type	
Fuel	
Tank capacity (gallons)	
0200.00	
Name	
PORT FUEL	
OK Cancel	
	60123

Valitse nuolipainikkeilla OK ja paina ENTER-painiketta. Tämä tuo sinut takaisin säiliövalintojen ruutuun, jossa voit määritellä toisen säiliön kokoonpanon.

Tank type				
Fuel				- -
Tank capad	ity (gallons))		
0200.00)			
Name				
PORT FL	EL			

60124

Toista menettely määrittämällä veneen muiden säiliöiden tyyppi, kapasiteetti ja nimi. Kun olet valmis, valitse **Next** (seuraava) -painike ohjatun asennuksen jatkamiseksi.

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

60125

Nopeusasetus

Speed Setup (nopeusasetus) -näytössä on kolme vaihtoehtoa sen määrittämiseksi, kuinka VesselView kerää nopeustietoja. Jos veneessä on GPS, käytettävissä olevat laitteet voidaan valita pudotusvalikosta. Jos veneessä on pitotanturi, tämä vaihtoehto on valittuna. Jos veneessä on siipiratas, se voidaan valita esiin tulevasta pudotusvalikosta. Kun nopeuslähde on valittu, korosta Next (seuraava) ja jatka painamalla ENTER.



- a PCM0 = oikea ulkomoottori
- b PCM1 = vasen ulkomoottori
- c PCM2 = oikea sisämoottori tai keskimoottori
- d PCM3 = vasen sisämoottori

Asennusohjelman suorittaminen loppuun

Korostamalla **Finish (lopeta)** -vaihtoehdon RIGHT (oikea) -nuolipainikkeella ja painamalla ENTER-painiketta päätät asennusohjelman VesselView-näytössä. Restarting (uudelleenkäynnistys) -ruutu tulee esiin. Älä sammuta yksikköä, ennen kuin uudelleenkäynnistysruutu vaihtuu veneen aktiviteettinäyttöön.



Datalähteen asetus

Käynnistä kaikki tuotteet ja moottorit sen varmistamiseksi, että kaikki dataa tuottavat lähteet voidaan havaita. VesselView pyytää asettamaan havaittavia datalähteitä. Jatka painamalla OK. Aloita prosessi valitsemalla Start (aloita).

Osa 2 - Alkunäytöt ja asennusohjelma

HUOMAUTUS: Jos valitset vahingossa Cancel (peruuta) -toiminnon, voit päättää datalähteen asetuksen navigoimalla kohtaan Settings>System>Network>Auto select (asetukset>järjestelmä>verkko>autom. valinta). Auto select (autom. valinta) skannaa veneen verkon ja tunnistaa kaikki yhteensopivat laitteet.

Kun automaattinen valinta on valmis, valitse Close (sulje).

Aloitusnäytöt

Käynnistys

Käynnistettäessä käynnistyskuvasarjan jälkeen tulee esiin päänäyttö ja kaikki tiedot ja grafiikka ovat aktiivisia. Käytettävissä on kaksi tilaa: moottori sammutettuna tai moottori käynnissä. Seuraavassa taulukossa ja tiedoissa selitetään järjestys, jossa vakion ja käyttäjän valitseman datan alueet muuttuvat.

Moottorin tila	Käyttäjän valitseman datan alue
Moottori sammutettu, virta-avain ON-asennossa	Hyvän hallinnan ilmoitus
Moottori pyörii	Järjestelmän skannaus käynnissä, näytössä näkyy animoitu potkuri
Moottori käy tyhjäkäynnillä	Potkurin väri muuttuu vihreäksi
Moottori käy vaihteella	Tason 1 älykkäät tilannekohtaiset tiedot

Moottori sammutettu, virta-avain ON-asennossa

Mercuryn hyvän hallinnan viestinäyttö näkyy käyttäjän valitsemalla data-alueella, kun virta-avain on ON-asennossa mutta moottorit eivät käy. Kaikki toiminnot ovat käytettävissä eikä moottorin tietoja näy näytössä.

- Ilmoitukset ovat summittaisia. Esimerkkejä: Onko sinulla kellukkeita? Mercury muistuttaa sinua turvallisesta veneilystä.
 - Hyvän hallinnan luettelokohdat voivat muuttua moottorityypin tai ohjelmakokoonpanon mukaan.

Moottori käy tyhjäkäynnillä

Kun moottori käy, näytön käyttäjän valitsemalla data-alueella näkyy vihreä potkuri, kun järjestelmän skannausraportti on valmis.

 Näytön käyttäjän valitsemalla data-alueella näkyy animoitu potkuri sekä edistymispalkki, joka osoittaa, että skannaus on meneillään.



Järjestelmän skannaus

- a Animoitu potkuri
- **b** Edistymispalkki

 Jos moottori siirretään jossakin vaiheessa vaihteelle, järjestelmän skannaus pysähtyy, potkuri muuttuu vihreäksi ja tason 1 älykäs data tulee esiin. Kun skannaus on valmis, erilaisia kohoikkunoita saattaa tulla esiin: moottoriviat, huoltomuistutukset, tiedonsiirtovirheet, järjestelmä OK -skannausraportti.



Skannaus valmis

Moottorivika

Jos moottorivika havaitaan järjestelmän skannauksen aikana, käyttäjän valitsemalla data-alueella näkyy kuvaileva teksti lihavoidussa värillisessä vikanäytössä. Vikanäytön väri riippuu havaitun vian tyypistä. Järjestelmän tilakenttä muuttuu näytetyn vian mukaan.



Vikanavigointi

Kun vikoja havaitaan, niiden tunnistenumerot esitetään vikakentän alatunnisteessa.

- 1. Valintakieleke siirtyy oletuksena ensimmäiseen numeroon.
- 2. Tarkastele kutakin vikaa painamalla LEFT (vasen)- tai RIGHT (oikea) -nuolipainiketta.



- 3. Valitulla vialla on musta numero valkoisessa ruudussa.
- 4. Valittu vika vaihtelee vikanumeron ja plus (+) -symbolin välillä, joka osoittaa, että lisää dataa on näytettävänä.



a - Tunnisteessa olevien vikojen lukumäärä

- <mark>b</mark> Valittu vika
- c Vian alatunnisteen poistumiskuvake
- 5. Kun plus (+) -symboli on käytettävissä, paina ENTER-painiketta, niin voit tarkastella kyseiseen vikaan liittyviä lisätietoja.

Osa 2 - Alkunäytöt ja asennusohjelma

- 6. Kun lisätietoja varten tarvitaan lisää sivuja, vian alatunnistealueella näkyy yksi tai useampia ympyröitä. Valitun sivun ympyrä näkyy valkoisena. Tällä alueella näytetään vian pitkä tekstikuvaus.
- 7. Voit poistua vian alatunnisteesta korostamalla alueelta X:n LEFT (vasen)- tai RIGHT (oikea) -nuolipainikkeella. Poistu vian alatunnisteesta ja palaa järjestelmän tilakenttään painamalla ENTER-painiketta.

Moottorin määräaikaishuolto

Jos huoltomuistutus havaitaan järjestelmän skannauksen aikana, käyttäjän valitsemalla data-alueella näkyy kuvaileva teksti voimakkaalla värillä. Järjestelmän tilakentän vasen alareuna muuttuu näytetyn huolto-ongelman mukaan. Käytä tervettä järkeä sijoituksesi suojelemisessa ja tarkista moottoriöljy säännöllisesti, parhaassa tapauksessa ennen jokaista käyttökertaa.

1. Kun määräaikaishuollon aika on kulunut kokonaan umpeen, käyttäjän valitsemalla data-alueella näkyy yleinen huoltomuistutus määräaikaishuollon suorittamisesta.



Avaa plus (+) -kuvake tekstin suurentamiseksi. Voit asettaa huollon 100 %:iin tai poistua näytöstä.
 HUOMAUTUS: Huoltomuistutusta esittävä jakoavainkuvake näkyy järjestelmän tilakentässä, kunnes vika poistetaan järjestelmästä.



3. Kun huoltomuistutus on asetettu uudelleen, jakoavainkuvake ei näy enää järjestelmän tilakentässä.



Järjestelmän skannaus - skannausraportti

Kun järjestelmän skannaus suoritetaan loppuun eikä vikoja, huoltomuistutuksia tai tiedonsiirtovirheitä havaita, käyttäjän valitsemalla data-alueella näkyy teksti SCAN COMPLETE (skannaus valmis) sekä raportti ja hyvän hallinnan ilmoitus. Skannausraportti näkyy, kunnes moottori siirretään vaihteelle, tai korosta X LEFT (vasen)- tai RIGHT (oikea) - nuolipainikkeella ja paina ENTER-painiketta.

- Hyvän hallinnan ilmoitukset valitaan summittaisesti. Esimerkkejä: Onko sinulla kellukkeita? Mercury muistuttaa sinua turvallisesta veneilystä.
 - Hyvän hallinnan luettelokohdat voivat muuttua moottorityypin tai ohjelmakokoonpanon mukaan.



Skannaus valmis

Hyvän hallinnan ilmoitus

Viestintävirheet

Kun järjestelmän skannaus havaitsee viestintävirheen, skannaus pysähtyy ja kaikissa datakentissä näkyy katkoviivoja. Järjestelmän tilakenttä on harmaa ja näytössä näkyy X punaisessa ympyrässä sekä teksti Comm Error.



Viestintävirhe

Huomautuksia:

Osa 3 - Näytön yleiskatsaus ja käyttö

Sisällysluettelo

Järjestelmän tilakentän toiminnot	22
Datakenttien laajentaminen	22
Automaattinen sykli	23
Vierityspalkin toiminnot	24
Vierityspalkin aktivointi ja navigointi	24
Käyttäjän valitsema data-alue	24
Lopullinen käyttäjän valitseman datan valinta	24
Vierityspalkkikuvakkeet	24
X-Pand (laajenna)	24
Temperatures (lämpötilat)	25
Pressure (paine)	25
Voltages (jännitteet)	25
Fuel (polttoaine)	25
Säiliöt	25
Advanced (edistynyt)	25
Performance (suorituskyky)	25
Trim and Tabs (ajokulma ja säätöevät)	26
Trip Log (matkaloki)	26
Navigointi	26
Generator (generaattori)	26
ECO	26
Automaattiohjaus	26
Cruise (vakionopeus)	26
Uistelu	27
Smart Tow	27
Asetukset	27
Economy-tila	27
ECO-tila	27
ECO-tilan minimi- ja maksimiarvot	28
ECO-tilan kierrosluku- ja ajokulmatavoitteet	28
Tavoitevärit	28
ECO-navigointi	29
ECO-tilan virkistys	29

Minimointi	30	
Exit ECO (poistu ECO-tilasta)	30	
ECO-kohteiden muuttaminen	31	
Kohdearvojen muuttaminen	31	
Smart Tow -tila	31	R
Smart Tow	31	U
Ominaisuudet	32	
Smart Tow -toiminnon ottaminen käyttöön	32	
Smart Tow -tavoitteet	33	
Smart Tow -yleiskatsauspaneeli	33	
Smart Tow -tilan käyttäjän valitsema data-alue	34	
Navigointi	34	
Tallenna	35	
Luo mukautettu käynnistys	36	
Smart Tow -toiminnon ottaminen pois käytöstä		
	36	
Vakionopeustila	36	
Vakionopeus	36	
Vakionopeuden data-alue	36	
Vakiodatakentän muutos	36	
Vakionopeus – käyttäjän valitsema data-alue	37	
Vakionopeusnavigointi	37	
I roll Control Mode (uisteluohjaustila)	39	
Uisteluonjaus	39	
Uisteluonjauksen data-alue	39	
Vakiodatakentan muutos	39	
Uistelunguigeinti	39	
	40	
Automaattiohiguanäyttöion yloiskatagua	41	
	41	
	42 12	
	42	

Järjestelmän tilakentän toiminnot

Järjestelmän tilakenttää käytetään viestimään tiettyjä moottoritietoja ja aktiivitiloja. Se näkyy aina päänäytön vasemmassa alareunassa, paitsi jos nähdään varoittavan kokoruudun kohoikkuna. Väri, kuvake ja teksti muuttuvat järjestelmän tilan, varoitusten, huoltoilmaisimen ja aktiivitilojen mukaan. Veneen ohjelma ja asennetun moottorin tyyppi vaikuttavat suoraan siihen, mitkä kuvakkeet ovat käytettävissä järjestelmän tilakentässä. Kaikkia käytettävissä olevia kuvakkeita ei ole lueteltu seuraavassa taulukossa.

Järjestelmän tilan esimerkkejä	
۴۵ 51875	Moottorikuvake virta-avaimen ollessa ON-asennossa. Kuvake näkyy vain, jos moottorissa on päästöjenhallinta.
COMM ERROR	Viestintävirhe virta-avaimen ollessa ON-asennossa. Moottori ei viesti CAN-verkon kautta.
SYSTEM OK 52100	Osoittaa, että jokainen CAN-verkkoon liitetty osa on normaalien toimintaparametrien sisällä.
WARNING 52101	Varoituskuvake osoittaa, että järjestelmässä on vika.
STBD 52102	Varoitus osoittaa, että oikeanpuoleisen moottorin vianmääritysjärjestelmä on havainnut vian. Kaikki muut viallisiksi havaittujen moottorien sijainnit ovat samanlaisia.
SYSTEM OK TRACK SYSTEM OK STANDBY 52104	Automaattiohjauksen matkapisteen seuranta. Oranssi väri osoittaa, että matkapisteen seuranta on aktiivinen ja tietokoneella ohjattu. Jos automaattiohjauksen matkapisteseuranta on lepotilassa (ei aktiivinen), kentän väri on harmaa. Tämä värinmuutos on sama kaikille automaattiohjauksen toiminnoille.

Datakenttien laajentaminen

Datakenttiä voidaan suurentaa korostamalla laajennuskuvaketta (X-PAND) ja painamalla kuittauspainiketta.



Laajennuskuvake

Kun kuvake on aktivoitu, käyttäjän valitsema data-alue täytetään aktiivisesti näytetyn datavalinnan suurennetulla datalla. Enintään kuusi datavalintaa voidaan suurentaa, yksi kerrallaan, ja ne tulevat esiin seuraavan kuvan mukaisessa kronologisessa järjestyksessä. Datakentät 3 ja 4 näyttävät vain valinnaisen käyttäjän valitseman datan.

HUOMAUTUS: Ajokulman ja evien oletusasetus ei suurene, ellei niitä aktivoida ulkoisilla säätimillä. Jos ne aktivoidaan, kohoikkunaprosessi otetaan käyttöön. Ajokulman ja evien kohoikkunat voidaan kytkeä pois Settings (asetukset) -valikossa.

- 1. Jännite tai syvyys: Tämä datakenttä on käyttäjän määritettävissä. Käytettävissä olevan näyttösisällön luetteloon päästään Settings (asetukset) -valikosta.
- 2. Ohjauskulma on käytettävissä, jos asennettu anturi on liitetty SmartCraft-järjestelmän CAN-verkkoon. Ohjauskulma on oletuksena kytketty pois päältä, mutta se voidaan kytkeä manuaalisesti päälle Settings (asetukset) -valikosta.
- 3. Nopeus: näyttää veneen nopeuden. Jos nopeuslähdettä ei ole käytettävissä, näytössä näkyy katkoviivoja. Näyttö näyttää nopeusarvon, nopeuslähteen (siipirattaan, pitot-anturin tai GPS:n sekä mittausyksiköt); oletuksena on MPH. Kahta numeroa suurempi nopeusarvo näkyy pienemmällä fontilla.
- 4. RPM: näyttää liikkuvan palkin, joka edustaa moottorin kierroslukua. Kahden moottorin sovelluksessa näkyy kaksi erillistä liikkuvaa palkkia.
- 5. Fuel: Tässä datakentässä näkyy polttoaineen kokonaismäärä veneessä.
 - Näyttää vain polttoaineen kokonaismäärän. Yksittäiset polttoainetiedot sijaitsevat valitulla data-alueella polttoaineenhallintakohdassa.
- 6. Vierityspalkin avulla käyttäjä voi valita, mitä Mercury-sovellusnäyttöjä avataan käyttäjän valitsemalla data-alueella. Käytä PAGES (sivut) -painiketta ja nuolipainikkeita ruudun tässä osassa olevien kuvakkeiden välillä liikkumiseen.
- Vaihdeasento: DTS-tuotteissa näytetään kaikki vaihdeasennot jokaiselle moottorille. Asennot ovat F
 eteenpäin, N
 vapaa, ja R
 peruutus. Muissa kuin DTS-tuotteissa näytetään N
 vapaa ja G
 vaihteella.
- 8. Ajokulma: Tämä datakenttä on käyttäjän määritettävissä. Näyttää ajokulman enintään kahdelle moottorille. Trimmin kohoikkuna on käytettävissä valitulla data-alueella. Trimmin kohoikkuna voidaan kytkeä päälle tai pois **Settings** (asetukset) -valikossa.
- Valittu datakuvake: Näyttää kuvakkeen, joka edustaa kyseisellä hetkellä näytön valitulla data-alueella näytettäviä tietoja. Se näyttää myös aiemmin valitun datakuvakkeen, jos kyseisellä hetkellä ei näytetä valittua dataa. Avaa vierityspalkki valitsemalla PAGES (sivut) -painike. Käyttäjä voi valita kuvakkeen vierityspalkista, jolloin esiin tulee valittu data.
- 10. Järjestelmän tila: näyttää sen hetkisen aktiivin tilan ja varoitukset.
- 11. Valittu data-alue: Näyttää kaiken valitun datan, johon kuuluvat alkukäynnistyksen skannauksen edistyminen, hyvää hallintaa koskevat ilmoitukset, huoltoaikataulut ja varoitukset.
- 12. Automaattisen syklin kuvake näyttää kaikki valikkovalintaan liittyvät datanäytöt. Tiedot tulevat näkyviin peräkkäisessä järjestyksessä käyttäjän valitsemalla aikavälillä.
- 13. X -kuvake häviää nykyisestä datavalinnasta.

Kullakin datakentällä on oma sivun ilmaisin käyttäjän valitseman datan vasemmassa alareunassa. Käytä nuolipainikkeita, kun haluat navigoida eri sivuille, tai automaattisyklikuvaketta tai poistumiskuvaketta. Paina kuittauspainiketta, kun automaattisen syklin tai poistumiskuvake on korostettuna.



- a Sivujen ilmaisimet
- **b** Automaattisen syklin kuvake
- c Poistumiskuvake

Automaattinen sykli

- Kun automaattinen sykli on valittu mutta se ei ole aktiivinen, kuvake näkyy valkoisessa kentässä.
- Aktivoi automaattisykli painamalla kuittauspainiketta. Kuvake näkyy sinisessä kentässä valkoisin nuolin ja nämä värit säilyvät, kunnes automaattinen sykli poistetaan käytöstä. Automaattisen syklin oletusaika on viisi sekuntia sivua kohden, ja tätä aikaa voidaan muuttaa Settings (asetukset) -valikossa.
- Kun automaattinen sykli on aktiivinen, nuolipainikkeet eivät ole käytettävissä. Korosta jokin sivu ja paina kuittauspainiketta. Automaattinen sykli pysyy aktiivisena mutta se ei ole näkyvissä. Voit palata automaattiseen sykliin korostamalla automaattisen syklin kuvakkeen ja painamalla kuittauspainiketta.
- Voit kytkeä automaattisen syklin pois päältä korostamalla X:n ja painamalla kuittauspainiketta. Näyttö poistuu käyttäjän valitsemalta data-alueelta.

Vierityspalkin toiminnot

Vierityspalkilla päästään näkemään kohtia, jotka eivät tällä hetkellä näy näytön käyttäjän valitsemalla data-alueella. Kohta on piilossa, kunnes se aktivoidaan, ja se näytetään ajan pituudelta, jonka käyttäjä on valinnut **Settings (asetukset)** - valikossa. Jos toimintoja ei käytetä viiteen sekuntiin, käyttäjän valitseman data-alueen kuvakekohta häviää näkyvistä. Kun käyttäjän valitsema data-alue on aktiivinen, se muuttuu näyttämään kuvakkeen nimen ja kyseiseen toimintoon liittyvän datan.

Vierityspalkin aktivointi ja navigointi

- 1. Voit aktivoida vierityspalkkivalikon painamalla PAGES (sivut) -painiketta.
- 2. Korosta LEFT (vasen)- tai RIGHT (oikea) -nuolipainikkeella kuvake, jonka haluat näyttää. Siniset ääriviivat korostavat valittavan vierityspalkkikuvakkeen.

HUOMAUTUS: Nuolikuvake tulee esiin vierityspalkin vasemmalle ja oikealle puolelle. Kun vain yksi nuolikuvake on näkyvissä, valintaa on siirrettävä näytetyllä nuolipainikkeella. Kun molemmat nuolet ovat näkyvissä, kumpaa tahansa nuolipainiketta voidaan käyttää.



Käyttäjän valitsema data-alue

Vierityspalkin navigoinnin aikana, kun kuvake on korostettuna eikä kuittauspainiketta ole painettu, käyttäjän valitsema dataalue muuttuu näyttämään kuvakkeen, kuvakkeen nimen sekä kuvauksen siitä, mitä toiminto tekee. Käyttäjän valitsema data-alue näyttää nämä tiedot enintään 30 sekunnin ajan. Voit asettaa ajan, jonka korostettu käyttäjän valitsema data ja sitä vastaava vierityspalkki näkyvät näytössä ilman kuittauspainikkeen painamista, navigoimalla kohtaan Preferences>Scroller Bar>Auto hide delay (omat valinnat>vierityspalkki>autom. piilotuksen viive).

Lopullinen käyttäjän valitseman datan valinta

Kun kuvake on valittu, paina kuittauspainiketta. Kuvake näkyy järjestelmän tilakentän vieressä ja käyttäjän valitsema dataalue näyttää koko kyseiseen valintaan liittyvän datan.

Vierityspalkkikuvakkeet

X-Pand (laajenna)

Laajenna – näyttää laajennetut tiedot valituista datanäytöistä. Valitut tiedot tulevat näyttöön vuorotellen.



Temperatures (lämpötilat)

Lämpötilat – näyttää moottorin ja nesteen lämpötila-arvot öljylle, vedelle ja polttoaineelle. Näyttää ympäristöilman ja imusarjan ilman lämpötilan. Käytettävissä olevat tiedot riippuvat moottorista.



Pressure (paine)

Paine – näyttää moottorin painearvot vedelle, öljylle, polttoaineelle ja tehostimelle. Käytettävissä olevat tiedot riippuvat moottorista.



Voltages (jännitteet)

Jännitteet – näyttää akkuarvot kaikille moottoreille.



Fuel (polttoaine)

Polttoaine – näyttää polttoainetilastot: nykyinen talous, keskimääräinen talous, tunnissa käytetty tilavuus, kokonaistilavuus ja käytetty polttoaine.



Säiliöt

Säiliöt – näyttää veneen säiliötiedot polttoaineen, veden, jätteen ja kaksitahtiöljyn kapasiteetille.



Advanced (edistynyt)

Edistynyt – näyttää muita moottoritietoja: pakosarjan lämpötila, kaasuprosentti, moottorin kuorma ja pakosarjan tehostinpaine. Käytettävissä olevat tiedot riippuvat moottorista.



Performance (suorituskyky)

Suorituskyky – näyttää edistyneitä suorituskykytietoja: RPM tai nopeus ja tuumat potkurin kierroksella.



Trim and Tabs (ajokulma ja säätöevät)

Ajokulma ja säätöevät – näyttää vetolaitteen ajokulman asennon ja evien asennon. Eviin on asennettava anturi, jotta tämä toiminto näyttää tietoja.



Trip Log (matkaloki)

Matkaloki – näyttää tallennetut matkatiedot: kokonaisetäisyys, kokonaisaika, keskimääräinen nopeus, keskimääräinen polttoaineenkulutus. Matkalokiin tallennetut tiedot voidaan poistaa ja asettaa nollaan.



Navigointi

Navigointi – näyttää asennettuun navigointijärjestelmään liittyvät tiedot: kompassisuunta, pituus- ja leveysaste, aika matkapisteeseen (TTW), suuntakulma matkapisteeseen (BTW), etäisyys matkapisteeseen (DTW) ja maasuunta (COG).



Generator (generaattori)

Generaattori – näyttää tiedot, jotka generaattori voi lähettää NMEA 2000- tai J1939-protokollan CAN-verkon kautta: nykyinen tila (ajo/pysäytys), jännite (AC/DC), taajuus (Hz), käyttötunnit, öljynpaine ja veden lämpötila.



ECO

ECO – näyttää tietoja, jotka ohjaavat käyttäjää asettamaan parhaan ajokulman asennon ja moottorin nopeuden parhaan polttoainetalouden saamiseksi.

HUOMAUTUS: Katso lisätietoja kohdasta Economy-tila .



Automaattiohjaus

Automaattiohjaus – näyttää automaattiohjaustietoja. HUOMAUTUS: Katso lisätietoja tämän luvun kohdasta Automaattiohjaustila



Cruise (vakionopeus)

Vakionopeus – aktivoi vakionopeuden. Toiminnon avulla käyttäjä voi ohjata venettä moottorin kierrosluvulla tai veneen nopeudella. Veneen nopeusohjaus edellyttää siipiratasanturia tai GPS:ää.

HUOMAUTUS: Katso lisätietoja tämän luvun kohdasta Vakionopeustila .



Uistelu

Uistelu – aktivoi pieninopeuksisen moottorin säädön. Voidaan käyttää moottorin kierrosluvun hallintaan. *HUOMAUTUS: Katso lisätietoja tämän luvun kohdasta Uisteluohjaustila.*



Smart Tow

Smart Tow – aktivoi Smart Tow -profiilit valintaa varten. Profiileja voidaan muuttaa, lisätä ja tallentaa. *HUOMAUTUS:* Katso lisätietoja tämän luvun kohdasta **Smart Tow -tila**.



Asetukset

Asetukset – pääsijainti, josta tietoja voidaan kytkeä päälle tai pois, muuttaa anturin datatoleranssia ±, valita halutut näyttöarvot (metrijärjestelmä/englantilainen/veneily) ja palauttaa tehdasasetukset.

HUOMAUTUS: Palautus tehdasasetuksiin poistaa kaikki mukautetut asetukset. Katso lisätietoja kohdasta 4.



Economy-tila

ECO-tila



ECO-tila näyttää tietoja, jotka ohjaavat käyttäjää asettamaan optimaalisen ajokulman asennon ja moottorin nopeuden parhaan polttoainetalouden saamiseksi. Moottorin ohjausyksikkö (ECM) tai propulsionohjausyksikkö (PCM) laskee parhaan polttoainetalouden moottorin ja veneen eri antureiden antamien tietojen perusteella.

- 1. Aktivoi vierityspalkki painamalla PAGES-painiketta.
- 2. Korosta nuolipainikkeella ECO-kuvake ja paina kuittauspainiketta. Käyttäjän valitsema data-alue näyttää ECOkuvakkeen sekä lyhyen kuvauksen siitä, kuinka paras polttoainetalous saavutetaan.



Osa 3 - Näytön yleiskatsaus ja käyttö

HUOMAUTUS: Kun ECO-tila on aktiivinen, järjestelmän alatunnisteen datakentän 4 sijainti palaa näyttämään ajokulman arvoja, jos näytössä on kyseisellä hetkellä jokin muu data-arvo. Ajokulman arvot näkyvät näytön oikeassa alakulmassa, jos näytössä on kyseisellä hetkellä jokin muu data-arvo.



ECO-tilan aktiiviset ajokulma-arvot

ECO-tilan minimi- ja maksimiarvot

Kun ECO-tila on aktiivinen ja moottorit ovat eteenpäinvaihteella, minimi- ja maksimiarvojen viivat näkyvät kierrosluvun tiedoissa. Nämä viivat näyttävät aktiivisen optimaalisen alueen, joka on laskettava. Tätä ikkunaa voidaan säätää **Settings** (asetukset) -valikossa.



ECO-tilan kierrosluku- ja ajokulmatavoitteet

Kun kierroslukuarvot saavuttavat minimiarvoalueen, kierrosluku- ja ajokulmatavoitteet tulevat esiin. Värillinen viiva täyttää kierroslukualueen värillisillä tavoitteilla ilmoittaen käyttäjälle, missä tavoitearvot ovat ja niiden väri muuttuu, kun optimaalinen taso on saavutettu.

Tavoitevärit

Kolmion väriviivat					
Tila	Väri	Täyttöarvo	Toimenpide	Kuva	
Tavoitetta ei saavutet- tu	Keltainen	Ääriviivat	Vilkkuu	52170	
Tavoite saavutettu	Vihreä	Palaa tasaisesti	Jatkuva	52171	

Seuraavassa on esimerkkejä ECO-toiminnon kierroslukutavoitteista eri tiloissa.



Ei optimoitu



Optimoitu

Käyttäjän valitsema data-alue näyttää ajokulman tavoitteet.



Kun kaikki tavoitteet on saavutettu, käyttäjän valitseman data-alueen näyttö siirtyy ohjeista näyttämään nykyisen polttoainetalousarvon ja tekstin OPTIMIZED.



ECO-navigointi

Käyttäjän valitseman data-alueen alatunnisteessa näkyy REFRESH, MINIMIZE ja X. Käytä sivu-, nuoli- ja kuittauspainikkeita, kun haluat navigoida näihin toimintoihin.

- Minimize (minimointi) piilottaa ECO-ohjeet ja näyttää järjestelmän tilakentässä tekstin ECO MODE. Minimize antaa käyttäjälle tilaisuuden näyttää muita tietoja käyttäjän valitsemalla data-alueella.
- Refresh (virkistä) nollaa ECO-arvot ja käyttää uusia parametreja kierrosluvun ja ajokulman kohdearvojen määrittämiseen.
- X sulkee ECO-tilan ja poistaa kierrosluvun ja ajokulman kohdearvot vakion datan alueelta.
- Aktiivisella alueella on valkoinen reunus.



- Virkistys

- Minimointitoiminto aktiivinen
- c Poistuminen

ECO-tilan virkistys

Virkistyksen avulla voit laskea uudelleen nykyiset arvot, joita ECO käyttää kierrosluvun ja ajokulman kohteille.

1. Korosta virkistystoiminto nuolipainikkeilla ja paina kuittauspainiketta.

Osa 3 - Näytön yleiskatsaus ja käyttö

2. Ohjeet näkyvät käyttäjän valitsemalla data-alueella. Korosta virkistystoiminto nuolipainikkeella ja paina kuittauspainiketta.



- 3. Kun järjestelmä on saanut uusien kohteiden laskemisen loppuun, käyttäjän valitsema data-alue siirtyy osoittamaan, että arvot on päivitetty.
- 4. Korosta X ja paina kuittauspainiketta ECO-tilan pääohjenäyttöön palaamiseksi.



5. ECO-tilan käyttäjän valitsema data-alue näyttää ohjeet ja uudet kohdealueet parhaan polttoainetalouden optimointia varten.

Minimointi

Minimointitoiminto sallii käyttäjän jatkaa ECO-toiminnoilla samalla, kun se näyttää lisätietoja käyttäjän valitsemalla dataalueella.

- 1. Kun minimointi on valittu, ECO-tilan tiedot poistetaan ja käyttäjän valitsemalla data-alueella näytetään lisätietoja. Voit valita myös rajoitetun määrän kohteita vierityspalkista.
 - Vierityspalkin valinnat rajoittuvat seuraaviin: Expand (laajenna), Fuel Management (polttoainetalous), Trip Log (matkaloki), Voltage (jännite), Navigation (navigointi), Pressure (paine), Temperature (lämpötila), Tanks (säiliöt) ja Generator (generaattori).

HUOMAUTUS: Vierityspalkin käytettävissä olevat kohdat riippuvat mittarista ja veneen ohjelmasta saatavista tiedoista.

- Kohdat, jotka näkyvät vierityspalkissa mutta ovat harmaita, kun ECO on aktiivinen, eivät ole käytettävissä.
- 2. Kun minimointi on aktiivinen, järjestelmän tilakentässä näkyy ECO.
- 3. Voit suurentaa ECO-tilaa korostamalla ECO-kuvakkeen nuolipainikkeilla ja painamalla kuittauspainiketta.
- 4. Kun ECO saavuttaa optimaalisen tilan, käyttäjän valitseman data-alueen tekstiksi muuttuu OPTIMIZED.

Exit ECO (poistu ECO-tilasta)

Voit poistua ECO-tilasta valitsemalla käyttäjän valitsemassa alatunnisteessa kohdan X, jolloin VesselView poistaa ECO-toiminnon käytöstä.

ECO-kohteiden muuttaminen

ECO-näyttöjen ohjelmisto valvoo moottorin antureita ja etsii parasta polttoainetalousnumeroa veneen ollessa käynnissä. Kun ohjelmisto havaitsee parannuksen polttoainetaloudessa, VesselView tallentaa ajokulman ja moottorin kierrosluvun senhetkiset arvot. Tämä laskelma tapahtuu riippumatta siitä, näkyykö ECO-näyttö vai ei. Kun ohjelmisto on tallentanut kierrosluvun ja ajokulman arvot, se ohjaa käyttäjää nuolilla kohtiin, joissa optimaalinen ajonopeus ja ajokulman asetus olivat. Useimmissa sovelluksissa ECO-näyttöä ei tarvitse kalibroida, vaikka siinä on asetuksia, joilla mittari voidaan mukauttaa veneilytapaan. Oletusasetukset ovat useimmille venesovelluksille hyväksyttävissä parametreissa. Seuraavat ovat oletusasetuksia, ja säätötoiminnon voi aktivoida painamalla kuittauspainiketta jonkin parametrin ollessa korostettuna.





60837

ECO-tilan oletuskohdeasetukset		
Polttoainetalouden vakaus	0,7 sekuntia	
Kierrosluvun vakaus	0,7 sekuntia	
Kierroslukuikkunan minimi	2000 1/min	
Kierroslukuikkunan maksimi	4000 1/min	
Kierrosluvun kohteen läheisyys	10%	
Ajokulman kohteen läheisyys	10%	

TÄRKEÄÄ: Ajokulma on kalibroitava manuaalisesti, ennen kuin ECO-näyttöä voidaan käyttää, jos veneen ohjelmaa ei ladattu micro SD -kortilla. Ajokulman oletuskalibroinnin käyttö ei mahdollista ECO-näytön oikeaa toimintaa.

Kohdearvojen muuttaminen

- 1. Avaa vierityspalkki painamalla PAGES (sivut) -painiketta.
- 2. Painamalla nuolipainiketta voit korostaa asetuskuvakkeen. Paina kuittauspainiketta.
- 3. Korosta nuolipainikkeella Network (verkko) ja paina kuittauspainiketta.
- 4. Korosta nuolipainikkeella ECO-tila ja paina kuittauspainiketta.
- 5. Korosta nuolipainikkeella tavoite, jonka haluat muuttaa kierroslukuikkunan minimi tai kierroslukuikkunan maksimi, ja paina kuittauspainiketta.
- 6. Painamalla nuolipainikkeita voit muuttaa yksittäisiä numeroita (X000). Painamalla kuittauspainiketta voit tallentaa kyseisen numeron ja siirtyä seuraavaan numeroon (0X00), mikä voidaan muuttaa nuolipainikkeilla.
- 7. Kun viimeinen numero (000X) on muutettu, paina kuittauspainiketta.

HUOMAUTUS: Settings (asetukset) -valikko sulkeutuu kuittauspainikkeen painamisen jälkeen. Voit muuttaa muita tavoitearvoja painamalla sivupainiketta, jolloin Asetukset-kuvake on korostettuna. Noudata edellä kuvailtua menettelyä muiden kohdearvojen muuttamiseksi.

Smart Tow -tila

Smart Tow



Smart Tow on helppokäyttöinen ohjelma, jolla voi hallita kiihdyttämistä ja tavoitenopeuksia vedettäessä vesihiihtäjiä, vetorengasharrastajia tai erilaisia vesiurheiluvarusteita. Smart Tow poistaa arvuuttelun tarpeen kiihdytykseen liittyvistä ongelmista, joita ovat esim. liian nopea kiihdytys, liiallinen ylitys, hidastus tai epäjohdonmukaiset nopeuden tavoitteet. Valitse profiili, ota se käyttöön ja siirrä ohjauskahva täyskaasulle, jolloin Smart Tow huolehtii lopusta.

Osa 3 - Näytön yleiskatsaus ja käyttö

Smart Tow perustuu moottorin kierroslukuun, ellei veneeseen ole asennettu GPS-järjestelmää, joka on liitetty CANverkkoon. Kun veneessä on GPS, voit valita joko nopeustavoitteet tai moottorin kierroslukutavoitteet Smart Tow ohjausvalintoja varten. Voit myös luoda mukautettuja käynnistysprofiileja.



02

Ominaisuudet

Smart Tow käyttää käyttäjän valitsemaa data-aluetta ja alatunnisteosaa, joilla voit säätää asetuksia. Kosketa tai pyyhkäise, jotta voit siirtyä valintaruutukenttien läpi. Alatunnisteosasta voit ottaa Smart Tow -tilan käyttöön tai poistaa sen käytöstä, tallentaa sen tai poistua siitä. Data-alueen alatunnisteessa olevat kohdat edellyttävät valinnan koskettamista tai pyörönupin käyttämistä korostamista ja hyväksymistä varten.

Smart Tow sisältää viisi tehtaalla asetettua vesillelaskuprofiilia, tai käyttäjä voi muokata uusia profiileja. Mukautetut profiilit ovat hyödyllisiä silloin, kun veneessä on eritasoisten kokemusten omaavia harrastajia vesiurheiluvälineineen. Käyttäjä voi luoda haasteellisempia vesillelaskuja kokeneemmille vesihiihtäjille ja vastaavasti helpompia laskuja lapsille tai vetorenkaille.



Tehtaalla asetetut profiilit

Profiili sisältää viisi valintakenttää. Voit muuttaa profiilivalintoja käyttämällä nuolipainikkeita ja kuittauspainiketta.

- Asetuspiste on kierrosluku tai nopeus. Käyttäjä voi säätää kierroslukua tai nopeutta data-alueella.
- Ramp (ramppi) aika, joka veneeltä kuuluu asetuspisteeseen pääsemiseen.
- Overshoot (ylitys) asetuspisteen ylitys prosentteina.
- · Ylityksen kesto on aika, jonka vene pysyy asetuspisteen yläpuolella.

Kun olet tehnyt muutoksia haluttuihin asetuksiin, valitse NEXT (seuraava) data-alueen alatunnisteessa. Tämä tuo näyttöön näppäimistön, jolloin voit nimetä ja tallentaa profiilin profiililuetteloon. Nimeä profiili ja lisää se luetteloon painamalla kuittausnäppäintä.

Käyttöönotto tai käytöstä poisto kytkee toiminnon päälle tai pois. Kierroslukulukemat näytetään epäaktiivisina valkoisina lukemina toiminnon ollessa pois käytöstä. Kierroslukulukemat näytetään aktiivisina oranssinvärisinä lukemina toiminnon ollessa käytössä. Käyttäjä voi muuttaa kaikkia asetuksia, kun Smart Tow on pois käytöstä.

Valitse SAVE (tallenna). Save muuttaa Smart Tow -näyttöä niin, että käyttäjä voi valita pikatallennuksen, uutena tallennuksen, mukautetun tiedon luomisen tai profiilin poiston.

Jos käyttäjä painaa X-valintaa, Smart Tow poistuu käytöstä ja vakio ja käyttäjän valitsema alue palaavat oletusnäyttöön.

Smart Tow -toiminnon ottaminen käyttöön

Aktivoi Smart Tow valitsemalla esiasetettu vesillelaskuprofiili tai mukautettu profiili. Kun vene ja hinattava henkilö ovat valmiita, aseta kaasuvipu täyskaasuasentoon. Smart Tow aloittaa vesillelaskuprofiilin käytön. Profiilireitillä liikkuva piste kuvaa vesillelaskuprofiilin etenemistä.

- 1. Käytössä päällä, vihreä, kun valmis käyttöön
- 2. Käytöstä pois pois päältä, epäaktiivisena punainen

Vene jatkaa asetetulla kierrosluvulla tai tavoitenopeudella, kunnes käytöstä poisto valitaan tai kunnes käyttäjä siirtää kaasuvivun tyhjäkäynnille.

Smart Tow -tavoitteet

Smart Tow muuttaa vakiodata-aluetta lisäämällä kierrosluvun ja ylityksen ilmaisimet kierroslukualueelle. Kierrosluvun asetuspistetavoite näkyy oranssina ja ylitysasteikko valkoisena.



a - Kierrosluvun asetuspistetavoiteb - Ylitysasteikko

Kierrosluvun asetuspistetavoite muuttuu ääriviivoista, kun se ei ole aktiivinen, kiinteään, kun se on aktiivinen.

Kierrosluvun asetuspistetavoite				
Tila	Väri	Täyttöarvo	Kuva	
Asetuspiste	Oranssi	Ääriviivat	52182	
Aktiivinen	Oranssi	Palaa tasaisesti	52183	

Kun Smart Tow ei ole aktiivinen, kierroslukualue on valkoinen. Smart Tow muuttaa kierroslukualueen näytön oranssiksi, kun se on aktiivinen.



Aktiivisen kierroslukualueen näyttö on oranssinvärinen

Smart Tow -yleiskatsauspaneeli

Smart Tow näyttää yleiskatsauspaneelin, ennen kuin se käynnistää Smart Tow -järjestelmän ensimmäistä kertaa. Tämä näyttö jää näkyviin lyhyeksi aikaa. Yleiskatsauspaneeli antaa ohjeita siitä, kuinka Smart Tow -näytössä navigoidaan. Voit joko piilottaa ohjeen tai poistua Smart Tow -toiminnosta tästä näytöstä.

- Kun valitaan HIDE HELP (piilota ohje), ohjenäyttöä ei näy seuraavan käynnistyssyklin aikana ja järjestelmä jatkaa edelleen Smart Tow -oletusnäytön käynnistämistä.
- CONTINUE (jatka) käynnistää Smart Tow -oletusnäytön ja säilyttää yleiskatsaussivun käynnistyssarjassa, kun Smart Tow käynnistetään seuraavan kerran.



• X poistuu Smart Tow -valinnasta.

Smart Tow -tilan käyttäjän valitsema data-alue

Smart Tow -tilan oletusnäyttö mahdollistaa Smart Tow -toimintojen asetusten valitsemisen, asettamisen ja muuttamisen. Vesillelaskukaavion piste on animoitu, kun Smart Tow on aktiivinen ja suorittaa vesillelaskusarjaa. Piste liikkuu vesillelaskupolkua pitkin osoittaen, mitä vesillelaskusarjan osaa järjestelmä suorittaa.



Käynnistyskaavion animoitu piste

Navigointi

Smart Tow käyttää käyttäjän valitsemaa data-aluetta ja alatunnisteosaa, joilla asetuksia voidaan säätää. PAGES-painike siirtää valintaruudun kenttien läpi. Alatunnisteosasta voidaan ottaa Smart Tow -tila käyttöön tai poistaa se käytöstä, tallentaa se tai poistua siitä.

Valintakielekkeitä on viisi. PAGES-painike selaa profiilivalintoja, kierrosluvun/nopeuden asetuspistettä sekä käyttöönottoa/ käytöstä poistoa. Kun valintakieleke on otettu käyttöön, nuolinäppäimet muuttavat valinnan tallennukseen tai poistumiseen (X).

- Alatunnisteen alueella sijaitsevat kohdat edellyttävät kuittauspainikkeen painamista valinnan hyväksymiseksi.
- Kuittauspainiketta ei tarvita alatunnistealueen yläpuolisella kentällä.



Asetuspistearvon avulla käyttäjä voi säätää kierroslukua tai nopeuden asetuspistettä. Nämä ovat oletuksina 10 mph tai 1700 RPM, kunnes käyttäjä pikatallentaa arvot.

 Asetuspiste on oletusvalinta Smart Tow -tilan ollessa aktiivinen. Käyttäjä voi säätää kierroslukua tai nopeutta painamalla nuolinäppäimiä.



a - Asetuspisteen oletusvalinta

Kun käyttäjä on tehnyt muutoksia haluttuihin asetuksiin, kohdistin voidaan siirtää PAGES-painikkeella käyttäjän valitseman data-alueen alatunnistealueen käyttöönoton valintaan.

- Käyttöönotto tai käytöstä poisto kytkee toiminnon päälle tai pois. Pysyvän datan kierroslukulukemat näytetään epäaktiivisina valkoisina lukemina. Käyttäjä voi muuttaa kaikkia asetuksia, kun järjestelmä on OFF-tilassa.
 - a. Enable (käyttöönotto) -kuvake on aktiivisena vihreä

b. Disable (pois käytöstä) -kuvake on epäaktiivisena punainen



- a Ei käytössä punainen
- Näytössä näkyy normaali kierroslukulukema, kun MPH-tila on valittu

- Korosta Save (tallennus) nuolipainikkeilla. Save muuttaa Smart Tow -näyttöä niin, että käyttäjä voi valita pikatallennuksen, uutena tallennuksen tai mukautetun tiedon luomisen.
- Jos käyttäjä valitsee X:n ja painaa kuittauspainiketta, Smart Tow poistuu käytöstä ja vakio ja käyttäjän valitsema dataalue palaavat oletusnäyttöön.

Tallenna

Kun käyttäjä valitsee tallennuksen ja painaa kuittauspainiketta, käyttäjän valitsema data-alue siirtyy tallennusvaihtoehtoihin. Pikatallennus on oletusvalinta.

• PAGES-painike liikkuu vaihtoehtojen läpi. Vahvista valinta painamalla kuittauspainiketta.



- QUICK SAVE (pikatallennus) tallentaa entisen profiilin uusien kierrosluku- ja nopeusarvojen kanssa. Paina kuittauspainiketta, jolloin tiedot tallennetaan ja näyttö palaa Smart Tow -tilaan.
- SAVE AS NEW (tallenna uutena) -valinnalla käyttäjä voi tallentaa nykyisen asetuksen mukautetulla nimellä. Paina kuittauspainiketta, jolloin siirryt mukautettuun tiedostonimeen. Tiedostonimen valinta on oletuksena aktiivinen.
 - a. Voit muuttaa kirjainta nuolipainikkeilla.
 - b. Siirry seuraavaan kirjaimeen kuittauspainikkeella.



c. Korosta tallennus PAGES-painikkeella ja paina kuittauspainiketta muutosten vahvistamiseksi. HUOMAUTUS: Jos käyttäjä haluaa poistua, paina sivupainiketta valintakielekkeen siirtämiseksi navigoinnin alatunnisteeseen ja valitse sitten X painamalla nuolinäppäimiä ja paina kuittauspainiketta. Näyttö siirtyy päänäyttöön uutta dataa tallentamatta.

Luo mukautettu käynnistys

Luo mukautettu vesillelasku -valinnalla käyttäjä voi luoda mukautetun vesillelaskuprofiilin. Käyttäjä voi säätää kierrosluvun tai nopeuden asetuspistettä, hidastusta, ylitystä ja ylityksen kestoa Kun käyttäjä valitsee tämän vaihtoehdon, käyttäjän valitsema data-alue siirtyy mukautettuun profiiliasetusnäyttöön.



- Siirrä valintakieleke PAGES-painikkeella haluttuihin kenttiin, joita on muutettava. Säädä valitun kohdan arvoa nuolipainikkeilla.
- Kun mukautettu profiili on valmis, korosta PAGES-painikkeella Next (seuraava) tai X.
 - a. Jos valitaan **Next (seuraava),**käyttäjän valitsema data-alue siirtyy valintaan SAVE AS NEW (tallenna uutena) ja voit luoda mukautetun nimen uudelle käynnistysprofiilille. Hyväksy valinta painamalla kuittauspainiketta.
 - b. Jos valitaan X, mukautettuja profiiliasetuksia ei tallenneta ja näyttö siirtyy Smart Tow -päänäyttöön.

Smart Tow -toiminnon ottaminen pois käytöstä

Voit poistua Smart Tow -toiminnosta valitsemalla DISABLE (ota pois käytöstä). VesselView siirtää kaasun hallinnan takaisin käyttäjälle. Kun Smart Tow on käytössä, kaasuvivun siirtäminen nopeustavoitteen alapuolelle vähentää veneen nopeutta mutta veneen huippunopeus ei ylitä tavoitenopeutta.

Vakionopeustila

Vakionopeus



Vakionopeustoiminnon avulla käyttäjä voi valita asetuspisteen ja säätää arvoa niin, että vene säilyttää tietyn nopeuden tai moottorin kierrosluvun.

- Vakionopeus perustuu kierroslukuun, ellei veneessä ole Mercury Marinen GPS-järjestelmää CAN-verkossa.
- Jos veneessä on Mercury Marinen GPS-järjestelmä, veneen nopeus on oletusasetuksena.
- Käyttäjä voi valita joko kierrosluvun asetuspisteet tai nopeuteen perustuvat asetuspisteet. Vakionopeusvalinnan tyyppiä voidaan muuttaa Settings (asetukset) -valikossa.
- Avaa vierityspalkki ja korosta vakionopeuskuvake. Katso lisätietoja kohdasta Vierityspalkkikuvakkeet vakionopeuskuvakkeen tunnistamiseksi.

Vakionopeuden data-alue

Vakiodatakentän muutos

Vakionopeus muuttaa näytön vakiodatakenttää lisäämällä siihen kierrosluvun ilmaisimen kierroslukulukeman alueelle Smart Tow- ja ECO-tilan kohteiden tapaan.

- Kun vakionopeustila aktivoidaan, vakiodatakentän osia muutetaan viestimään seuraavat asiat:
 - kierrosluvun asetuspiste.
 - Kierrosluvun lukeman väri muuttuu aktiivisena oranssiksi sen osoituksena, että moottoria ohjataan tietokoneella.



- a Vakionopeus ei ole aktiivinen
- **b** Vakionopeus aktiivinen

Vakionopeus - käyttäjän valitsema data-alue

Vakionopeus muuttaa aktivoituna ollessaan käyttäjän valitsemaa data-aluetta näytöstä.

- Käyttäjän valitseman data-alueen osat muuttuvat, jotta käyttäjä voi asettaa seuraavat:
 - a. kierrosluvun asetuspiste
 - b. vakionopeustilan käyttöönotto tai käytöstä poisto



Vakionopeusnavigointi

Vakionopeustilalla on muunnettu navigointijärjestelmä Smart Tow -järjestelmän tapaan. Käyttäjän valitseman data-alueen alatunnisteen avulla käyttäjä voi ottaa vakionopeuden käyttöön tai poistaa sen käytöstä, minimoida sen tai poistua ohjelman osasta. Alatunnistenavigointi noudattaa samaa perusnavigoinnin valintastrategiaa kuin muut toiminnot.

- 1. Selaa valintojen läpi nuolipainikkeilla.
- 2. Aktivoi valinta painamalla kuittauspainiketta.



60839

a. Käyttöönotto tai käytöstä poisto kytkee vakionopeustoiminnon päälle tai pois. Kun olet ottanut toiminnon käyttöön, aseta kaasuvipu etummaiseen, täyskaasuasentoon, jolloin VesselView ohjaa veneen nopeutta.



Käyttöönotto valittu



Käytöstä poisto valittu

b. Kun vakionopeustoiminto on poissa käytöstä, käyttäjä voi säätää veneen halutulle nopeudelle ja tavoitemerkki pysyy vakionopeuden asetuspisteen kierroslukulukemassa.



c. Toiminnon ottaminen käyttöön palauttaa kierroslukulukeman vakionopeuden asetuspisteeseen.



60842

- d. Minimointi piilottaa vakionopeustiedot ja näyttää järjestelmän tilakentässä tekstin CRUISE. Tämän avulla käyttäjä voi näyttää tietoja muista valituista kuvakkeista.
- Asetuspisteen säädön valintakenttä on oletussijainti vakionopeuden käynnistyessä. Kun käyttäjä on tehnyt muutoksia haluttuihin asetuksiin, valintakieleke voidaan siirtää PAGES-painikkeella käyttäjän valitseman data-alueen alatunnisteen käyttöönoton/käytöstä poiston valintaan.
 - a. Siirry asetuspistevalintojen välillä nuolipainikkeilla.
 - b. Kun valintakieleke on navigointialueen (asetuspistekentän) ulkopuolella, käyttäjän tarvitsee vaihtaa vain kierrosluku- tai nopeussäätöjä. Kuittauspainiketta ei tarvitse painaa uuden asetuksen kytkemiseksi päälle.
- 4. Minimointitoiminto sallii käyttäjän käyttää vakionopeustoimintoa samalla, kun se näyttää lisätietoja käyttäjän valitsemalla data-alueella.

TÄRKEÄÄ: Asetuspisteitä ei voi muuttaa, kun vakionopeus on minimoitu.

- a. Vierityspalkin kuvakevalinta on rajoitettu. Kohdat, joita ei voi valita, näytetään harmaina vakionopeuden ollessa aktiivinen.
- b. Jos automaattiohjaus on aktiivinen ja vakionopeus on minimoitu, järjestelmän tilakentässä näkyy CRUISE.
 - Vakionopeustiedot näytetään automaattiohjausasetusten päällä, jos käyttäjä valitsee järjestelmän tilakentän.
 - Jos esiin tulee automaattiohjauksen kohoikkunailmoitus tai jos käyttäjä käyttää automaattiohjauksen CANnäppäimistöä, automaattiohjauksen data täyttää automaattisesti käyttäjän valitseman data-alueen. Käyttäjän on käytettävä minimointia kohoikkunan datan piilottamiseksi.
- 5. Kun minimointi on aktivoitu, järjestelmän tilakentässä näkyy CRUISE.
- 6. Kun poistuminen valitaan vakionopeustietoja näytettäessä ja käyttäjä painaa kuittauspainiketta, vakionopeustoiminto ei ole käytössä. Vakionopeuskuvake näytetään järjestelmän tilakentän vieressä, kunnes jokin toinen kuvake valitaan vierityspalkista.

Troll Control Mode (uisteluohjaustila)

Uisteluohjaus



Uistelutoiminnon avulla käyttäjä voi valita asetuspisteen ja säätää arvoa niin, että vene säilyttää tietyn nopeuden tai moottorin kierrosluvun.

- Uistelu perustuu kierroslukuun, ellei veneessä ole Mercury Marinen GPS-järjestelmää CAN-verkossa.
- · Jos veneessä on Mercury Marinen GPS-järjestelmä, veneen nopeus on oletusasetuksena.
- Käyttäjä voi valita joko kierrosluvun asetuspisteet tai nopeuteen perustuvat asetuspisteet. Uisteluvalinnan tyyppiä voidaan muuttaa Settings (asetukset) -valikossa.
- Korosta uistelukuvake nuolipainikkeilla. Katso tämän oppaan kohtaa Vierityspalkkikuvakkeet uistelukuvakkeen tunnistamiseksi.

Uisteluohjauksen data-alue

Vakiodatakentän muutos

Uistelu muuttaa näytön vakiodatakenttää lisäämällä siihen kierrosluvun ilmaisimen kierroslukulukeman alueelle Smart Towja ECO-tilan kohteiden tapaan.

- Kun uisteluohjaustila aktivoidaan, vakiodatakentän osia muutetaan viestimään seuraavat asiat:
 - kierrosluvun asetuspiste
 - Kierrosluvun lukeman väri muuttuu aktiivisena oranssiksi sen osoituksena, että moottoria ohjataan tietokoneella.





a - Epäaktiivinen
b - Aktiivinen

Uistelu – käyttäjän valitsema data-alue

Uistelu muuttaa aktivoituna ollessaan käyttäjän valitsemaa data-aluetta näytöstä.

- Käyttäjän valitseman data-alueen osat muuttuvat, jotta käyttäjä voi asettaa seuraavat:
 - a. kierrosluvun asetuspiste

b. Uistelutilan käyttöönotto tai käytöstä poisto

	TROLL		a - Asetuspisteen arvo
a	750 _{rpm} >		 b - Käyttöönotto tai käytöstä poisto c - Minimointi d - Poistuminen
b	ENABLE MINIMIZE X	d	
-	C	52457	

Uistelunavigointi

Uistelutilalla on muunnettu navigointijärjestelmä Smart Tow -järjestelmän tapaan. Käyttäjän valitseman data-alueen alatunnisteen avulla käyttäjä voi ottaa uistelun käyttöön tai poistaa sen käytöstä, minimoida sen tai poistua ohjelman osasta. Alatunnistenavigointi noudattaa samaa perusnavigoinnin valintastrategiaa kuin muut toiminnot.

1. Selaa alatunnisteen valintoja nuolipainikkeilla.



- 2. Aktivoi valinta painamalla kuittauspainiketta.
 - a. Osan toiminnon käyttöönotto tai käytöstä poisto.



Käyttöönotto valittu



60845

Käytöstä poisto valittu

- b. Pois käytöstä -toiminnon valinta palauttaa kaasun hallinnan käyttäjälle. Uistelutoimintoa ei voi aktivoida uudelleen, ennen kuin kaasuvipu siirretään vaihteelta tyhjäkäyntiasentoon.
- c. Minimointi piilottaa uistelutiedot ja näyttää järjestelmän tilakentässä tekstin TROLL. Tämän avulla käyttäjä voi näyttää tietoja muista valituista kuvakkeista.
- Asetuspisteen säädön valintakenttä on oletussijainti uistelun käynnistyessä. Kun käyttäjä on tehnyt muutoksia haluttuihin asetuksiin, käytä nuolipainikkeita käyttäjän valitseman data-alueen alatunnisteen käyttöönoton/käytöstä poiston valintaan.
 - a. Käytä nuolipainikkeita asetuspisteen valinnan ja alatunnisteen välillä liikkumiseen.
 - b. Kun valintakieleke on alatunnisteen navigointialueen (asetuspistekentän) yläpuolella, käyttäjä tarvitsee kierrosluvun ja nopeuden muuttamiseen ainoastaan nuolipainikkeita. Kuittauspainiketta ei tarvitse painaa uuden asetuksen kytkemiseksi päälle.
- 4. Minimointitoiminto sallii käyttäjän käyttää uistelutoimintoa samalla, kun se näyttää lisätietoja käyttäjän valitsemalla data-alueella.

TÄRKEÄÄ: Asetuspisteitä ei voi muuttaa, kun uistelu on minimoitu.

- a. Vierityspalkin kuvakevalinta on rajoitettu. Kohdat, joita ei voi valita, näytetään harmaina uistelun ollessa aktiivinen.
- b. Jos automaattiohjaus on aktiivinen ja uistelu on minimoitu, järjestelmän tilakentässä näkyy TROLL.



60848

- Uistelutiedot näytetään automaattiohjausasetusten päällä, jos käyttäjä valitsee järjestelmän tilakentän.
- Jos esiin tulee automaattiohjauksen kohoikkunailmoitus tai jos käyttäjä käyttää automaattiohjauksen CANnäppäimistöä, automaattiohjauksen data täyttää automaattisesti käyttäjän valitseman data-alueen. Käyttäjän on käytettävä minimointia kohoikkunan datan piilottamiseksi.
- 5. Kun minimointi on aktivoitu, järjestelmän tilakentässä näkyy TROLL.
- 6. Kun poistuminen valitaan uistelutietoja näytettäessä, uistelutoiminto ei ole käytössä. Uistelukuvake näytetään järjestelmän tilakentän vieressä, kunnes jokin toinen kuvake valitaan vierityspalkista.

Automaattiohjausnäytöt

Automaattiohjausnäyttöjen yleiskatsaus



Osa 3 - Näytön yleiskatsaus ja käyttö

VesselView on automaattiohjaustoimintojen ja ohjaussauvatoimintojen näyttöjatke. Kaikkia näitä ohjaustoimintoja säädellään Mercury Marinen automaattiohjauksen CAN-verkon näppäimistöllä. VesselView näyttää, ollaanko aktiivisessa vai lepotilassa; veneen saapuessa matkapisteeseen esiin tulee kohoikkunoita, joissa pyydetään kuittaamaan kääntyminen, sekä näytön teksti, joka opastaa, kuinka moottori ja vetolaitteet voidaan säätää mahdollisimman tehokkaiksi.

- Jos painetaan mitä tahansa automaattiohjauksen CAN-näppäimistön painiketta, VesselView-näyttö palaa oletuksena automaattiohjausnäyttöön.
- Automaattiohjaus näytetään aktiivisesti, kun toiminto kytketään päälle. Kaikkia tiloja ja toimintoja ohjataan CANnäppäimistöllä.

Automaattiohjausnäyttöjen navigointi

Automaattiohjausnäytöissä on muunnettu navigointijärjestelmä. Tietoja näytetään datan kahdella sivulla. Sivujen ilmaisimet ja X ovat ainoat käytettävissä olevat valinnat.

- Sivulla 1 on automaattiohjauksen perustietoja.
- Sivulla 2 on lisänavigointitietoja.
- Käytä X-valintaa automaattiohjaustietojen piilottamiseen ja automaattiohjaustilan näyttämiseen järjestelmän tilakentässä. Tällöin muita tietoja voidaan näyttää käyttäjän valitsemalla alueella.





Automaattiohjauksen minimointi

Kun minimointi valitaan käyttäjän valitsemalla data-alueella, automaattiohjaustiedot poistetaan. Voit valita rajoitetun määrän kohtia käyttäjän valitseman data-alueen vierityspalkista. Viimeinen käyttäjän valitsema data näytetään oletuksena.

 Vierityspalkin valinnat rajoittuvat seuraaviin: Expand (laajenna), ECO, Fuel Management (polttoainetalous), Trip Log (matkaloki), Voltage (jännite), Navigation (navigointi), Pressure (paine), Temperature (lämpötila), Tanks (säiliöt), Cruise (vakionopeus), Genset (gen.asetus) ja Settings (asetukset).

HUOMAUTUS: Käytettävissä olevat vierityspalkin kohdat perustuvat ohjatussa asennuksessa valittuun moottoriin.

- Kun ECO on aktiivinen ja automaattiohjaus on minimoitu, järjestelmän tilakentässä näkyy AUTO.
- Kohdat, jotka näkyvät vierityspalkissa mutta joita ei voi valita, ovat harmaita, kun automaattiohjaus on aktiivinen.
- Jos esiin tulee automaattiohjauksen kohoikkuna tai jos käyttäjä käyttää automaattiohjauksen CAN-näppäimistön näppäintä, automaattiohjauksen tilannekohtainen data täyttää automaattisesti käyttäjän valitseman data-alueen. Sinun on valittava X tietojen piilottamiseksi.
- Järjestelmän tilakenttä näyttää, missä tilassa automaattiohjaus on: seuranta, automaattinen, matkapistejärjestys tai lepotila. Matkapistejärjestys näkyy oranssinvärisenä järjestelmän tilakentässä ja kaikki muut tilat näkyvät harmaina.

Osa 4 - Asetukset ja kalibroinnit

Sisällysluettelo

Asetusvalikon navigointi	44
Valikon navigointi	44
Järjestelmä.	44
Kieli	44
Tietoa	45
Ruori 1, laite 1	45
Ohjattu asennusohjelma	45
Oletusten palautus	45
Verkko	46
Simulointi	46
Aika	46
Alus	.47
Evät	47
Säiliöt	48
Säiliön kalibrointi	48
Nopeus	48
Ohjaus	48
Meren lämpötila	49
Syvyyspoikkeama	49
Engines (moottorit)	49
Näytetyt moottorit	51
Moottorimalli	51

Rajat	. 51	
Tuettu data	51	
ECO-tila	. 51	
Vakionopeus-/SmartTow-tyyppi	51	
Ajokulma	51	
EasyLink	. 52	
Moottori ja vaihteisto	53	
Kierrosluvun synkronointi	53	
Säiliöt	53	
Omat valinnat	54	4
Äänimerkki	55	
Taustavalo	55	
Vierityspalkki	55	
Dataruudut	55	
Kohoikkunat	56	
Automaattisen syklin väli	56	
Yksiköt	. 56	
Hälytykset	. 56	
Ohjelmatiedosto	57	
Vienti	58	
Tuonti	58	
Palauta	58	

Asetusvalikon navigointi

Valikon navigointi

- 1. Paina sivupainiketta.
- 2. Paina oikeaa nuolipainiketta useita kertoja, kunnes viimeinen kuvake korostuu. Viimeinen kuvake on Settings (asetukset) -valikko.
- 3. Paina kuittauspainiketta.
- 4. Navigoi sivuille painamalla vasenta tai oikeaa nuolipainiketta.
- 5. Siirry valikkoon painamalla kuittauspainiketta.
- 6. Kun olet muuttanut asetuksia, paina sivupainiketta useita kertoja asetuskuvakkeeseen palaamiseksi.





Järjestelmä



Seuraava taulukko kuvaa navigointia **Settings (asetukset)** -valikossa. Asteriski (*) ilmaisee, että kyseisessä valikkokohdassa voi tehdä lisävalinnan.

Järjestelmä					
Kieli >	Valitse haluttu kieli	-			
Tietoa >	Näytä ohjelmistoversio	_			
Duari 4 Jaika 4 N	Valitse ruorisijainti >	Peruuta tai tallenna ja käynnistä uudel- leen			
	Valitse laiteluettelo >	Peruuta tai tallenna ja käynnistä uudel- leen			
Ohjattu asennusohjel- ma >	Seuraava asennusohjelman aloittamiseksi >	*			
Oletusten palautus >	Kaikki asetukset >	Valittu – täplä, ei valittu – tyhjä			
	Moottorin rajat >	Valittu – täplä, ei valittu – tyhjä			
	Hälytyshistoria >	Valittu – täplä, ei valittu – tyhjä			
Verkko >	Automaattinen valinta >	Lähteet >	Datalähteen valinta >	*	
Simulointi >	Päällä – tarkistusmerkki, pois päältä – ei tarkis- tusmerkkiä	*			
	Paikallisen ajan poikkeama	-			
Aika >	Aikamuoto >	12 h tai 24 h			
	Päivämäärän muoto >	kk/pp/vvvv tai pp/kk/vvvv			

Kaikkiin asetuksiin voidaan tehdä muutoksia milloin tahansa **Settings (asetukset)** -valikossa. Kaikissa pudotus- ja flyoutvalikoissa voidaan navigoida käyttämällä LEFT (vasen)- ja RIGHT (oikea) -nuolipainikkeita ja ENTER-painiketta.

Kieli

Valitse VesselView-näytössä käytettävä kieli.

1. Paina ENTER-painiketta asetuskuvakkeen ollessa korostettuna. Settings (asetukset) -valikkoruutu tulee esiin.



2. Paina ENTER-painiketta flyout-valikkoon siirtymiseksi kohdassa Järjestelmävaihtoehdot ja valitse Kieli.



Tietoa

Tarkastele nykyistä VesselView-ohjelmistoversiota.

Ruori 1, laite 1

Aseta VesselView-näytön yksilöllinen tunniste. Tämä on erityisen tärkeää veneissä, joissa on useita ruoreja tai VesselViewnäyttöjä, jotta riittävä tiedonsiirto verkossa voidaan varmistaa.

Ohjattu asennusohjelma

Kätevä ja helppokäyttöinen konfigurointityökalu. Asennusohjelma opastaa tekemään tarvittavat venetietovalinnat, joilla määritellään käytettävissä olevat ominaisuudet ja valinnat.

- Tuo kokoonpano micro SD -kortilta
- Moottoriasetukset
 - Valitse moottorin tyyppi
 - Valitse moottorin malli
 - Veneessä on ohjaussauva, kyllä/ei
 - Valitse moottorien lukumäärä
- Näyttöasetuksissa valitaan moottorit, jotka näkyvät VesselView-näytössä.
- Laiteasetuksissa määritetään VesselView-näytön tunniste ja sijainti
- Yksikköjen asetuksissa valitaan näytettävät mittayksiköt (amerikkalainen tai metrijärjestelmä). Mittayksiköihin voidaan tehdä muutoksia milloin tahansa Preferences (omat valinnat) -valikossa.
- · Säiliön kokoonpanossa määritetään säiliön tyyppi ja kapasiteetti sekä säiliöiden nimet.
- Nopeusasetuksissa valitaan laitetyyppi, joka lähettää nopeustiedot VesselView-näyttöön.
- Kun lopetat ohjatun asennuksen, kaikki valinnat tallennetaan ja yksikkö palaa navigointinäyttöön.

Oletusten palautus

Käyttäjä voi poistaa kaikki asetukset, hälytyshistorian tai moottorin käyttörajat.

Osa 4 - Asetukset ja kalibroinnit

HUOMAUTUS: Moottorin käyttörajojen poistaminen ei vaikuta Engine Guardian -suojaukseen. Moottorin käyttörajat asetetaan käyttäjän omien valintojen mukaan, ja niitä voidaan muuttaa tai ne voidaan poistaa milloin tahansa.

Verkko

Verkkoasetuksissa käyttäjä voi valita useita datalähteitä, skannata CAN-väylästä ja NMEA-pohjasta asennetut datan raportointiosat (tulo ja lähtö) ja tarkastella diagnostiikkaraportteja – diagnostiikka näyttää virheiden dataraportoinnin ja toimii samanaikaisesti sekä CAN- että NMEA-tiedonsiirtoverkoissa. Tästä voi olla hyötyä päteville teknikoille määritettäessä CAN- ja NMEA-tiedonsiirtovirheitä. Laiteluettelo näyttää kaikki tunnistetut CAN-väylän ja NMEA-pohjan datan raportointiosat.

- Auto Select (automaattinen valinta) skannaa veneen verkon ja tunnistaa yhteensopivat laitteet.
- Sources (lähteet) antaa käyttäjälle mahdollisuuden valita laitteen, joka lähettää dataa VesselView-näyttöön. Kunkin kohdan oletusasetus on VesselView.

Datalähteen valinta			
GPS >	Kaikki tiedot >	Autom.	
Alus >	Kulkusuunta, polttoaineen virtausnopeus, peräsinkulman asento ja säätöevät >		
Moottori >	Vasen ja oikea >	Lämp., öljyn lämp., tehostinpaine, öljynpaine, vedenpaine, RPM, laturi, polttoaineen virtausnopeus, moottorin käyttötunnit, ehkäisevä yleishuolto, ajokulma, toimintavian merkkivalo, moottorin suorituskyky	
Polttoainesäiliö >	Vasemmanpuoleinen polttoaine ja oikeanpuoleinen polttoaine >		
Polttoainesäiliö >	Vasen ja oikea >	Polttoainetaso ja jäljellä oleva polttoaine	
Vesisäiliö >	Vesi >	Makean veden taso	
Kiertovesisumppu>	Kiertovesisumppu>	Kiertovesisumpun taso	
Akku >	nro >	Akun jännite	
Nopeus/Syvyys >	Pitot-anturin nopeus ja syvyys >	Lähde	
Loki/Ajastin >	Vesimatka >	Laskettu	
Ympäristö >	Ulkolämpötila >	Lähde	

• Device List (laiteluettelo) näyttää kaikki automaattisen valinnan aikana havaitut osat.

- Diagnostics (diagnostiikka) näyttää nykyisen toiminnan ja kuormaprosentin CAN-verkoissa.
- Magnetic variation (magneettivaihtelu) voidaan säätää automaattiseksi tai sitä voidaan muuttaa enintään 5 numeroa + tai –, mukaan lukien kaksi desimaalinumeroa.
- Smart Contextual Enabled (älykäs tilannekohtainen käytössä) kytkee digitaalisen moottorin kierroslukunäytön päälle tai pois käyttäjän valitsemalla data-alueella.
- CAN H voidaan kytkeä pois tiedonsiirto-ongelmien määrittämistä varten. Normaalitoiminnan aikana tämä ominaisuus on aina käytössä.

Simulointi

Simulointitila kytkee VesselView-näytön irti verkosta ja tuottaa näyttöön satunnaista dataa. Näytössä näkyvää dataa ei tule pitää tarkkana tietona eikä sitä saa käyttää veneen navigointiin. Simulointitilan avulla käyttäjä voi tutustua VesselView-järjestelmään ennen sen käyttöä vesillä.

Aika

Aika-asetuksia voi muuttaa valitsemalla seuraavista: paikallinen aika, 12-tuntinen tai 24-tuntinen muoto ja päivämäärän muoto.

Suurempi kuin -merkki (>) osoittaa lisävalikkovalintoja. Asteriski (*) osoittaa kyseiseen asetusvalikkokohtaan liittyviä lisätietoja.

Alus



Vene antaa käyttäjälle mahdollisuuden nimetä säätöevien tietolähteen, konfiguroida säiliöiden nimet ja kapasiteetin, määritellä nopeuslähteen, nopeuden ja meren lämpötilan sekä asettaa syvyysanturin poikkeaman, moottoreiden lähteen, polttoainesäiliöiden määrän sekä polttoaineen kokonaistilavuuden. Polttoainetilavuus voidaan myös nollata polttoaineen lisäämisen jälkeen.

Suurempi kuin -merkki (>) osoittaa lisävalikkovalintoja. Asteriski (*) osoittaa kyseiseen asetusvalikkokohtaan liittyviä lisätietoja.

	Alus				
Evät >	Lähdo N	Oikean puolen kalibrointi >	Kalibrointi-ikkuna >	Palauta, tallenna tai peruuta	
		Perämoottorin kalibrointi >	Kalibrointi-ikkuna >	Palauta, tallenna tai peruuta	
Säiliöt >	Säiliön nimi ja sijainti >	Kalibrointi >	Kalibrointi-ikkuna >	Palauta, tallenna tai peruuta *	
Nopeus >	Nopeuslähde >	Strategia tai GPS >	GPS >	CAN P tai CAN H	
		Pitot >	Pitot-lähde >	Anturityyppi	
		Siipiratas >	Siipirataslähde >	Anturi – nykyinen tai Legacy	
Ohjaus >	Ohjauskulman lähde >	Valinta			
	Näytä >	Täplä – näytä, Tyhjä – piilota			
	Vastakkaisohjaus >	Täplä – kyllä, tyhjä – ei		*	
	Poikkeama >	Poikkeamavalinnat >	Tallenna tai peruuta	*	
Meren lämp. >	Valinta >				
Syvyyspoikke- ama >	Poikkeama >	Poikkeamavalinnat >	Kalibrointi >	Tallenna tai peruuta	

Evät

Evädatalähteen voi valita tällä asetuksella. Evädatalähteitä ovat: evät, työntövoimavektorimoduulit (TVM) ja propulsionohjausmoduulit (PCM).

Seuraava luettelo sisältää evälähdevalintojen sijainnit

- 1. PCM0 = oikea ulkomoottori
- 2. PCM1 = vasen ulkomoottori
- 3. PCM2 = keskimoottori tai oikea sisämoottori

- 4. PCM3 = vasen sisämoottori
- 5. TVM = Pod-vetolaite
- 6. TAB = evämoduuli

Show (näytä) -valinta määrittää, näytetäänkö evädata näytössä, tarkistusmerkki = kyllä, ei tarkistusmerkkiä = ei

Säätöevien kalibrointi mahdollistaa evien sijoittamisen äärimmäiseen ylä- ja ala-asentoon ja prosenttimäärien tallentamisen. Tämä on hyödyllistä, jos halutaan määritellä todellinen 0° ajokulman asento – kohta, jossa säätöevät ovat aluksen pohjan suuntaisia. Oikein kalibroidut säätöevät näyttävät liukusäätimien tarkan asennon näytössä.

Kalibroi säätöevät trimmaamalla rungon suuntainen säätöevä ja tallenna lukema; tämä on säätöevän todellinen 0 %. Trimmaa säätöevä kokonaan alas ja tallenna lukema; tämä on säätöevän todellinen 100 %. Tallenna uudet kalibroidut säätöevätiedot valitsemalla SAVE.

Säiliöt

Säiliön kalibrointi voi olla tarpeen monissa tilanteissa: säiliö voi olla epäsäännöllisen muotoinen, V-pohjainen tai porrastettu. Jopa säiliön asento veneen ollessa vedessä voi edellyttää kalibroinnin tarkistamista. Uimurit ja anturit voivat lähettää käyttäjälle epätarkkaa dataa, mikä saattaa aiheuttaa ongelmia polttoaineen ja muiden tilavuuksien näytössä. Paras tulos saadaan aloittamalla kalibrointi tyhjällä säiliöllä, jonka kapasiteetti on tiedossa. Pumppaa säiliöön neljännes kapasiteetista ja tallenna uimurin tai anturin sijainti. Toista tämä toimenpide neljänneksen lisäyksin ja tallenna joka kerta uimurin tai lähettimen sijainti, kunnes säiliö on täynnä.

Säiliöiden kokoonpano on käsitelty ohjatussa asennuksessa, mutta muutoksia voidaan tehdä milloin tahansa.

Säiliön kalibrointi

Säiliön kokonpano antaa käyttäjälle mahdollisuuden säätää tyhjän ja täyden säiliön välisiä lukemia. Kun säiliö on korostettu, paina ENTER kalibrointinäytön aktivoimiseksi.

Oletuslukemat ovat toisessa sarakkeessa, ja ne voidaan valita nuolipainikkeilla. Seuraavassa esimerkissä tiedämme, että säiliö on täynnä, mutta saamme lukeman, jonka mukaan säiliön täyttöaste on 79 prosenttia. Valitse RECORD-painike 100 prosentin riviltä; VesselView pitää nyt 79 prosentin lukemaa täytenä säiliönä ja säätää puolitäyden ja tyhjän säiliön lukemat sen mukaisesti. Jos käyttäjä tietää säiliön tason, mittarin lukema voidaan korjata vastaamaan todellista tasoa säiliön kalibroinnin avulla.

Nopeus

Nopeuslähdeasetukset on käsitelty ohjatun asennuksen yhteydessä, mutta GPS-, pitot- ja siipirataslähteiden valinnat voidaan muuttaa tässä valikossa. Vaihtoehtoja ovat Strategy tai GPS. Jos veneessä on CAN-verkkoon liitetty GPS, valitse tämä vaihtoehto. Jos veneessä on pitot-anturi ja/tai siipiratas, tämä vaihtoehto tulee valita. Pitot-antureita ja siipirattaita käyttävä nopeusstrategia käsitellään myöhemmin tässä luvussa.

Nopeuslähteen avulla voit valita GPS:n, ja GPS-lähteen avulla voit edelleen valita joko CAN P- tai CAN H -verkon. Voit myös valita pitot-anturia ja/tai siipiratasta käyttävän strategian. Jos valitset pitot- tai siipiratasvaihtoehdon, valittavaksi tulee erilaisia lähteitä.

PCM-valintojen sijainnit näytetään seuraavassa kuvassa.



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

Nopeus veden läpi (STW) -kynnys on likimääräinen siirtymänopeus, jolla siipirattaan laskelmat siirtyvät toiseen lähteeseen – GPS- tai pitot-lähteeseen. Oletusnopeuden voi vaihtaa valitsemalla kentän ja syöttämällä uuden arvon näytön näppäimistöllä.

Ohjaus

Ohjauslähdedatan voi valita tulemaan joko PCM:n tai TVM:n kautta; lisävalintoja ovat datan näyttäminen näytössä, vastakkaisohjaus ja ohjauspoikkeaman asettaminen.

Vastakkaisohjaus on hyödyllinen, jos käytössä on taaksepäin suunnattu VesselView. Tällöin ohjaustiedot vastaavat käyttäjän näkökulmaa.

Ohjauspoikkeamatoiminnon avulla perämoottori, perävetolaite tai sisämoottori kohdistetaan 0°-lukemaan. Jos vetolaite on sijoitettu kohtisuoraan veneen runkoon nähden, ohjauskulma ei välttämättä vastaa vetolaitteen ohjausanturia. Voit säätää tätä eroa valitsemalla Offset (poikkeama) -valintakielekkeen. Steering Angle Calibration (ohjauskulman kalibrointi) -ruutu tulee näkyviin. Calibrated (kalibroitu) -rivin Zero (nolla) -painikkeen valitseminen ottaa poikkeaman käyttöön. Poikkeama ei muutu näytön ilmaisimessa ennen SAVE-painikkeen valitsemista.

Meren lämpötila

Käyttäjä voi valita datalähteen veneeseen asennetun vedenlämpötilan lähetintyypin perusteella. PCM-valintoja voi käyttää SmartCraft-anturilla varustetuissa veneissä. Airmar®-valinnat on tarkoitettu veneille, jotka on varustettu moottorin 4piikkiseen vianmääritysliitäntään liitetyillä antureilla. Taulukko näyttää VesselView-näyttöön lämpötilatietoja lähettävän moottorin sijainnin.

SmartCraft-anturi		Airmar-anturi	
PCM0	Oikea ulkomoottori	Airmar0	Oikea ulkomoottori
PCM1	Vasen ulkomoottori	Airmar1	Vasen ulkomoottori
PCM2	Oikea sisämoottori tai keskimoottori	Airmar2	Oikea sisämoottori
PCM3	Vasen sisämoottori	Airmar3	Vasen sisämoottori

Syvyyspoikkeama

Syvyyspoikkeama on anturin ja tosiasiallisen vedenpinnan välinen etäisyys. Poikkeaman oletusasetus on 0.0 ft. Voit asettaa poikkeaman anturin alapuolelle vähentämällä syvyyspoikkeamaa. Voit asettaa poikkeaman anturin yläpuolelle lisäämällä syvyyspoikkeamaa.



- a Syvyysanturi
- Voit asettaa poikkeaman anturin alapuolelle vähentämällä syvyyspoikkeamaa.
- C Ei poikkeamaa. Etäisyys syvyysanturista pohjaan.
- d Voit asettaa poikkeaman anturin yläpuolelle lisäämällä syvyyspoikkeamaa.

Engines (moottorit)





Moottorit sallii moottorityypin ja -mallin asettamisen. Moottorin käyttörajat voi asettaa käyttämällä toimintaparametrien enimmäis- ja vähimmäisarvoja. Tuettujen tietokenttien valinnan voi kytkeä päälle tai pois tässä valikossa. ECO-, vakionopeus-, Smart Tow- ja ajokulman asetuksia säädetään **Engines (moottorit)** -valikon kohdassa **Settings (asetukset)**. Suurempi kuin -merkki (>) osoittaa lisävalikkovalintoja.

	Moottorit					
Näytetyt meetterit >	Valitas >	Vasen, täplä – kyllä, tyhjä – ei				
		Oikea, täplä – kyllä, tyhjä – ei				
Moottorin malli >	Valitse					
	RPM >	Min-, Max- ja Varoitukset-valinnat >	Palauta, tallenna tai peruuta			
	Polttoaineen virtausno- peus >	STBD tai PORT >	Min-, Max- ja Varoitukset-valinnat >	Palauta, tallenna tai peruuta		
	Jäähdytysnesteen lämp. >	Min-, Max- ja Varoitukset-valinnat >				
	Öljyn lämp. >	Min-, Max- ja Varoitukset-valinnat >	Palauta, tallenna tai peruuta			
	Öljynpaine >	Min-, Max- ja Varoitukset-valinnat >	Palauta, tallenna tai peruuta			
	Vedenpaine >	Min-, Max- ja Varoitukset-valinnat >	Palauta, tallenna tai peruuta			
Rajat >	Akun jännite >	Min-, Max- ja Varoitukset-valinnat >	Palauta, tallenna tai peruuta			
	Imuilman lämp. >	STBD tai PORT >	Min-, Max- ja Varoitukset-valinnat >	Palauta, tallenna tai peruuta		
	Tehostinpaine >	STBD tai PORT >	Min-, Max- ja Varoitukset-valinnat >	Palauta, tallenna tai peruuta		
	Vaihteistoöljyn paine >	STBD tai PORT >	Min-, Max- ja Varoitukset-valinnat >	Palauta, tallenna tai peruuta		
	Vaihteistoöljyn lämpötila >	STBD tai PORT >	Min-, Max- ja Varoitukset-valinnat >	Palauta, tallenna tai peruuta		
	Tosiasiallinen vaihde >	Täplä – kyllä, tyhjä – ei				
	Tehostinpaine >	Täplä – kyllä, tyhjä – ei				
	Polttoaineen paine >	Täplä – kyllä, tyhjä – ei				
	Vaihteiston paine >	Täplä – kyllä, tyhjä – ei				
	Vaihteiston lämpötila >	Täplä – kyllä, tyhjä – ei				
Tuettu data >	Kuormaprosentti >	Täplä – kyllä, tyhjä – ei				
	Imusarjan lämpötila >	Täplä – kyllä, tyhjä – ei				
	Öljynpaine >	Täplä – kyllä, tyhjä – ei				
	Öljyn lämpötila >	Täplä – kyllä, tyhjä – ei				
	Kaasuprosentti >	Täplä – kyllä, tyhjä – ei				
	Vedenpaine >	Täplä – kyllä, tyhjä – ei				
	Polttoainetalouden va- kaus >	Syötä tiedot				
	Kierrosluvun vakaus >	Syötä tiedot				
	Kierroslukuikkunan minimi >	Syötä tiedot				
ECO-tila >	Kierroslukuikkunan maksi- mi >	Syötä tiedot				
	Kierrosluvun kohteen lä- heisyys >	Syötä tiedot				
	Ajokulman kohteen lähei- syys >	Syötä tiedot				
Vakionopeus-/Smart- Tow-tyyppi:	RPM – autom, RPM tai nopeus					
Ajokulma >	Näytä – PORT ja STBD >	On ajokulma – täplä – kyllä, tyhjä – ei	Kalibrointitiedot >	Palauta, tallenna tai peruuta		

Näytetyt moottorit

Näytetyt moottorit on käsitelty ohjatussa asennuksessa, mutta näytön valintoja voidaan muuttaa **Engines (moottorit)** - valikossa milloin tahansa. VesselView näyttää enintään kaksi moottoria ohjatussa asennuksessa valittujen moottorien lukumäärästä riippuen. Käyttäjä voi valita näytössä näkyvät moottorit. VesselView-näytössä näkyvät moottorit valitaan merkitsemällä moottorien valintaruudut.

Moottorimalli

Engine model (moottorimalli) -asetukset antavat käyttäjälle mahdollisuuden muuttaa moottorikuvauksia. Moottorimallit on käsitelty ohjatussa asennuksessa, mutta muutoksia voidaan tehdä milloin tahansa. Tässä tehdyt muutokset saattavat kuitenkin aiheuttaa sen, että muut asetukset ja näyttövaihtoehdot eivät ole käytettävissä Vessel View -näytössä. Vieritä moottoriluettelo esiin käyttämällä pyörönuppia ja tee valinta painamalla nuppia.

Rajat

Limits (rajat) -valinta auttaa määrittämään raja-alueet monille moottoridatan parametreille, joita ovat esim. kierrosluku, jäähdytysaineen lämpötila, öljyn lämpötila, akkujännite ja ahtopaine. Rajoihin tehdyt muutokset eivät vaikuta moottoriin tai Mercuryn Engine Guardian-ohjelmointiin. Tehtaalla ohjelmoitu moottorin ohjausmoduuli määrittää todelliset moottorin raja-alueet.

Asetus	Kuvaus
Min:	Näyttökaavion alaosassa oleva arvo
Maks:	Näyttökaavion yläosassa oleva arvo
Varoitus pieni:	Näyttökaavion alemman punaisen osan yläosassa oleva arvo
Varoitus suuri:	Näyttökaavion ylemmän punaisen osan alaosassa oleva arvo

Tuettu data

Supported Data (tuettu data) -asetukset antavat käyttäjälle mahdollisuuden valita, mitä moottori- ja vetolaitetietoja näytössä näytetään. Dataruudut on esivalittu valitun moottorimallin perusteella, mutta niitä voi muuttaa milloin tahansa. Tuetut tiedot vaihtelevat moottorikohtaisesti.

ECO-tila

ECO-tilan asetukset mahdollistavat polttoainetalouden ja RPM-näytön päivitysvälien säädön, halutun kierroslukualueen sekä kierrosluvun tarkkuuden ja ajokulman kohteiden säädön. Oletukset perustuvat moottorimallin valintavalikossa valittuun moottoriin. Katso lisätietoja osasta 3 – ECO-tila.

Vakionopeus-/SmartTow-tyyppi

Vakionopeus-/SmartTow -tyypin asetuksissa käyttäjä voi valita lähteen, josta VesselView saa nopeustiedot – GPS, RPM tai Autom. Oletusasetus on autom. VesselView valvoo ohjatun asennuksen aikana valitusta nopeuslähteestä tulevaa dataa.

Ajokulma

Ajokulman asetuksissa käyttäjä voi valita, mikä moottorin tai vetolaitteen ajokulman asento näkyy näytössä. Jos ajokulmaa ei ole merkitty tarkistusmerkillä Settings (asetukset) -valikossa, ajokulmanäyttö korvataan toisella dataruudulla.

Ajokulman asetuksissa voi lisäksi kalibroida moottorin tai vetolaitteen ajokulman näyttöalueen. VesselView näyttää asteikon käyttäjän valitsemassa dataruudussa sekä liukusäätimen näytön alaosassa. Vaaleanharmaat merkit edustavat ajokulman prosenttimääriä. Tummemmat merkit edustavat kallistusta. Kaaviossa näkyvä valkoinen palkki osoittaa todellisen ajokulman asennon.

Kalibrointi-ikkunan avulla ajokulman prosenttimääriä voi hienosäätää niin, että ne näyttävät todelliset rajat paremmin näytön ajokulmakentissä.

Piste, jossa ajokulma-alue ja kallistusalue kohtaavat, on kohta, jossa ajokulma muuttuu kallistukseksi. Tätä siirtymän prosenttiyksikköä voi säätää niin, että se edustaa tarkemmin liukupalkin sijaintia ajokulma-asteikon näytössä.

Osa 4 - Asetukset ja kalibroinnit

EasyLink



56819

Veneissä, joissa on SC 100 -mittarit, on oltava helpot linkit käytössä (täplä) VesselView-yksikössä, jotta SC 100 -mittari voi vastaanottaa dataa.

EasyLink			
	Moottori ja vaihteisto >	Vasen tai oikea – Päällä – täplä, pois – ei täplää	
	Kierrosluvun synkronointi >	Vasen tai oikea – Päällä – täplä, pois – ei täplää	
Vasen, oikea >	Polttoainesäiliö 1 >	Vasen tai oikea – Päällä – täplä, pois – ei täplää	
	Polttoainesäiliö 2 >	Päällä – täplä, pois – ei täplää	
	Öljysäiliö >	Päällä – täplä, pois – ei täplää	
	Makea vesi >	Päällä – täplä, pois – ei täplää	
	Jätevesisäiliö >	Harmaa säiliö 1, musta säiliö 1, päällä – täplä, pois – ei täplää	

EasyLink-asetusten ansiosta VesselView-näytön johtosarjassa olevia mittarien liittimiä voi käyttää datan lähettämiseen ruorin mittareihin. VesselView-johtosarjassa olevat neljä mittariliitäntää on merkitty seuraavasti; SYS LINK STBD ja SYS LINK PORT.

Oikean- ja vasemmanpuoleiset mittariliitännät voi valita lähettämään dataa, joka tulee muista kuin johtosarjan merkinnän mukaisista lähteistä. Tästä voi olla hyötyä, jos mittarin naaraspuolisen jatkojohtosarjan ulottumattomissa sijaitsee samantyyppisiä mittareita.



Esimerkki EaslyLink-liittimistä VesselView-johtosarjassa

Moottori ja vaihteisto

Moottori- ja vaihteistotiedot voi valita näkymään yhteensopivassa mittarissa valitsemalla tietojen lähettämiseen käytettävän johtosarjaliitännän.

Kierrosluvun synkronointi

Kierrosluvun synkronointi tuo useita moottoreita samalle kierroslukutasolle CAN-näppäimistössä olevan SYNC-painikkeen avulla. Jos veneessä on SYNC-mittari, käyttäjä näkee neulan liikkuvan, kunnes SYNC saavutetaan. Johtosarjan liitännän oletusasetus on PORT tälle mittarille; PORT tulee aina pitää merkittynä.



Säiliöt

Säiliöasetuksissa määritettiin yksittäisten säiliöiden sijainti, nimi ja tilavuus. Mittariasetuksissa käyttäjä voi valita johtosarjan, joka lähettää dataa valitun säiliön välilehdeltä. Nuolella merkityt säiliön välilehdet osoittavat, että säiliö on määritelty säiliöiden asetusten yhteydessä Vessel Settings (veneen asetukset) -valikossa, ja niille voidaan määrittää EasyLink-sijainti.

Osa 4 - Asetukset ja kalibroinnit

Omat valinnat





Omat valinnat -valikossa käyttäjä voi asettaa äänimerkkitasot, muuttaa taustavaloasetuksia, aktivoida vierityspalkkikohtia, täyttää dataruutuja, mukauttaa kohoikkunoita ja valita mittayksiköitä.

Suurempi kuin -merkki (>) osoittaa lisävalikkovalintoja.

Omat valinnat			
Äänimerkki >	Näppäinäänet – Pois, hiljaa, normaali tai äänekäs	-	
	Hälytysäänet – Päällä – täplä, pois – ei täplää	-	
	Taso >	Valitse 0 % - 100 %	
Taustavalo	Yötila >	Päällä – täplä, pois – ei täplää	
Tausiavalu >	Verkkopäivitys >	Päällä – täplä, pois – ei täplää	
	Paikallinen vahvistus >	Tulo 0 % - 100 %	
	Automaattisen piilotuksen viive >	Valitse 5, 10, 15 tai 20 sekuntia	
		Laajenna – Päällä – täplä, pois – ei täplää	
		Lämpötilat – Päällä – täplä, pois – ei täplää	
		Paine – Päällä – täplä, pois – ei täplää	
		Jännitteet – Päällä – täplä, pois – ei täplää	
		Polttoaine – Päällä – täplä, pois – ei täplää	
		Säiliöt – Päällä – täplä, pois – ei täplää	
		Edistyneet – Päällä – täplä, pois – ei täplää	
Viorityspalkki		Suorituskyky – Päällä – täplä, pois – ei täplää	
	Kohdan näkyvyys >	Ajokulma ja evät – Päällä – täplä, pois – ei täplää	
		Matkaloki – Päällä – täplä, pois – ei täplää	
		Navigointi – Päällä – täplä, pois – ei täplää	
		Generaattori – Päällä – täplä, pois – ei täplää	
		ECO – Päällä – täplä, pois – ei täplää	
		Automaattiohjaus – Päällä – täplä, pois – ei täplää	
		Vakionopeus – Päällä – täplä, pois – ei täplää	
		Uisteluohjaus – Päällä – täplä, pois – ei täplää	
		SmartTow – Päällä – täplä, pois – ei täplää	

Omat valinnat			
Dataruudut >	HUOMAUTUS: Käytettävissä olevat dataruudut riippuvat moottorista. Valitse vaihtoehdot, jotka haluat näyttää.	-	
	Varoitukset >	Päällä – täplä, pois – ei täplää	
Koboikkupat >	Ohjaussauvalla ohjaaminen >	Päällä – täplä, pois – ei täplää	
	Ajokulma >	Päällä – täplä, pois – ei täplää	
	Ajokulman viestiaika >	Valitse 2, 5 tai 10 sekuntia	
Automaattisen syklin väli >	Valitse 1, 5 tai 10 sekuntia	-	
	Etäisyys – nm, km tai mi	-	
	Etäisyys pieni – ft, m tai yd	-	
	Nopeus – kn, kph tai mph	-	
	Tuulen nopeus – kn, kph, mph tai m/s	-	
	Syvyys – m, ft tai fa	-	
	Korkeus merenpinnasta – m tai ft	-	
Yksiköt >	Kulkusuunta – °M tai °T	-	
	Lämpötila – °C tai °F	-	
	Tilavuus – L tai gal	-	
	Polttoainetalous – Etäisyys/Tilavuus, Tilavuus/Etäisyys, mpg, g/mi, km/L tai L/100km	-	
	Paine – in. Hg, bar, psi tai kPa	-	
	Ilmanpaine – in. Hg, mb tai hPa	-	

Äänimerkki

Äänimerkin asetuksissa käyttäjä voi säätää näppäinäänten voimakkuutta. Äänimerkki antaa kuuluvan vahvistuksen siitä, että valinta on tehty.

Hälytysäänet voidaan kytkeä päälle tai pois tästä valintakielekkeestä. Kaikki hälytykset näkyvät VesselView-näytössä hälytysäänen tilasta riippumatta. Hälytysäänivalinnat koskevat vain hälytyksiä, joita Mercury Guardian -järjestelmä ei käytä. Esimerkiksi alhainen polttoainetaso.

Taustavalo

Taustavalovalintoja voi asettaa tässä valikossa.

- Näytön valoisuustasoa voi muuttaa kymmenen prosentin askelin välillä 10 100 prosenttia.
- Yötila on valittavissa hämäräkäyttöä varten.
- Verkkopäivitys näyttää kaikki VesselView-näyttöön liitetyt mittarit ja laitteet samoilla prosenttimäärillä, jotka käyttäjä on valinnut Level (taso) -valintakielekkeessä.
- Paikallista vahvistusta voi käyttää vain muista näytöistä ja mittareista riippumattomien VesselView-näytön osien säätöön, siinäkin tapauksessa, että verkkopäivitysruutu on merkitty. Joissakin valaistusolosuhteissa VesselView-näyttö saattaa olla epämiellyttävän kirkas, kun taas joidenkin näyttöjen ja mittarien valoisuustason täytyy ehkä säilyä ennallaan. Sovella paikallista vahvistusta VessellView-näyttöön noudattamalla seuraavia ohjeita:
 - a. Valitse Level (taso) ja sitten kirkkauden prosenttiluku.
 - b. Valitse Local gain (paikallinen vahvistus) ja syötä prosenttiluku, jonka olet valinnut vaiheessa **a**, valitse näppäimistöstä **OK**.
 - c. Palauta tason valinta arvoon **100 %**. VesselView-näyttö pysyy himmennettynä, vaikka kaikkien verkossa olevien laitteiden ja mittarien kirkkaus säilyy ennallaan.
 - d. Jos haluat palauttaa VesselVlew-näytön täyden kirkkaustason, valitse paikallinen vahvistus ja syötä **100** ja valitse **OK**.
 - e. Valitse Level (taso) -valintakieleke ja valitse mikä tahansa muu prosenttiluku kuin 100 ja paina kuittauspainiketta. Valitse **100 %** jolloin yksikkö palaa 100 %:n kirkkauteen.

Vierityspalkki

Vierityspalkin asetuksissa automaattisen piilotuksen viiveaikaa voi säätää viidestä kolmeenkymmeneen sekuntiin. Tämän jälkeen se minimoituu, jos mitään valintoja ei tehdä.

Vierityspalkin valinta Item visiblity (kohdan näkyvyys) näyttää ne merkityt kohdat, jotka näkyvät vierityspalkin valikossa VesselView-näytön alaosassa. Vierityspalkin kohdat on esivalittu ohjatussa asennuksessa valitun moottorin perusteella, mutta minkä tahansa vierityspalkin kohdan voi ottaa käyttöön tai pois käytöstä milloin tahansa.

Dataruudut

Dataruudut näyttävät näytössä enintään kolme tietokenttää.

Dataruutujen määrää voi lisätä yhdestä kolmeen Settings (asetukset) -valikossa tehdyistä valinnoista riippuen. Jos käytössä on yksi dataruutu, se näkyy näytön vasemmassa yläosassa. Jos muiden dataruutujen valinta näkyy harmaana, kaikki vapaana oleva tila on VesselView-näytön käytössä. Saat näyttöön lisätilaa seuraavasti.

Aktivoi toinen dataruutu siirtymällä Settings (asetukset) -valikkoon. Valitse Vessel>Tabs>Show (vene>evät>näytä). Poista Show (näytä) -valinnan tarkistusmerkki Tabs (evät) -tietojen poistamiseksi näytöstä. Tämä näyttöalue korvataan toisella dataruudulla.

Osa 4 - Asetukset ja kalibroinnit

Aktivoi kolmas dataruutu siirtymällä Settings (asetukset) -valikkoon. Valitse Engines>Trim>Show (moottorit>ajokulma>näytä). Poista Show (näytä) -valinnan tarkistusmerkki Trim (ajokulma) -tietojen poistamiseksi näytöstä. Tämä näyttöalue korvataan kolmannella dataruudulla.

HUOMAUTUS: Fuel Used (käytetty polttoaine) -dataruudussa arvoa ei voi palauttaa. Käytetty polttoaine (näkyy muodossa FULUSD) on arvo, joka kasvaa koko näytön käyttöiän ajan. Käytetyn polttoaineen data-arvon voi poistaa ainoastaan Master Reset (pääpalautus) -komennolla. Valitse Fuel Used (käytetty polttoaine) -dataruudun sijasta Fuel Used Trip (matkalla käytetty polttoaine) -dataruutu. Nollausmenettely näkyy vierityspalkin Trip Log (matkaloki) -kuvakkeesta. RESET (palautus) -valinta käyttäjän valitsemalla data-alueella poistaa minkä tahansa näytössä näkyvän arvon. Fuel Used Trip (matkalla käytetty polttoaine), joka näkyy muodossa FULTRP, voidaan nollata aina haluttaessa tätä menettelyä käyttämällä.

Kohoikkunat

Kohoikkunat antaa käyttäjälle mahdollisuuden valita, minkä tyyppisiä kohoikkunoita näytössä näkyy. Kohoikkunavalintoja ovat: varoitukset, ohjaussauvalla ohjaaminen ja ajokulmatiedot.

Ohjaussauvalla ohjaamiseen liittyvät hälytykset näkyvät järjestelmän ilmaisinalueella näytön alaosassa ilmoittaen käyttäjälle, että automaattiohjaus on käytössä.

Warnings (varoitukset) -valintaruudun merkitseminen antaa käyttäjälle mahdollisuuden nähdä kaikki moottoriviat täydessä koossa käyttäjän valitsemalla data-alueella. Jos valintaruutua ei ole merkitty, vika näkyy järjestelmän tilakentässä näytön vasemmassa alaosassa.

Automaattisen syklin väli

Automaattisen syklin väli määrittelee ajan, jonka data näkyy käyttäjän valitsemassa datakentässä, vaihtoehdot ovat 1, 5 tai 10 sekuntia.

Yksiköt

Mittayksiköt voidaan valita erikseen. Käyttäjä voi valita joko amerikkalaisen, metrijärjestelmän tai veneilyjärjestelmän.

Hälytykset





Alarms (hälytykset) -kohdasta voi tarkistaa minkä tahansa hälytyksen historian, kytkeä tietyn hälytyksen päälle tai pois tai näyttää kaikki hälytykset. Korosta valinta nuolipainikkeilla ja paina kuittauspainiketta hälytyksen ottamiseksi käyttöön tai poistamiseksi käytöstä.

Hälytykset				
	Hälytyshistoria	Näyttää legacy-hälytykset	HUOMAUTUS: Katso seuraavaa taulukkoa.	
		HUOMAUTUS: Nämä asetukset on otettava käyttöön hälytysten vastaanottamiseksi.		
		Matala vesi – Päällä – täplä, pois – ei täplää		
		Syvä vesi – Päällä – täplä, pois – ei täplää		
		Nopeus veden halki -rationalisaatiovika – Päällä – täplä, pois – ei täplää		
		Jäljellä olevan polttoaineen määrä alhainen – Päällä – täplä, pois – ei täplää		
			PORT FUEL alhainen – Päällä – täplä, pois – ei täplää	
		Polttoginesäiliöt >	PORT FUEL korkea – Päällä – täplä, pois – ei täplää	
			STBD FUEL alhainen – Päällä – täplä, pois – ei täplää	
			STBD FUEL korkea – Päällä – täplä, pois – ei täplää	
			Öljytaso alhainen – Päällä – täplä, pois – ei täplää	
Hälytykset >	Hälytysasetukset >		Öljytaso korkea – Päällä – täplä, pois – ei täplää	
		Makaavasisäiliät	Makeavesitaso alhainen – Päällä – täplä, pois – ei täplää	
			Makeavesitaso korkea – Päällä – täplä, pois – ei täplää	
		Harmaan jätavodan säiliät >	Harmaa jätevesitaso alhainen – Päällä – täplä, pois – ei täplää	
			Harmaa jätevesitaso korkea – Päällä – täplä, pois – ei täplää	
			Musta jätevesitaso alhainen – Päällä – täplä, pois – ei täplää	
			Musta jätevesitaso korkea – Päällä – täplä, pois – ei täplää	
		Kiatavasisumput S	Kiertovesisumpun taso alhainen – Päällä – täplä, pois – ei täplää	
		Nettovesisumput >	Kiertovesisumpun taso korkea – Päällä – täplä, pois – ei täplää	
	Näytä kaikki ruorihälytykset	Päällä – täplä, pois – ei täplää		

Kohdassa Alarm History (hälytyshistoria) paina pidempään PAGES (sivut) -painiketta. Esiin tulee kohoikkuna, jossa yhtenä valintana on kaikkien vikojen nollaus. Valitse se, niin koko historia nollautuu Hälytyshistoriaa ja -dataa ei voi tallentaa tai siirtää VesselView-yksiköstä.

Hälytysasetukset antaa käyttäjälle mahdollisuuden valita tai muuttaa parametreja – hälytysäänen kuulumisen vähimmäis- ja enimmäisarvot.

Show all Helm alarms (näytä kaikki ruorihälytykset) -valintaruudun voi kytkeä päälle – täplä tai pois – ei täplää.

Ohjelmatiedosto





Personality Settings (ohjelma-asetukset) -valikossa käyttäjä voi tuoda tai viedä veneohjelman. Veneohjelmat ovat veneenrakentajien ja veneen omistajien käyttämiä tiedostoja, joihin tallennetut asetukset ja valinnat ladataan VesselViewjärjestelmään veneen järjestelmien optimoimiseksi. Tiedostot siirretään VesselView-järjestelmään ja siitä pois micro SD korttiportin kautta. VesselView havaitsee tuotavissa olevat ohjelmat micro SD -kortilta, ja käyttäjä voi valita luettelosta sopivan ohjelman. Ohjelmatiedoston vienti edellyttää micro SD -kortin asettamista VesselView-järjestelmään.

Vain koulutetut asentajat saavat käyttää palautustoimintoa OEM-asetusten palauttamiseen. Veneenrakentajan tai jälleenmyyjän konfiguroima VesselView sisältää venekohtaisen tiedoston, jonka avulla nämä konfiguroidut asetukset voidaan palauttaa. Ota yhteys valtuutettuun jälleenmyyjään, jos tämä toiminto on tarpeellinen.

Ohjelmatiedosto			
Ohjelmatiedosto >	Vienti >	To new file (uuteen tiedostoon)	
	Tuonti >	Soveltuvan tiedoston täytyy olla SD-kortilla	
	Palauta >	HUOMAUTUS: Vain koulutetun teknikon käytettävissä.	

Vienti

Ohjelmatieto viedään VesselView-yksiköstä valitsemalla Export (vienti). Näkyviin tulee ikkuna, jossa ohjelman vientiä pyydetään. Tämä luo tiedoston, joka sisältää kaikki VesselView-näytön asetukset ja valinnat. Tämä tiedosto voidaan myöhemmin tuoda, jos nykyinen ohjelma halutaan palauttaa VesselView-näyttöön.

Tuonti

Jos haluat tuoda ohjelmatiedoston, varmista että SD-kortti on asetettu VesselView-järjestelmään. Valitse Import (tuonti) ja valitse sitten jokin näytössä näkyvä ohjelma. Kaikkien SD-kortilla olevien ohjelmien täytyy olla päähakemistossa, ei kansioissa. Ohjelma voidaan tuoda myös ohjatun asennuksen yhteydessä.

Palauta

Vain koulutetut asentajat saavat käyttää palautustoimintoa OEM-asetusten palauttamiseen. Veneenrakentajan tai jälleenmyyjän konfiguroima VesselView sisältää venekohtaisen tiedoston, jonka avulla nämä konfiguroidut asetukset voidaan palauttaa. Ota yhteys valtuutettuun jälleenmyyjään, jos tämä toiminto on tarpeellinen.

Osa 5 - Varoitushälytykset

Sisällysluettelo

Varoitukset – viat ja hälytykset	60	Syvyyshälytys	60
Polttoaine tyhjenemässä -hälytys	60		

Varoitukset – viat ja hälytykset

Kaikki Mercuryn varoitukset – viat ja hälytykset näytetään riippumatta siitä, mikä näyttö on näkyvissä hälytyshetkellä. Kun hälytys aktivoidaan, järjestelmän tilakentässä näkyy hälytysteksti ja kuvake. Viat sekä niiden kuvaileva lyhyt teksti, pitkä teksti ja toimintateksti näytetään kokoruudussa.

- Kun ilmenee vika:
 - a. Järjestelmän tilakenttä muuttuu punaiseksi ja näyttää varoituskuvakkeen ja -tekstin.



- b. Polttoaineen ja syvyyden vioissa on lisävaihtoehtoja ja niitä kuvataan kohdissa **Fuel Critical Alarm (polttoaine tyhjenemässä)** ja **Depth Alarm (syvyshälytys)**.
- c. Tason 3 vika (ajokulma, navigointi, ECO, polttoaine) on käyttäjän kytkettävissä päälle tai pois Settings (asetukset) -valikosta. Se on oletuksena kytketty päälle. Jos vika kytketään pois asetusvalikosta, viat näkyvät vain järjestelmän tilakentässä.
- d. Kaikki tason 4 (Guardian) viat näytetään aina riippumatta siitä, mitä asetusvalikosta on valittu.
- e. Jos vika liittyy päästöjenhallintaan, moottorin kuvake näkyy järjestelmän tilakentässä.
- Kun käyttäjä valitsee vian käyttäjän valitsemalta data-alueelta:
 - a. Vian nimi ja varoituskuvake näkyvät yläreunassa.
 - b. Lyhyen vian kuvaus ja vian sijainti moottori, näkyvät nimen alapuolella.
 - c. Kun järjestelmässä on useampia kuin yksi vika, niihin päästään painamalla PAGES-painiketta. Voit navigoida kuhunkin vikaan nuolipainikkeilla.



51619

Polttoaine tyhjenemässä -hälytys

Polttoainehälytystä hallitaan VesselView-näytön kohdassa Settings>Alarms>AlarmSettings> (asetukset>hälytykset>hälytysasetukset>), ei moottorin ECM/PCM-yksiköistä.

- Ilmoitusominaisuudet ja polttoaineen tasohälytykset voidaan asettaa asetusvalikosta.
- Jos käyttäjä on valinnut polttoaineen vakion datan kenttään sijainnissa 2 katso lisätietoja kohdasta Näytön sijainnit ja kuvaukset, polttoaineen datakentässä näkyy varoitus.
- Varoituskuvake korvaa polttoainekuvakkeen ja datakenttä pysyy punaisena.
- Jos käyttäjä ei ole näyttänyt polttoainetta vakion datan kentässä (sijainti 2) mutta se on aktiivinen varoitusvikana, järjestelmän tilakentässä näkyy punainen kenttä ja teksti FUEL.
- Käyttäjä voi myös valita polttoainevaroituksen käyttäjän valitseman data-alueen kohoikkunana asetusvalikosta. X:n valitseminen minimoi polttoainetason hälytyksen. Vika näkyy edelleen toisessa kahdesta sijainnista riippuen näytön asetuksista.

Syvyyshälytys

Syvyyshälytystä hallitaan VesselView-näytön kohdassa Settings>Alarms>AlarmSettings> (asetukset>hälytykset>hälytysasetukset>), ei moottorin ECM/PCM-yksiköistä.

- Ilmoitusominaisuudet ja syvyyden varoitustasot voidaan asettaa asetusvalikosta.
- Jos käyttäjä on näyttänyt syvyyden vakion datan kentässä sijainnissa 1 katso lisätietoja kohdasta Näytön sijainnit ja kuvaukset, syvyyden datakentässä näkyy varoitus.

- Varoituskuvake korvaa syvyyskuvakkeen ja datakenttä pysyy punaisena.
- Jos käyttäjä ei ole näyttänyt syvyyttä vakion datan kentässä (sijainti 1) mutta se on aktiivinen varoitusvikana, järjestelmän tilakentässä näkyy punainen kenttä ja teksti DEPTH.
- Käyttäjä voi myös näyttää syvyysvaroituksen käyttäjän valitseman data-alueen kohoikkunana asetusvalikosta. X:n valitseminen minimoi syvyyshälytyksen. Vika näkyy edelleen toisessa kahdesta sijainnista riippuen näytön asetuksista.