INDICE

Sezione 1 - Operazioni preliminari

Dichiarazione di conformità		Collegamenti del pannello posteriore di VesselView 50	
VesselView 502			
Rapporti dei test		Comandi sul pannello anteriore di VesselView 702	9
Ente notificato interessato		Funzionamento dei comandi sul pannello anteriore di	
VesselView 702		VesselView 702	_
Rapporti dei test	3	Collegamenti del pannello posteriore di VesselView 70	2
Ente notificato interessato	3		. 10
VesselView 703	3	Comandi frontali di VesselView 703	. 10
Rapporti dei test		Operazioni dei comandi frontali di VesselView 703	. 10
Ente notificato interessato.		Collegamenti del pannello posteriore di VesselView 70	
VesselView 903		Conlegament del parmono posteriore di veccolview re-	
Rapporti dei test		Comandi frontali di VesselView 903	
Ente notificato interessato		Operazioni dei comandi frontali di VesselView 903	
Panoramica di VesselView			
		Collegamenti del pannello posteriore di VesselView 903	
Schermo di visualizzazione di VesselView – Posizioni			
descrizioni		Panoramica del tirante VesselView	
Home Page (Schermata iniziale)		Collegamenti del modulo VesselView Link	
Comandi sul pannello anteriore di VesselView 502	8	Manutenzione del dispositivo	
Funzionamento dei comandi sul pannello anteriore di		Pulizia dello schermo del visualizzatore	. 13
VesselView 502	8	Pulizia della porta per supporti multimediali	. 13
Sezione 2 - Schermate iniziali	e p	procedura guidata di impostazione	
Schermata di consigli all'avvio di VesselView	16	Impostazione della velocità	. 25
Schermata iniziale	16	Configurazione di Active Trim	. 25
Impostazione guidata		Completamento dell'impostazione guidata	
Importazione di una configurazione		Acquisizione di istantanee delle schermate	
Impostazione del motore		Impostazione delle fonti di dati	
Impostazione del display		Fonti di dati	
Impostazione del dispositivo		Ingrandimento delle schermate di dati	
Impostazione delle unità		Barra degli strumenti	
		Selezione dei dati del motore	
Configurazione dei serbatoi	22	Selezione dei dati dei motore	. ა၁
Sezione 3 - Caratte	eris	tiche e funzionamento	
Manutenzione	38	Panoramica profili assetto	. 52
Manutenzione programmata del motore		Curve del profilo di assetto principale	
Modalità Smart Tow (Traino intelligente)		Sovrapposizione delle curve dei profili di assetto	. 02
Smart Tow		principali	52
Caratteristiche		Skyhook	
Disattivazione di Smart Tow		Descrizione generale	
Modalità Cruise Control (velocità di crociera)		VesselView e il joystick Design 2	
Cruise Control (Comando velocità di crociera)		Funzioni	
Attivazione della modalità del comando velocità di		SkyHook	
crociera	43	Rotta	
Modalità di controllo Troll (pesca alla traina)	45	Attivazione della modalità di Rotta automatica	. 55
Comando per pesca alla traina		Percorso	. 56
Assetto attivo		Funzioni avanzate SkyHook a supporto dei dispositivi	
hardware		VesselView	. 59
Introduzione ad Active Trim		Funzioni avanzate	
Funzionamento		Heading Adjust (Regolazione della rotta)	
GPS			
		BowHook	
Navigazione su fondali bassi		DriftHook	
Posizione del carrello e Active Trim		Acquisto delle funzioni avanzate di SkyHook	
Impostazione e configurazione		Heading Adjust (Regolazione della rotta)	
Note per la configurazione		DriftHook	
Procedura di configurazione	51	BowHook	. 62

Sezione 4 - Impostazione e calibrature

Attivazione delle impostazioni	66	Prompt pilota automatico di navigazione	83
Attivazione del menu delle impostazioni	66	Temperatura del mare	84
Touch Lock	67	Impostazioni motori	84
Impostazioni di sistema	68	Visualizzazione dei motori	84
Accesso al menu delle impostazioni	68	Modello di motore	85
Posizione di timoni e dispositivi	69	Limiti	86
Impostazione guidata		Supported Data (Dati supportati)	87
Simulazione		Tipo per velocità di crociera/Smart Tow	
Impostazioni dell'imbarcazione	70	Assetto	
Correttori di assetto	70	Impostazioni EasyLink	90
Serbatoi	72	Integrazione dello strumento EasyLink	
Velocità	74	Allarmi	
Virata	77	Impostazione degli allarmi	
Controllo dell'imbarcazione	79	Personality File (File di personalizzazione)	
Telecamere installate	80	Esportazione	
Attivazione di Genset		Importazione	
Pilota automatico attivato	82	Calibrazione del touchscreen	
Notifica di manutenzione	83	Calibratura dello schermo touchscreen	95
Sez	ione 5	5 - Allarmi	
Avvisi—Guasti e allarmi Avvertenze di guasto e allarme		Allarmi di acqua bassa e basso livello del combustibile	100
Sezione 6 - Proced	ure di	aggiornamento software	
Aggiornamento del software VesselView e VesselVie		Aggiornamento in Wi-Fi	
in Wi-Fi		Aggiornare attraverso la scheda micro SD	
Aggiornamento in Wi-Fi	104	Download del software aggiornato	
Come aggiornare il vostro software del display		Aggiornamento del software VesselView con la s	
VesselView	116	memoria micro SD	118
Controllo della versione software corrente	117	Aggiornamento del software del modulo VesselView	/ Link 121

1

Sezione 1 - Operazioni preliminari

Indice

Dichiarazione di conformità	2	Collegamenti del pannello posteriore di VesselView	
VesselView 502	2	502	Ć
Rapporti dei test	2	Comandi sul pannello anteriore di VesselView 702	Ć
Ente notificato interessato	2	Funzionamento dei comandi sul pannello anteriore di	
VesselView 702	2	VesselView 702	Ć
Rapporti dei test	3	Collegamenti del pannello posteriore di VesselView	
Ente notificato interessato	3	702 1	(
VesselView 703	3	Comandi frontali di VesselView 703 1	(
Rapporti dei test	3	Operazioni dei comandi frontali di VesselView 703 1	(
Ente notificato interessato	3	Collegamenti del pannello posteriore di VesselView	
VesselView 903	4	703 1	1
Rapporti dei test	4	Comandi frontali di VesselView 903 1	1
Ente notificato interessato	4	Operazioni dei comandi frontali di VesselView 903 1	1
Panoramica di VesselView	4	Collegamenti del pannello posteriore di VesselView	
Schermo di visualizzazione di VesselView - Posizioni	е	903 1	2
descrizioni	5 Pa	noramica del tirante VesselView1	2
Home Page (Schermata iniziale)	7	Collegamenti del modulo VesselView Link	3
Comandi sul pannello anteriore di VesselView 502	8 Ma	nutenzione del dispositivo1	3
Funzionamento dei comandi sul pannello anteriore di		Pulizia dello schermo del visualizzatore	3
VesselView 502	8	Pulizia della porta per supporti multimediali 1	3

Dichiarazione di conformità

VesselView 502

Mercury Marine dichiara che il seguente prodotto, a cui la presente dichiarazione si riferisce, è conforme ai requisiti della direttiva UE **1999/5/CE R&TTE** (Apparecchiature radio e terminali di telecomunicazione) e a tutte le normative tecniche applicabili.

La valutazione è stata condotta in conformità a quanto previsto nell'Allegato IV della direttiva indicata sopra.

Prodotto	Mercury Marine VesselView 502

Il prodotto è stato testato in conformità alle seguenti norme.

Standard	Descrizione
EN 60950-1:2006	Apparecchiatura informatica - Sicurezza - Parte 1: Requisiti generali a copertura dei requisiti essenziali dell'articolo 3.1 (a) della direttiva R&TTE.
IEC 60945:2002	Apparecchiature e sistemi di navigazione marittima e radiocomunicazioni – Requisiti generali – Metodi di verifica e risultati della verifica richiesti. Obblighi fondamentali di cui all'articolo 3.1(b) della Direttiva R&TTE.
EN 301 489-1 V1.9.2	Compatibilità elettromagnetica e questioni relative allo spettro delle radiofrequenze (ERM); norma di compatibilità elettromagnetica (EMC) per apparecchiature e servizi radio; Parte 1: Requisiti tecnici comuni [articolo 3(1)(b) RTTE].
EN 300 328 V1.9.1	Compatibilità elettromagnetica e questioni relative allo spettro delle radiofrequenze (ERM); sistemi di trasmissione su banda larga; apparecchiature di trasmissione dati funzionanti sulla banda ISM 2,4 GHz che utilizzano tecniche di modulazione su banda larga; norma EN armonizzata comprendente gli obblighi fondamentali di cui all'articolo 3.2 della Direttiva R&TTE.
EN 300 440-2 V1.4.1	Compatibilità elettromagnetica e questioni relative allo spettro delle radiofrequenze (ERM); dispositivi a breve portata; apparecchiature radio da utilizzare nella gamma di frequenza da 1 GHz a 40 GHz; Parte 2: Norma EN armonizzata comprendente gli obblighi fondamentali di cui all'articolo 3.2 della Direttiva R&TTE.

Rapporti dei test

Laboratorio	Numero di rapporto
Austest Laboratories	0419NAVGO5XSE_60950
EMC Technologies	151215_1, 151215_2
SPORTON LAB	EH3N2752-01, ER4O2349

Ente notificato interessato

Nome	Indirizzo	Codice NB
MET Laboratories, Inc.	914 West Patapsco Avenue, Baltimora, Maryland 21230-3432, Stati Uniti.	0980

Con la presente il sottoscritto dichiara che l'apparecchiatura specificata sopra è conforme alla Direttiva citata in precedenza e alle norme per la marcatura CE per la vendita nella Comunità Europea.

	Rappresentante autorizzato
Indirizzo	Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939
	John Pfeifer, Presidente Mercury Marine
Firma	Men
Data	07/06/2016

Si attira l'attenzione dell'acquirente, installatore o utente sulle speciali precauzioni e limitazioni all'uso che devono essere rispettate al momento della messa in servizio del prodotto per mantenere la conformità con le direttive citate sopra. Informazioni dettagliate sulle precauzioni speciali e sulle limitazioni all'uso sono riportate nei manuali dei prodotti pertinenti.

VesselView 702

Mercury Marine dichiara che il seguente prodotto, a cui la presente dichiarazione si riferisce, è conforme ai requisiti della direttiva UE **1999/5/CE R&TTE** (Apparecchiature radio e terminali di telecomunicazione) e a tutte le normative tecniche applicabili.

La valutazione è stata condotta in conformità a quanto previsto nell'Allegato IV della direttiva indicata sopra.

Prodotto	Mercury Marine VesselView 702

Il prodotto è stato testato in conformità alle seguenti norme.

Standard	Descrizione		
EN 60950-1:2006	Apparecchiatura informatica - Sicurezza - Parte 1: Requisiti generali a copertura dei requisiti essenziali dell'articolo 3.1 (a) della direttiva R&TTE.		
IEC 60945:2002 Apparecchiature e sistemi di navigazione marittima e radiocomunicazioni – Requisiti generali – Metodi di verifica e risultati della verifica richiesti. Obblighi fondamentali di cui all'articolo 3.1(b) della Direttiva R&TTE.			

Standard	Descrizione	
	Compatibilità elettromagnetica e questioni relative allo spettro delle radiofrequenze (ERM); dispositivi a breve portata; apparecchiature radio da utilizzare nella gamma di frequenza da 1 GHz a 40 GHz; Parte 2: Norma EN armonizzata comprendente gli obblighi fondamentali di cui all'articolo 3.2 della Direttiva R&TTE.	

Rapporti dei test

Laboratorio	Numero di rapporto
EMC Technologies (NZ) Ltd.	131216.1, 131216.2
Austest Laboratories	0519NAVNS57evo2_60950, 0409NAVN5S7evo2_529

Ente notificato interessato

Nome	Indirizzo	Codice NB
MET Laboratories, Inc.	914 West Patapsco Avenue, Baltimora, Maryland 21230-3432, Stati Uniti.	0980

Con la presente il sottoscritto dichiara che l'apparecchiatura specificata sopra è conforme alla Direttiva citata in precedenza e alle norme per la marcatura CE per la vendita nella Comunità Europea.

	Rappresentante autorizzato		
Indirizzo	Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939		
	John Pfeifer, Presidente Mercury Marine		
Firma	Man		
Data	07/06/2016		

Si attira l'attenzione dell'acquirente, installatore o utente sulle speciali precauzioni e limitazioni all'uso che devono essere rispettate al momento della messa in servizio del prodotto per mantenere la conformità con le direttive citate sopra. Informazioni dettagliate sulle precauzioni speciali e sulle limitazioni all'uso sono riportate nei manuali dei prodotti pertinenti.

VesselView 703

Mercury Marine attesta che il seguente prodotto a cui si riferisce questa dichiarazione è conforme ai requisiti di livello 1 e 2 in Australia secondo quanto richiesto dalle seguenti normative: Radiocommunication devices (Compliance Labeling) Notice 2003, Radiocommunication Labeling (Electromagnetic Compatibility) Notice 2008 e Radiocommunication (Compliance Labeling - Electromagnetic Radiation) Notice 2003 alla Sezione 182 del Radiocommunication Act 1992.

Prodotto		Mercury Marine VesselView 703	
Standard	Standard Descrizione		
IEC 60945:2002	Apparecchiature e sistemi di navigazione marittima e radiocomunicazioni – Requisiti generali – Metodi di verifica e risultati della verifica richiesti. Obblighi fondamentali di cui all'articolo 3.1(b) della Direttiva R&TTE.		
EN 300 32 V1.9.1	1 Compatibilità elettromagnetica e interferenze nello spettro radio (ERM); Sistemi di trasmissione a banda larga; Dispositivi di tra dei dati funzionanti nella banda 2,4 GHz che utilizzano tecniche di modulazione a banda larga.		

Rapporti dei test

Laboratorio	Numero di rapporto
EMC Technologies (NZ) Ltd.	160816_1
Sporton Lab	ER4O2349

Ente notificato interessato

Con la presente il sottoscritto dichiara che l'apparecchiatura specificata sopra è conforme alla Direttiva citata in precedenza e alle norme per la marcatura CE per la vendita nella Comunità Europea.

	Rappresentante autorizzato		
Indirizzo	Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939		
	John Pfeifer, Presidente Mercury Marine		
Firma	Men		
Data	16/02/2017		

Si attira l'attenzione dell'acquirente, installatore o utente sulle speciali precauzioni e limitazioni all'uso che devono essere rispettate al momento della messa in servizio del prodotto per mantenere la conformità con le direttive citate sopra. Informazioni dettagliate sulle precauzioni speciali e sulle limitazioni all'uso sono riportate nei manuali dei prodotti pertinenti.

VesselView 903

Mercury Marine attesta che il seguente prodotto a cui si riferisce questa dichiarazione è conforme ai requisiti di livello 1 e 2 in Australia secondo quanto richiesto dalle seguenti normative: Radiocommunication devices (Compliance Labeling) Notice 2003, Radiocommunication Labeling (Electromagnetic Compatibility) Notice 2008 e Radiocommunication (Compliance Labeling - Electromagnetic Radiation) Notice 2003 alla Sezione 182 del Radiocommunication Act 1992.

Prodotto		Mercury Marine VesselView 903
Standard Descrizione		
IEC 60945:2002	Apparecchiature e sistemi di navigazione marittima e radiocomunicazioni – Requisiti generali – Metodi di verifica e risultati della verifica richiesti. Obblighi fondamentali di cui all'articolo 3.1(b) della Direttiva R&TTE.	
EN 300 32 V1.9.1	Compatibilità elettromagnetica e interferenze nello spettro radio (ERM); Sistemi di trasmissione a banda larga; Dispositivi di trasmis dei dati funzionanti nella banda 2,4 GHz che utilizzano tecniche di modulazione a banda larga.	

Rapporti dei test

Laboratorio	Numero di rapporto
EMC Technologies (NZ) Ltd.	160910_1
Sporton Lab	ER4O2349

Ente notificato interessato

Con la presente il sottoscritto dichiara che l'apparecchiatura specificata sopra è conforme alla Direttiva citata in precedenza e alle norme per la marcatura CE per la vendita nella Comunità Europea.

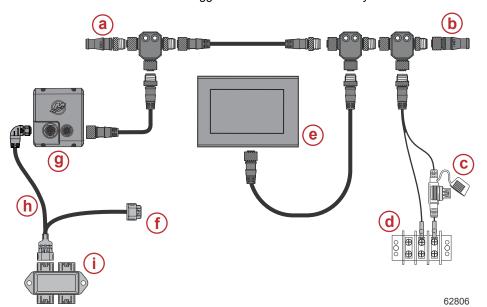
	Rappresentante autorizzato		
Indirizzo	Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939		
Firma	John Pfeifer, Presidente Mercury Marine		
Data	16/02/2017		

Si attira l'attenzione dell'acquirente, installatore o utente sulle speciali precauzioni e limitazioni all'uso che devono essere rispettate al momento della messa in servizio del prodotto per mantenere la conformità con le direttive citate sopra. Informazioni dettagliate sulle precauzioni speciali e sulle limitazioni all'uso sono riportate nei manuali dei prodotti pertinenti.

Panoramica di VesselView

IMPORTANTE: VesselView è un visualizzatore multifunzione (MFD) compatibile con prodotti Mercury Marine Outboards, Mercury MerCruiser e Mercury Diesel. Il software VesselView, inoltre, può essere installato su display compatibili Lowrance® e Simrad®. A seconda del gruppo motore a cui è collegato, alcune delle funzioni descritte nel presente manuale non sono disponibili.

il sistema di gestione dell'imbarcazione VesselView è costituito da due componenti: l'unità VesselView e il modulo VesselView Link. VesselView Link legge i dati SmartCraft di Mercury e trasmette tali informazioni sulla rete NMEA 2K.



- a Resistore/terminatore 120 ohm. maschio
- **b** Resistore/terminatore 120 ohm, femmina
- c Fonte di alimentazione dotata di fusibile NMEA 2000
- d Bus di alimentazione
- e Display multifunzione approvato Navico/Mercury
- f Collegamento di alimentazione per un dispositivo multifunzione Mercury
- g Controller VesselView Link
- h Cablaggio VesselView Link
- Scatola di giunzione

VesselView è un centro di informazioni complete sull'imbarcazione ed è in grado di visualizzare le informazioni di un massimo di quattro motori a benzina o diesel. VesselView offre funzioni di monitoraggio e reportistica continui sui dati operativi, comprese informazioni dettagliate quali temperatura e profondità dell'acqua, stato dell'assetto, velocità e angolo di virata dell'imbarcazione, nonché stato di combustibile, olio, acqua e serbatoi di recupero.

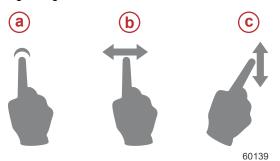
VesselView può essere completamente integrato con il sistema GPS dell'imbarcazione o con altri dispositivi compatibili con NMEA per fornire indicazioni sempre aggiornate sulla navigazione, sulla velocità e sul consumo di combustibile fino a destinazione.

VesselView è un'estensione di visualizzazione per le operazioni di pilota automatico e della leva di comando. Tutte le funzioni di governo sono controllate tramite il pannello della rete CAN (Control Area Network) del pilota automatico di Mercury Marine. In VesselView viene mostrato se una modalità di comando è attiva o in stand-by, vengono visualizzate finestre a comparsa con la richiesta di virare quando l'imbarcazione arriva alle destinazioni impostate e possono essere visualizzati messaggi di testo aggiuntivi che consentono di regolare i motori e le unità di trasmissione per ottenere la massima efficienza.

VesselView comprende una porta per scheda Micro SD che consente di importare o esportare la preconfigurazione dell'imbarcazione. La porta può essere utilizzata anche per eseguire l'aggiornamento alla versione di software più recente. Se si utilizza più di un'unità VesselView, come un'applicazione trimotore o quadrimotore, o un secondo timone, la stessa scheda Micro SD può essere utilizzata per scaricare tali configurazioni su ciascuna unità VesselView.

Schermo di visualizzazione di VesselView – Posizioni e descrizioni

VesselView è suddiviso in più campi in cui sono visualizzate informazioni specifiche del motore e le modalità attive. I seguenti gesti consentono di attivare e visualizzare informazioni tramite lo schermo touchscreen sensibile al tatto.



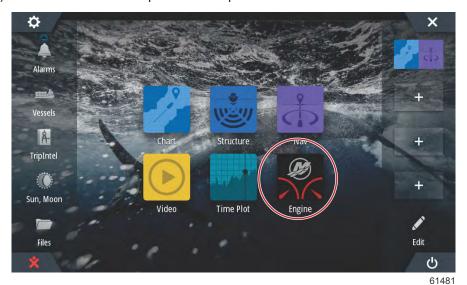
- a Indica di toccare lo schermo
- b Indica di scorrere rapidamente un dito sullo schermo verso sinistra o destra
- Indica di scorrere rapidamente un dito sullo schermo verso l'alto o il basso



- a Scorrendo rapidamente un dito verso il basso dall'esterno dello schermo verrà visualizzato il menu System Controls (Controlli di sistema), che consente di impostare e regolare le impostazioni di sistema, la modalità di standby, la luminosità, le opzioni wireless, nonché di visualizzare la barra degli strumenti sul lato destro dello schermo.
- **b** Toccando questa parte dello schermo si allargano i dati visualizzati
- c Toccando l'icona del logo Mercury si apre la schermata dei dati del motore
- d Toccare quest'area con la barra degli strumenti attiva per modificare o personalizzare i dati visualizzati sulla barra degli strumenti. Sopra la barra degli strumenti verrà visualizzata la scheda MENU, che consente di attivare o disattivare la sezione del pilota automatico e dell'audio, definire i dati visualizzati nella barra 1 e barra 2, impostare l'animazione e la durata del ciclo dell'animazione dei dati e modificare le selezioni di dati visualizzati.
- e Toccando questa parte dello schermo si allargano i dati sulla schermata
- f Toccando questa parte dello schermo si allargano i dati di assetto e stabilizzazione sulla schermata
- **g** Toccando questa parte dello schermo si allargano i dati sulla schermata
- h Toccare la scheda Mercury per visualizzare i dati di motore e imbarcazione sul lato sinistro dello schermo. L'opzione è particolarmente utile quando nella schermata principale sono visualizzate le schermate di dati del pilota automatico o se la schermata principale viene utilizzata per ingrandire una schermata di dati specifica.
- Toccando la scheda Vessel Control (controllo imbarcazione) si accede alle funzioni del pilota automatico associate a VesselView
- j Toccando la scheda Autopilot (pilota automatico) si accede alle funzioni del pilota automatico Mercury. Le funzioni dipendono dalla configurazione scelta e alcune sono scaricabili dal negozio GoFree.
- k Toccando il menu HOME l'utente accede alla schermata del menu HOME dell'unità VesselView. Questa schermata mostra all'utente il lato Navico® di MFD, le sue funzioni, le opzioni e i menu di impostazione. È possibile avviare VesselView toccando il riquadro Mercury su questa schermata.

Home Page (Schermata iniziale)

È possibile che vengano visualizzate schermate diverse dalle familiari schermate di Mercury Marine di VesselView: tali menu e opzioni sono definiti "lato Navico®" di VesselView. Mercury Marine non supporta questi componenti dell'unità e per ulteriori informazioni su queste funzioni di VesselView si invita a contattare Navico®. Per tornare alle schermate di navigazione del lato Mercury Marine dell'unità, premere il pulsante Home per visualizzare la sezione Mercury Engine (Motore Mercury). È sufficiente selezionare questa sezione per tornare alla schermata VesselView.



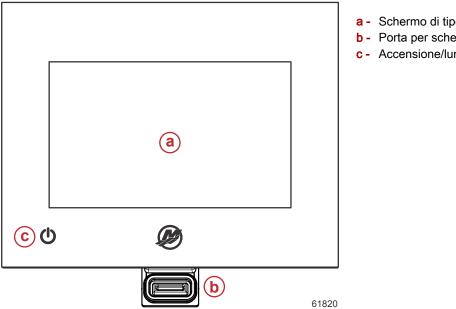
Per visualizzare la finestra System Controls (Controlli di sistema), scorrere rapidamente un dito verso il basso dall'esterno dello schermo. Tale finestra permette di eseguire operazioni nel menu Mercury Settings (Impostazioni Mercury), impostare la modalità di standby, regolare la luminosità dello schermo, impostare la modalità notturna, attivare la modalità di blocco dello schermo tattile, personalizzare le connessioni wireless e attivare la barra degli strumenti sul lato destro dello schermo.



Selezionare l'icona Mercury nel menu Settings (Impostazioni) della finestra System Controls (Controlli di sistema) per modificare le funzioni di VesselView. Tutte le preferenze e le impostazioni relative a VesselView sono comprese nelle impostazioni Mercury; tutte le altre opzioni del menu si riferiscono al lato Navico® del visualizzatore multifunzione. Eventuali domande su tali funzionalità devono essere indirizzate a Navico®.



Comandi sul pannello anteriore di VesselView 502



a - Schermo di tipo Touch Screen

- **b** Porta per scheda Micro SD
- c Accensione/luminosità

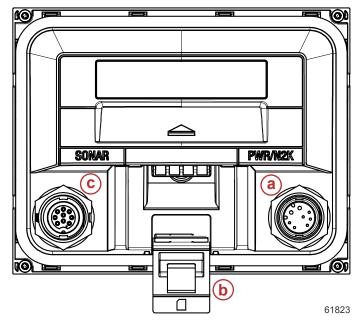
Funzionamento dei comandi sul pannello anteriore di VesselView 502

Touch screen: Lo schermo su VesselView 502 presenta diverse aree sensibili e attivabili con un tocco o con uno scorrimento verticale o orizzontale.

Porta per scheda Micro SD: consente di aggiornare il software di VesselView, di caricare carte nautiche e di salvare destinazioni e impostazioni.

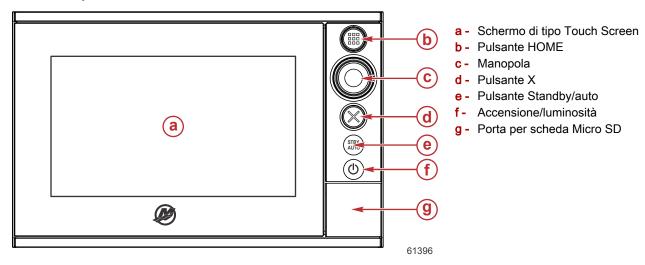
Alimentazione/luminosità: Premere una volta per visualizzare la finestra di dialogo System Controls (controlli di sistema). Ripetere brevi pressioni per regolare la luminosità della retroilluminazione. Premere e tenere premuto per accendere/ spegnere l'unità.

Collegamenti del pannello posteriore di VesselView 502



Componente	Funzione	Descrizione
а	Alimentazione/NMEA 2K	Per il collegamento all'alimentazione e alla rete NMEA 2K
b	Porta per scheda Micro SD	Per trasferire e salvare file
С	Sonar	Ingresso per sonar

Comandi sul pannello anteriore di VesselView 702



Funzionamento dei comandi sul pannello anteriore di VesselView 702

Schermo di tipo touchscreen: varie zone dello schermo di VesselView 702 sono sensibili al tatto e vengono utilizzate tramite tocco o scorrimento rapido di un dito in direzione verticale o orizzontale.

HOME: premere una volta per visualizzare la pagina Home. Premere brevemente più volte per visualizzare in sequenza i pulsanti dei preferiti. Tenere premuto per visualizzare il pannello Favorite (Preferiti) in sovrapposizione sulla pagina attiva. Premere brevemente più volte per visualizzare in sequenza i pulsanti dei preferiti.

Manopola: ruotare per scorrere le voci del menu, quindi premere per confermare una selezione. Ruotare per regolare un valore. Ruotare per ingrandire/rimpicciolire un pannello compatibile con tali funzionalità.

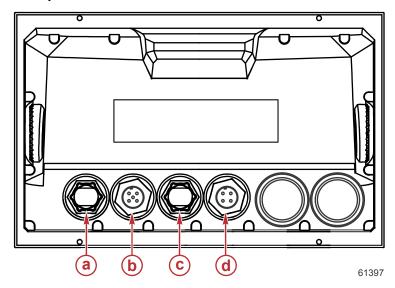
X: premere una volta per uscire da una finestra di dialogo, tornare al livello di menu precedente e rimuovere il cursore dal pannello.

STBY/AUTO: con il pilota automatico in modalità automatica, premere per impostare la modalità Standby del pilota automatico. Con il pilota automatico in modalità Standby, premere per visualizzare la finestra a comparsa di selezione della modalità del pilota automatico.

Alimentazione/luminosità: Premere una volta per visualizzare la finestra di dialogo System Controls (controlli di sistema). Ripetere brevi pressioni per regolare la luminosità della retroilluminazione. Premere e tenere premuto per accendere/spegnere l'unità.

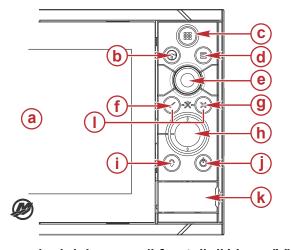
Porta per scheda Micro SD: consente di aggiornare il software di VesselView, di caricare carte nautiche e di salvare destinazioni e impostazioni.

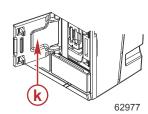
Collegamenti del pannello posteriore di VesselView 702



Componente	Funzione	Descrizione	
а	Ethernet	Per il collegamento a una rete Ethernet	
b	NMEA 2K	Per il collegamento alla rete NMEA 2K	
С	Video in	Fornisce due ingressi video compositi	
d	Potenza	Per il collegamento all'alimentazione	

Comandi frontali di VesselView 703





- a Schermo di tipo Touch Screen
- **b** Selettore rotativo
- c Tasto Pagine/Home
- d Tasto Menu
- e Manopola
- f Tasto Invio
- g Tasto Esci
- h Tasti freccia
- i Tasto Mark (Contrassegna)
- Tasto Power (Accensione)
- Portello del lettore di schede
- Tasti combinazione Mark MOB (Man overboard, uomo in mare)

Operazioni dei comandi frontali di VesselView 703

Touch screen: Lo schermo su VesselView 703 presenta diverse aree sensibili e attivabili con un tocco o con uno scorrimento verticale o orizzontale.

Tasto Pagine/Home - premere per aprire la home page per la selezione delle pagine e le opzioni di configurazione.

Selettore rotativo - tasto configurabile dall'utente, consultare il manuale operatore. Predefinito senza pilota automatico nel sistema: Una breve pressione consente di alternare tra pannelli su una schermata divisa. Una pressione lunga massimizza il pannello attivo su una schermata divisa. Predefinito con pilota automatico nel sistema: Una breve pressione apre il controllore del pilota automatico e imposta il pilota automatico in modalità stand-by. Una pressione lunga consente di alternare tra pannelli su una schermata divisa.

Tasto Menu - premere per visualizzare il menu del pannello attivo.

Selettore rotante - ruotare per ingrandire o scorrere il menu, premere per selezionare un'opzione.

Tasto Invio - premere per selezionare un'opzione o salvare le impostazioni.

Tasto Esc - premere per chiudere una finestra di dialogo, tornare al livello del menu precedente e azzerare il cursore dal pannello.

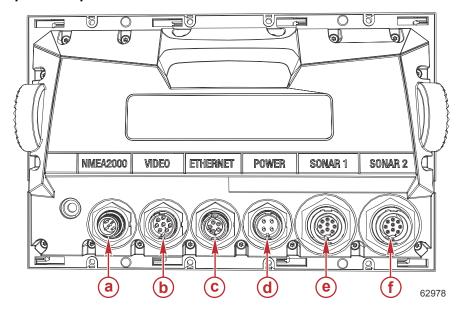
Tasti MOB - Premere contemporaneamente i tasti **Invio** ed **Esci** per creare un MOB (Man overboard) nella posizione dell'imbarcazione.

Tasti freccia - premere per attivare il cursore o per spostare il cursore. Funzionamento del menu: premere per esplorare gli elementi del menu e per impostare un valore.

Tasto Mark (Contrassegna) - premere per impostare il punto intermedio sulla posizione dell'imbarcazione o sulla posizione del cursore quando il cursore è attivo.

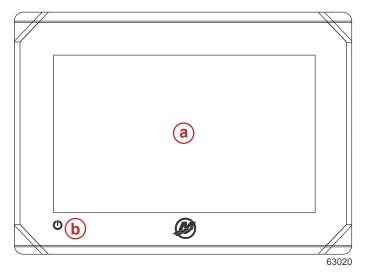
Tasto Power (Accensione) - premere e tenere premuto per accendere/spegnere l'unità. Premere una volta per visualizzare la finestra di dialogo di controllo del sistema, premendo nuovamente si alterna tra 3 livelli di attenuazione predefiniti.

Collegamenti del pannello posteriore di VesselView 703



Componente	Funzione	Descrizione		
а	NMEA 2000	Per il collegamento alla rete NMEA 2K		
b	Video in	Offre l'ingresso per le sorgenti video quali telecamere e la porta NMEA 0183		
С	Ethernet	Collegamento ai moduli di rete con larghezza di banda elevata		
d	Potenza	Per il collegamento all'alimentazione		
е	Sonar 1	Per CHIRP a canale singolo, 50/200 kHz tradizionale o trasduttore HDI		
f	Sonar 2	Per CHIRP a canale singolo, 50/200 kHz tradizionale o trasduttore TotalScan, StructureScan o ForwardScan		

Comandi frontali di VesselView 903



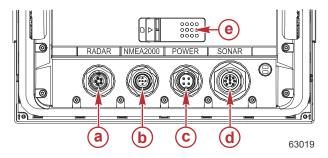
- a Touch screen
- **b** Tasto Power (alimentazione)

Operazioni dei comandi frontali di VesselView 903

Touch screen - consente la navigazione touch delle schermate dei dati dell'imbarcazione.

Tasto Power (Accensione) - premere e tenere premuto per accendere/spegnere l'unità. Premere una volta per visualizzare la finestra di dialogo System Controls (controlli di sistema).

Collegamenti del pannello posteriore di VesselView 903



Componente	Funzione	Descrizione	
а	Radar/ethernet	Si collega al segnale radar dell'imbarcazione o alla connessione Ethernet	
b	NMEA 2000	Collegamento alla rete NMEA 2000	
С	Potenza	Per il collegamento all'alimentazione	
d	Sonar	CHIRP, Broadband, DownScan, e SideScan imaging (in base al trasduttore)	
е	Sportello scheda micro SD	Offre due slot per le schede per caricare mappe e aggiornamenti software	

Panoramica del tirante VesselView

VesselView Link consente di integrare i dati SmartCraft e il sistema di comando di un'imbarcazione con motore Mercury con specifici strumenti Simrad e Lowrance, per offrire tutte le funzionalità dell'interfaccia utente Mercury VesselView sul display di tali unità. Disponibile come interfaccia per applicazioni monomotore o multimotore (da due a quattro motori), Mercury VesselView Link si installa facilmente sotto il cruscotto dell'imbarcazione ed è stato progettato per l'utilizzo con i seguenti strumenti:

Display VesselView Mercury

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

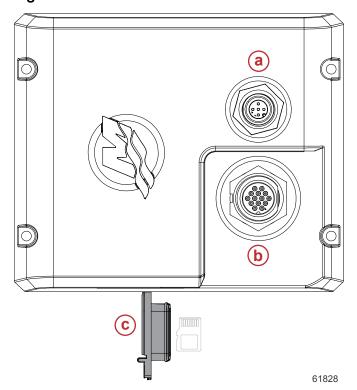
Display compatibili Simrad

- NSS evo2 ed evo3
- NSO evo2
- GO XSE

Display compatibili Lowrance

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

Collegamenti del modulo VesselView Link



- a Collegamento NMEA 2K
- **b** Collegamento SmartCraft/alimentazione
- c Porta per scheda Micro SD

Manutenzione del dispositivo

IMPORTANTE: quando l'unità non è in uso, si consiglia di installare la copertura parasole di plastica bianca in dotazione per proteggerla.

Pulizia dello schermo del visualizzatore

Si consiglia di pulire regolarmente lo schermo del visualizzatore per prevenire l'accumulo di sale e di altri detriti di origine ambientale. Il sale cristallizzato può graffiare il rivestimento dello schermo se si utilizza un panno asciutto o umido. Verificare che la quantità di acqua dolce nel panno sia sufficiente per sciogliere e rimuovere i depositi di sale. Non applicare una pressione troppo aggressiva sullo schermo durante la pulizia.

Se non è possibile rimuovere i residui dell'acqua con il panno, per pulire lo schermo utilizzare una soluzione 50/50 di acqua tiepida e alcol isopropilico. Non utilizzare acetone, acqua ragia minerale, solventi analoghi alla trementina, né prodotti per la pulizia a base di ammoniaca. L'uso di solventi o detersivi aggressivi può provocare danni al rivestimento antiriflesso, ai componenti in plastica o ai tasti in gomma.

Quando l'unità non è in uso, si consiglia di installare il coperchio parasole per prevenire danni da raggi UV alle cornici in plastica e ai tasti in gomma.

Pulizia della porta per supporti multimediali

L'area del portello della porta per supporti multimediali deve essere pulita regolarmente per impedire l'accumulo di sale cristallizzato e altri detriti.

Note:

2

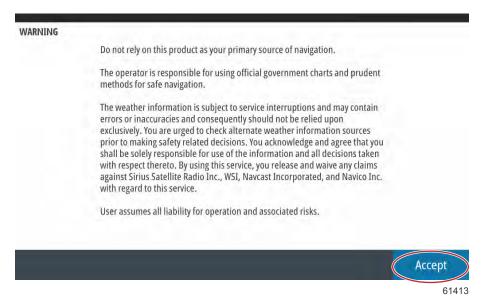
Sezione 2 - Schermate iniziali e procedura guidata di impostazione

Indice

16	Impostazione della velocità	25
16		
17		
19	Acquisizione di istantanee delle schermate	28
19	Impostazione delle fonti di dati	31
21	Fonti di dati	31
21	Ingrandimento delle schermate di dati	32
22	Barra degli strumenti	34
22	Selezione dei dati del motore	35
1	6 7 9 9 21 21	6 Configurazione di Active Trim

Schermata di consigli all'avvio di VesselView

All'avvio di VesselView viene visualizzata una schermata con l'avvertenza di non affidarsi al prodotto come fonte primaria per la navigazione; viene inoltre ricordato che tutte le responsabilità durante l'utilizzo e i rischi associati rimangono ascritti all'utente.



Schermata iniziale

Quando la chiavetta di avviamento viene portata in posizione di accensione, viene visualizzata una schermata iniziale Mercury di avvio. Il logo Mercury al centro della schermata rimane visualizzato durante tutta la procedura di avvio. Non tentare di accelerare la procedura premendo i pulsanti durante la fase di avvio. Se il gruppo motore è dotato di controllo delle emissioni, nell'angolo inferiore sinistro è visualizzata l'icona di un motore.



61484

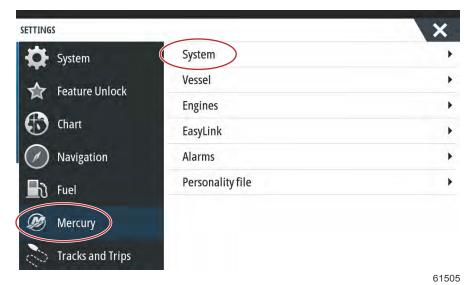
Impostazione guidata

La procedura di impostazione guidata VesselView consente di eseguire con facilità la configurazione iniziale di VesselView. La procedura di impostazione guidata è sempre accessibile dal menu **Settings (Impostazioni)**. Aprire la finestra **System Controls (Controlli del sistema)** con uno scorrimento dalla parte superiore dell'unità sulla schermata. Selezionare il riquadro **Settings (Impostazioni)**.

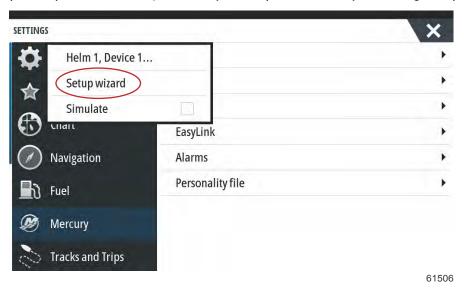


6150

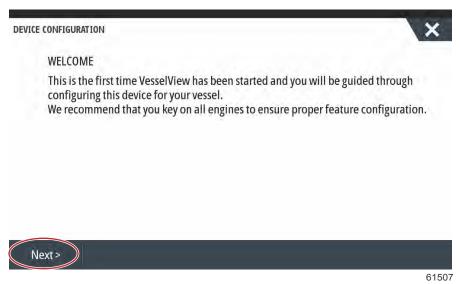
Selezionare l'opzione Mercury sul lato sinistro dello schermo. Selezionare l'opzione System (Sistema).



Nel menu System (Sistema), e selezionare l'opzione Setup wizard (Procedura di impostazione guidata).

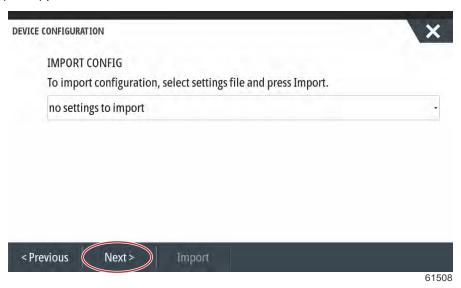


Sulla schermata di benvenuto per la configurazione del dispositivo selezionare **Next (Avanti)** per avviare la procedura di impostazione guidata.



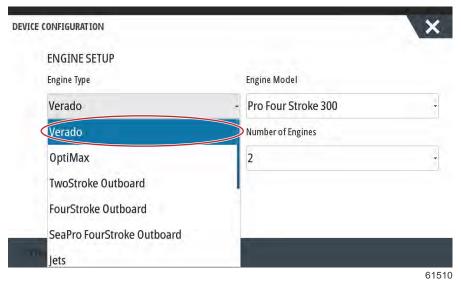
Importazione di una configurazione

Per importare una configurazione dell'imbarcazione già esistente, inserire una scheda Micro SD FAT o FAT 32 su cui è stato salvato il file di configurazione e selezionare tale file nel menu a discesa. Se non è presente un file da importare, selezionare Next (Avanti) per continuare.

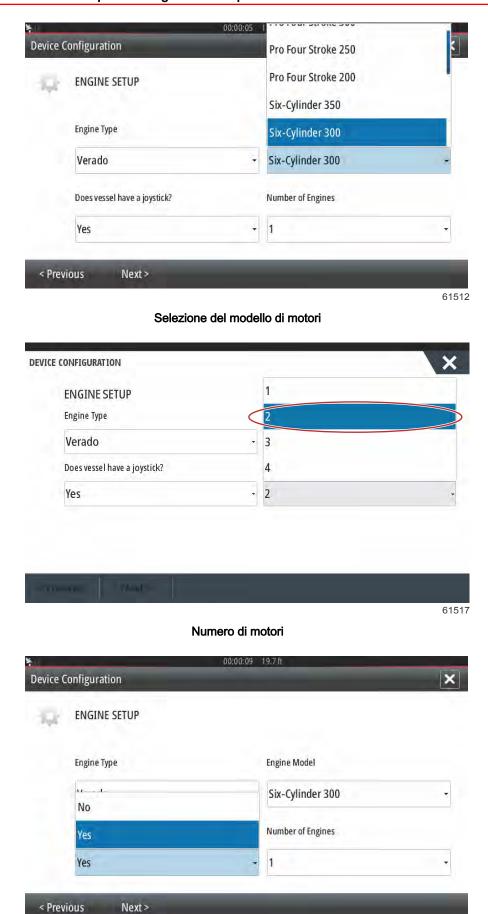


Impostazione del motore

- 1. Nella schermata **Engine Setup (Impostazione motore)**, utilizzare la manopola o toccare i campi del menu per selezionare l'opzione corretta.
- 2. Completare le selezioni nella schermata Engine Setup (Impostazione motore).



Selezione della linea di motori



Selezione joystick

3. Al termine delle selezioni, selezionare Next (Avanti) per continuare.

61514

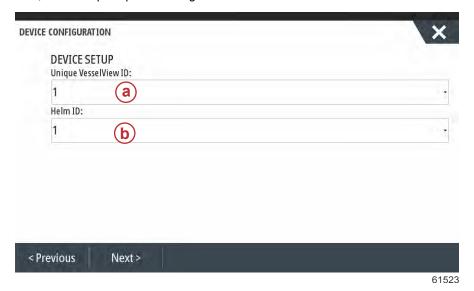
Impostazione del display

In base al numero di motori indicati nella schermata **Engine Setup (Impostazione motore)**, selezionare i motori da visualizzare con questa unità VesselView. È possibile selezionare fino a quattro motori. Selezionare **Next (Avanti)** per continuare.



Impostazione del dispositivo

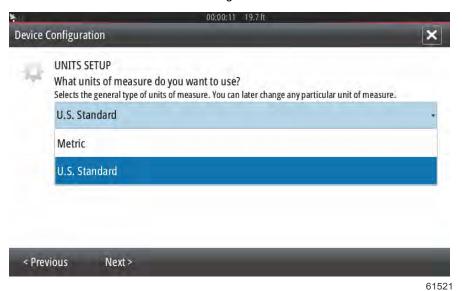
Nella schermata Device Setup (Impostazione dispositivi) ruotare la manopola o toccare i campi menu per selezionare le opzioni corrette. Se si utilizzano più dispositivi VesselView, accertarsi di assegnare un numero univoco a ciascuna unità per evitare problemi con i dati. I numeri dei timoni devono corrispondere alla posizione delle singole unità VesselView. Di solito, al timone principale si assegna il numero 1 e al secondario il numero 2. Selezionare Next (Avanti) per proseguire.



- a Campo di identificazione di VesselView
- Campo di identificazione del timone

Impostazione delle unità

Selezionare le unità di misura che VesselView utilizzerà per visualizzare su schermo i dati di velocità e distanza e i volumi. È possibile modificare una determinata unità di misura in seguito.



Configurazione dei serbatoi

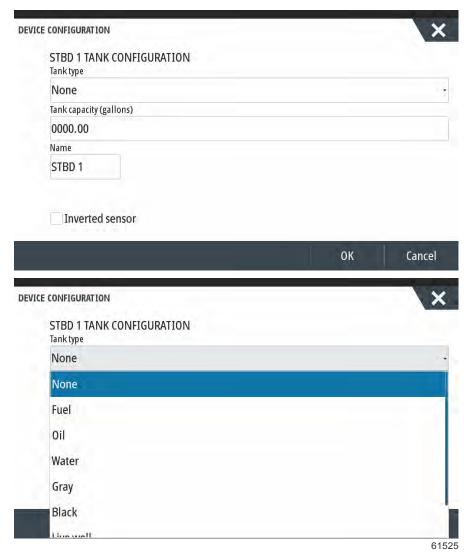
Nella schermata di impostazione del serbatoio, è possibile assegnare tipo, capacità e nome del serbatoio. La colonna % visualizza il volume effettivo del serbatoio. Selezionando il tasto di aggiornamento si interrogano i sensori del serbatoio e si aggiornano le letture.

Un serbatoio non monitorato è un serbatoio senza sensore associato. Il livello di carburante cambia sulla base del carburante calcolato utilizzato dai motori.

Selezionare la riga del serbatoio da personalizzare.



I tipi di serbatoio includono: carburante, olio, acqua, acque grigie, acque nere e gruppo elettrogeno. Selezionando il gruppo elettrogeno come tipo di serbatoio non si aggiunge il volume del serbatoio gruppo elettrogeno al volume totale dei serbatoi di carburante di propulsione dell'imbarcazione.



Selezionare il tipo di serbatoio.

Utilizzare il tastierino a video per inserire la capacità. Dopo aver inserito i dati di capacità del serbatoio, selezionare **OK** per chiudere il tastierino.

VesselView offre all'operatore la possibilità di invertire il valore di volume dei serbatoi da monitorare. Questa opzione è disponibile per garantire la compatibilità con alcuni trasmettitori del serbatoio che trasmettono i dati invertiti rispetto ai trasmettitori costruiti per l'utilizzo in Nord America.



61526

Il campo del nome verrà compilato automaticamente in base alla posizione del serbatoio: per modificare il nome, selezionare il campo e utilizzare il tastierino numerico su schermo per personalizzare il nome del serbatoio.

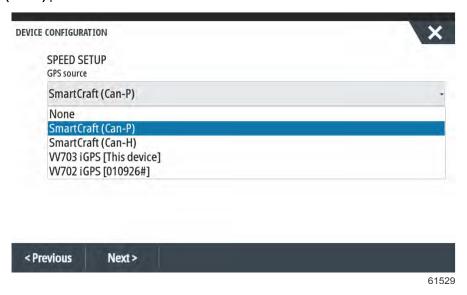


61528

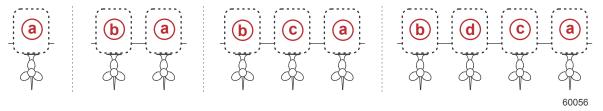
Dopo aver inserito un nome per il serbatoio, selezionare **Enter (Invio)** sul tastierino per continuare alla riga successiva di serbatoi nella schermata Tank Setup (Configurazione serbatoio). Dopo aver inserito tutti i dati di personalizzazione del serbatoio, selezionare il pulsante **Refresh (Aggiorna)** nell'angolo in basso. Controllare che tutti i campi di dati siano accurati e selezionare **Next (Avanti)** per continuare alla procedura guidata di impostazione.

Impostazione della velocità

Nei menu Speed Setup (Impostazione velocità), ci sono tre opzioni per determinare in che modo VesselView acquisisce le informazioni sulla velocità. Se l'imbarcazione è dotata di un GPS, il menu a tendina consente di selezionare i dispositivi disponibili. Se l'imbarcazione è dotata di un sensore pitot, quest'opzione sarà selezionata. Se l'imbarcazione è dotata di una ruota a pale, un menu a tendina permette di selezionare l'opzione. Dopo aver selezionato l'origine della velocità, selezionare **Next (Avanti)** per continuare.



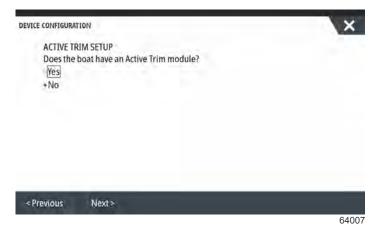
Nella figura che segue è mostrata la selezione di fonte del sensore di Pitot e ruota a pale. Selezionare il motore o l'unità di propulsione che trasmettono i dati di velocità a VesselView.



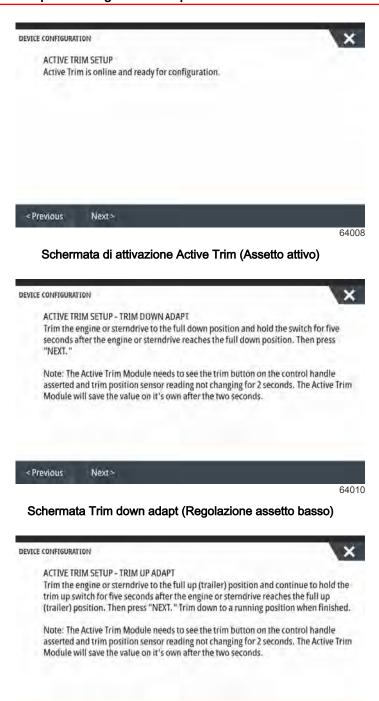
- a PCM0 = esterno di tribordo
- **b** PCM1 = esterno di babordo
- c PCM2 = interno di tribordo o centrale
- d PCM3 = interno di babordo

Configurazione di Active Trim

La procedura guidata assiste l'operatore nell'impostazione e nella configurazione dell'assetto attivo. Seguire le istruzioni sullo schermo per ogni passaggio.



Selezionare la funzione Active Trim (Assetto attivo)

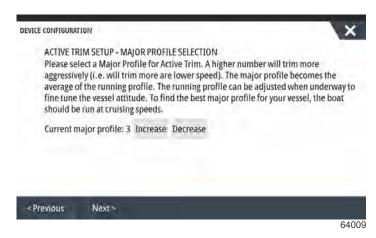


Schermata Trim up adapt (Regolazione assetto alto)

< Previous

Next >

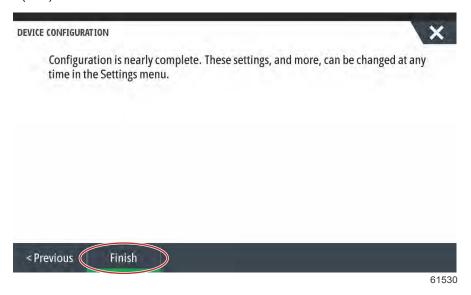
64011



Schermata di selezione del profilo principale

Completamento dell'impostazione guidata

Selezionare **Finish (Fine)** per completare la procedura guidata di impostazione su VesselView. Non spegnere l'unità finché la schermata Finish (Fine) viene sostituita dalla schermata di attività dell'imbarcazione.

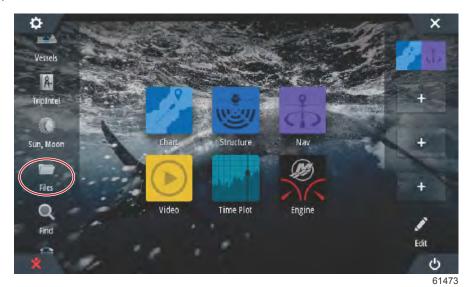


Acquisizione di istantanee delle schermate

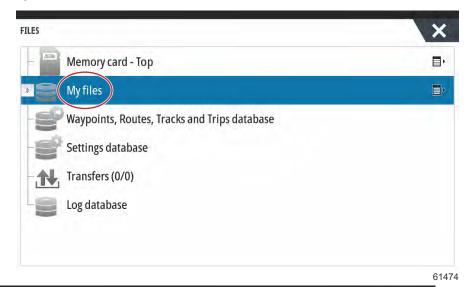
VesselView consente di acquisire schermate complete e di memorizzarle per il download in una scheda SD. Per l'acquisizione delle schermate di VesselView 502 e 903, attivare l'opzione **Screen Capture (Acquisizione schermata)** nel menu **Settings (Impostazioni) >System (Sistema)**. Toccare due volte il bordo superiore dell'area dello schermo per attivare un'acquisizione della schermata. Per acquisire le schermate da VesselView 702 e 703, premere il pulsante **Power (Accensione)** e il pulsante **Home** contemporaneamente. Su VesselView 502, è possibile acquisire le schermate toccando due volte la barra del titolo di una finestra di dialogo aperta o toccando due volte la barra superiore della schermata se non sono aperte finestre di dialogo. Compare una scheda di notifica sulla parte inferiore dello schermo contenente il numero di immagine della schermata acquisita. Questa scheda di notifica non sarà presente sulla schermata acquisita.

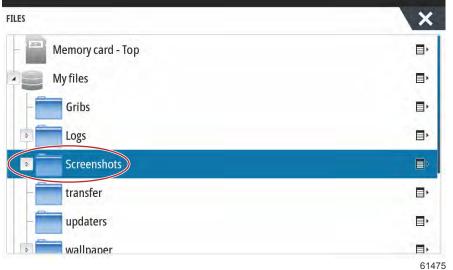


VesselView è dotato di capacità di memoria interna per le schermate acquisite. Si consiglia di eseguire il backup di file quali acquisizione di schermate, punti intermedi, percorsi e mappe su una scheda SD o su un altro dispositivo di memoria esterno per lasciare la memoria interna quanto più libera possibile. Per impostazione predefinita, tutte le schermate acquisite sono memorizzate in una cartella Screenshots in My Files (I miei file). È possibile accedere alla cartella My Files (I miei file) con uno scorrimento dalla parte superiore dell'unità sulla schermata per aprire le opzioni lato sinistro. Selezionare File.

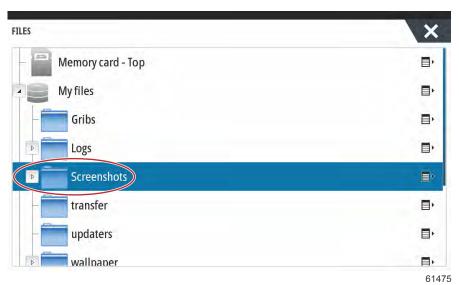


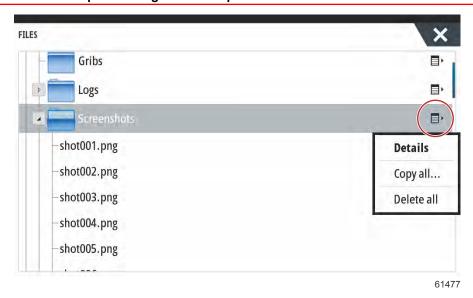
Aprire la cartella dei file personali e individuare la cartella Screenshots (Istantanee di schermate), che contiene tutte le istantanee che sono state acquisite. Per trasferire le istantanee a un computer o a un dispositivo mobile è necessario copiarle su una scheda SD.



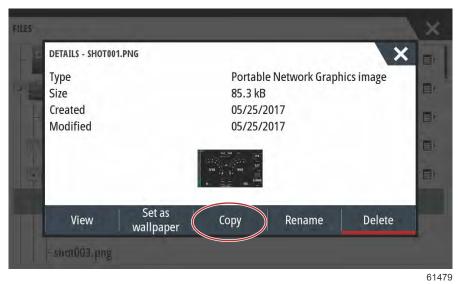


È possibile accedere alle singole acquisizioni di schermate selezionandole. È possibile accedere contemporaneamente a tutte le acquisizioni di schermate utilizzando l'icona **Details (Dettagli)** sul lato destro nella finestra dei file. Selezionando questa icona è possibile visualizzare i dettagli delle acquisizioni delle schermate, copiare tutte le acquisizioni delle schermate oppure eliminarle tutte.

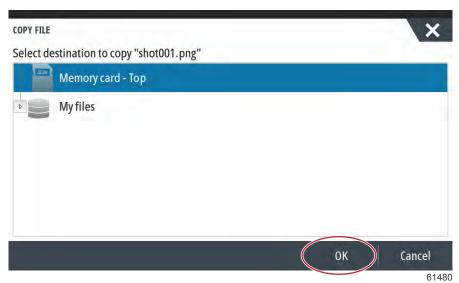




Se si seleziona una singola istantanea, verrà visualizzata una finestra con le opzioni per visualizzare, impostare come sfondo, copiare, rinominare o eliminare l'istantanea. Selezionare Copy (Copia) per scaricare l'immagine da VesselView.



Inserire una scheda SD nell'unità VesselView, selezionare la scheda di memoria come destinazione del file, quindi selezionare OK. Selezionare la X nell'angolo in alto a destra per chiudere la finestra e tornare alla cartella Screenshots (Istantanee di schermate). Per scaricare altre immagini, ripetere la procedura.

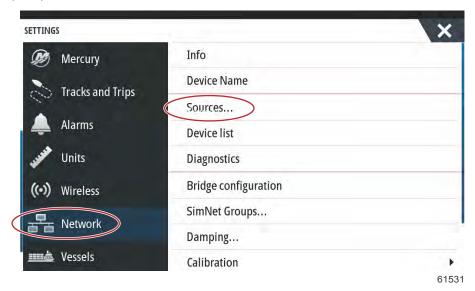


Impostazione delle fonti di dati

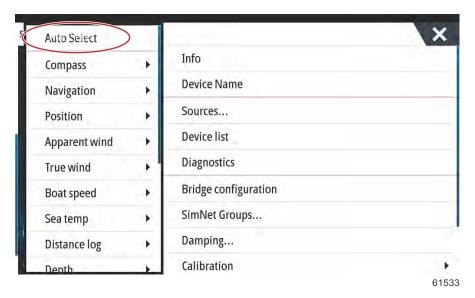
Fonti di dati

Per impostare le fonti di dati, selezionare la scheda HOME nella parte superiore della schermata.

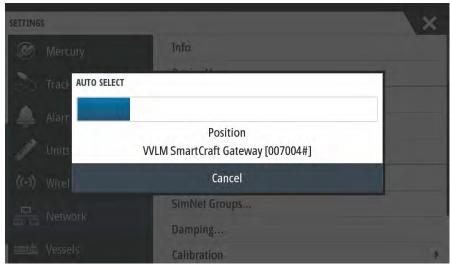
Accendere tutte le unità e portare le chiavette di avviamento di tutti i motori in posizione di accensione per garantire che tutte le fonti che generano dati siano rilevabili. Aprire la finestra System Controls (Controlli di sistema). Per visualizzare la finestra System Controls (Controlli di sistema), scorrere rapidamente un dito verso il basso dall'esterno dello schermo. Selezionare la sezione Settings (Impostazioni). Selezionare l'opzione Network (Rete) sul lato sinistro della schermata. Select Sources... (Fonti).



In VesselView verranno visualizzati i vari dispositivi che possono essere utilizzati come fonti di dati. Per raccogliere dati generali da tutti i dispositivi rilevabili presenti sull'imbarcazione, selezionare l'opzione Auto Select (Selezione automatica) in cima all'elenco.



Con tale opzione verrà eseguita una ricerca in rete per compilare un elenco di tutti i dispositivi rilevati durante la procedura di selezione automatica. Quando la barra di avanzamento indica che l'operazione è stata completata, il menu Settings (Impostazioni) può essere chiuso selezionando la X nell'angolo superiore destro della schermata.



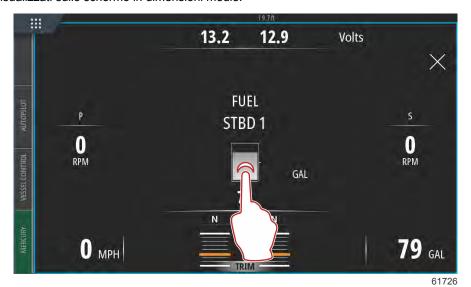
61534

Ingrandimento delle schermate di dati

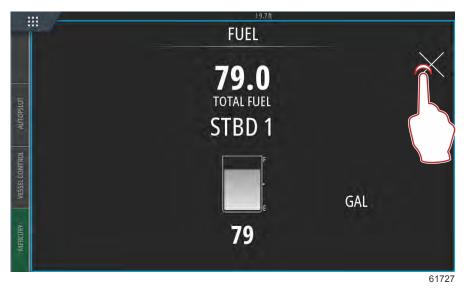
Per ingrandire uno dei campi di dati nella schermata principale di VesselView è sufficiente selezionare tale campo.



I dati verranno visualizzati sullo schermo in dimensioni medie.



Se il campo di informazioni sui dati viene selezionato di nuovo, tali dati verranno visualizzati a schermo intero. Questa funzionalità si rivela utile per guardare lo schermo da una distanza superiore, per esempio se si naviga governando l'imbarcazione dalla posizione della leva di comando ausiliaria. Per tornare alla schermata di navigazione principale di VesselView è sufficiente selezionare la X.



Barra degli strumenti

Per attivare la barra degli strumenti, scorrere rapidamente un dito dall'alto dello schermo di visualizzazione fino alla parte superiore dell'area della schermata. Verrà visualizzata la finestra System Controls (Controlli di sistema). Selezionare la sezione della barra degli strumenti per attivare la barra.



61482

La barra degli strumenti si trova sul lato destro del display. La barra degli strumenti contiene dati testuali e numerici in diversi riquadri. L'operatore può cambiare ciascuno di questi riquadri nella barra degli strumenti. Ci sono anche opzioni sullo stile di navigazione che popolano i riquadri dei dati con informazioni utili relative al tipo di navigazione.

È possibile configurare la barra degli strumenti per visualizzare una o due barre. Specificando la visualizzazione di due barre è possibile impostarla per alternare automaticamente le barre selezionando la casella **Animate (Animazione)**. È possibile inoltre selezionare la durata di visualizzazione dei dati della barra.



Utilizzare il menu per selezionare un'attività predefinita per una o per entrambe le barre. Dopo aver selezionato una barra delle attività, nella barra sono visualizzati gli strumenti predefiniti.

NOTA: Quest'operazione chiude la barra degli strumenti per la pagina corrente.

Attivazione/disattivazione della barra degli strumenti.

- 1. Attivare la barra degli strumenti selezionandola.
- 2. Selezionare il pulsante **MENU** per aprire il menu.
- 3. Selezionare Bar 1 o Bar 2 (barra 1 o barra 2) e poi una barra di attività predefinita.

Modificare il contenuto della barra degli strumenti

- 1. Attivare la barra degli strumenti selezionandola.
- 2. Selezionare il pulsante **MENU** per aprire il menu.
- 3. Selezionare Edit (Modifica) per modificare uno strumento seguito dallo strumento che si desidera modificare.
- Selezionare il contenuto che si desidera visualizzare dalla finestra di dialogo Choose Data (Selezione dati).

5. Selezionare Menu e poi Finish editing (Concludi modifica) per salvare le modifiche.

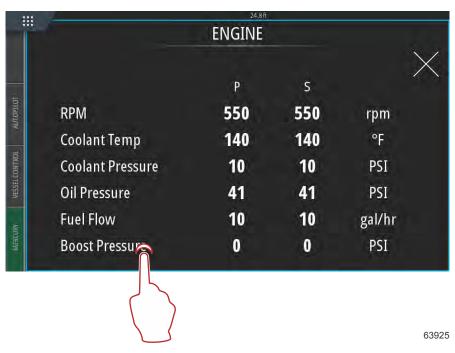
Selezione dei dati del motore

VesselView è dotato di una funzione di selezione dei dati del motore accessibile toccando e mantenendo premuto il logo M Mercury al centro della schermata.

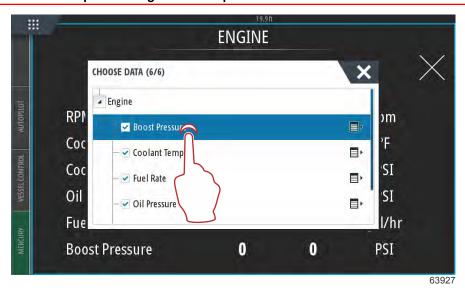


Posizione logo M

VesselView visualizza una schermata con tutti i parametri del motore selezionati correntemente o attivi sul display. Toccando e mantenendo premuta una riga qualsiasi dei dati del motore visualizzati, si apre il menu del file con gli elementi dei dati motore disponibili. L'operatore può attivare o disattivare i dati selezionando l'immissione. Una casella selezionata indica che i dati saranno visualizzati mentre una casella non selezionata elimina i dati dalla visualizzazione di VesselView.

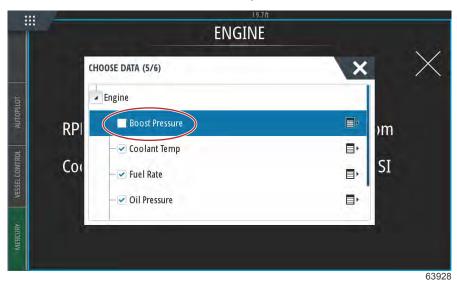


Selezione di un elemento dei dati del motore



Toccare per attivare o disattivare un elemento

In base alla configurazione scelta per l'imbarcazione, secondo quanto impostato durante la procedura di impostazione guidata, alcuni elementi potrebbero non visualizzare dati effettivi perché il motore non utilizza né trasmette quei dati. Ad esempio: un motore diesel entro-bordo trasmetterà la pressione di sovralimentazione del turbocompressore al contrario di un motore MerCruiser benzina che non contiene alcun turbocompressore.



Gli elementi non selezionati non visualizzeranno dati

3

Sezione 3 - Caratteristiche e funzionamento

Indice

Manutenzione programmata del motore	Sovrapposizione delle curve dei profili di assetto principali53
	principali 53
Modalità Smart Tow (Traino intelligente)	principali
Smart Tow	Skyhook 53
Caratteristiche	Descrizione generale53
Disattivazione di Smart Tow	VesselView e il joystick Design 2 54
Modalità Cruise Control (velocità di crociera)	Funzioni54
Cruise Control (Comando velocità di crociera)43	SkyHook 54
Attivazione della modalità del comando velocità di	Rotta 55
crociera	Attivazione della modalità di Rotta automatica
Modalità di controllo Troll (pesca alla traina)	55
Comando per pesca alla traina	Percorso 56
Assetto attivo	Funzioni avanzate SkyHook a supporto dei dispositivi
hardware49	VesselView59
Introduzione ad Active Trim49	Funzioni avanzate59
Funzionamento 50	Heading Adjust (Regolazione della rotta) 59
GPS50	BowHook 60
Navigazione su fondali bassi 50	DriftHook60
Posizione del carrello e Active Trim 50	Acquisto delle funzioni avanzate di SkyHook 60
Impostazione e configurazione50	Heading Adjust (Regolazione della rotta) 60
Note per la configurazione 50	DriftHook61
Procedura di configurazione 51	BowHook 62
Panoramica profili assetto	

Manutenzione

Manutenzione programmata del motore

Se durante la scansione di un sistema viene rilevato un promemoria di manutenzione, la scheda Mercury nell'angolo inferiore sinistro viene visualizzata in blu. Controllare l'olio motore a intervalli regolari, possibilmente prima di ogni utilizzo.

Quando l'intervallo di manutenzione programmato è definitivamente scaduto, dopo la scansione al momento dell'avvio viene visualizzata una finestra a comparsa con l'indicazione dell'intervento di manutenzione necessario. È possibile chiudere tale finestra ma il promemoria verrà visualizzato ogni volta che si attiva l'alimentazione dell'imbarcazione. La conferma del promemoria di manutenzione azzera l'intervallo di manutenzione in VesselView. Per accedere alle informazioni specifiche sull'intervento di manutenzione programmato, visualizzare il messaggio descrittivo associato come descritto di seguito. È possibile visualizzare la barra di manutenzione in qualsiasi momento per controllare le scadenze degli intervalli di manutenzione e programmare con maggiore comodità gli appuntamenti dal concessionario, se la manutenzione non viene eseguita dal proprietario.

Selezionare la scheda Mercury sull'angolo sinistro inferiore dello schermo.



Selezionare l'opzione MORE (Altro).



Per visualizzare il tempo rimanente prima della manutenzione programmata, selezionare l'opzione **MAINTENANCE LIFE** (durata manutenzione). All'aumentare della barra di avanzamento blu, è necessario un intervento di manutenzione programmata ravvicinato.



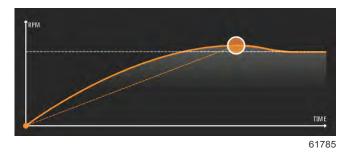
Durata manutenzione

Modalità Smart Tow (Traino intelligente)

Smart Tow

Smart Tow è un programma che consente di gestire con facilità l'accelerazione e la velocità dell'imbarcazione durante attività quali lo sci d'acqua o il traino di dispositivi gonfiabili o qualsiasi altro tipo di attrezzatura per gli sport d'acqua. Smart Tow elimina il margine di approssimazione e il rischio di eccedere in situazioni come accelerazione da fermo, distanza, decelerazione e velocità costante. È sufficiente selezionare e attivare un profilo e portare la manopola di comando a regime massimo: Smart Tow farà il resto.

La schermata Smart Tow consente di selezionare, regolare e modificare le impostazioni delle funzionalità di Smart Tow. Il puntino del grafico di lancio è animato quando Smart Tow è attivo ed esegue una sequenza di lancio. Il puntino si sposta lungo il percorso di lancio per indicare quale parte della sequenza di lancio viene eseguita.



Se sull'imbarcazione non è installato un GPS, Smart Tow è basato sul regime del motore ed è collegato alla rete CAN. Se sull'imbarcazione è presente un GPS, per le opzioni di controllo di Smart Tow è possibile scegliere i valori di ottimizzazione della velocità oppure quelli del regime del motore. È inoltre possibile creare profili di lancio personalizzati.

Caratteristiche

L'area dei dati selezionati dall'utente e la parte inferiore della schermata consentono di regolare le impostazioni di Smart Tow. Toccare o scorrere con un dito per passare da un campo di selezione a un altro. La sezione inferiore consente di attivare o disattivare Smart Tow, salvare o uscire. Per utilizzare le voci nella parte inferiore dell'area dei dati è necessario toccare la selezione oppure utilizzare la manopola per evidenziare e selezionare.

Smart Tow offre cinque profili di lancio preimpostati in fabbrica e la possibilità di creare nuovi profili di lancio personalizzati. I profili personalizzati sono utili in presenza di persone con livello di esperienza con le attrezzature sportive acquatiche diverso. È possibile creare profili di lancio più aggressivi per gli sciatori d'acqua esperti e profili meno progressivi per bambini o per il traino di gonfiabili.



63947



 Selezioni dei profili di accelerazione

Ciascun profilo comprende cinque campi di selezione. Per modificare le selezioni di un profilo utilizzare la manopola o toccare i campi.

- Regime e velocità. Per regolare il regime o la velocità, selezionare la relativa area dei dati della schermata.
- Il valore Ramp (Reattività) indica il tempo necessario affinché l'imbarcazione raggiunga il valore impostato.
- Il valore Overshoot (Superamento) è la percentuale di sforamento rispetto al valore impostato che l'imbarcazione raggiungerà.

Il valore Time (Tempo) indica per quanto tempo l'imbarcazione resterà a una velocità superiore a quella selezionata.



61787

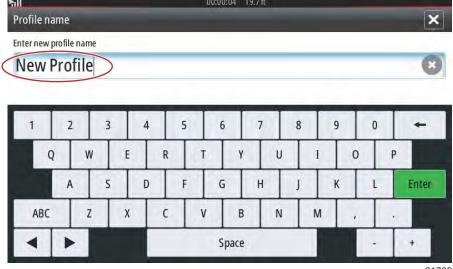
Cinque campi di selezione per creare un profilo

Per creare un nuovo profilo, selezionare Add profile (Aggiungi profilo).



61788

Assegnare un nome al nuovo profilo di lancio utilizzando la tastiera su schermo.



61789

La schermata New Profile (Nuovo profilo) consente di modificare ciascuno dei cinque campi di selezione. Dopo avere modificato tutti i valori, selezionare il pulsante Use (Usa) per utilizzare il nuovo profilo di lancio Smart Tow.





Tasto Use (Utilizzo)

Per attivare un profilo di lancio Smart Tow: selezionare l'opzione Enable (Attiva) e portare le leve dell'acceleratore in marcia avanti a regime massimo. Smart Tow si occuperà di tutte le operazioni successive.



Disattivazione di Smart Tow

Per uscire da Smart Tow deve essere selezionata l'opzione Disable (Disattiva). Il controllo dell'acceleratore verrà automaticamente trasferito di nuovo all'operatore. Quando Smart Tow è attivo, se la leva dell'acceleratore viene portata in qualsiasi punto al di sotto della velocità impostata, la velocità dell'imbarcazione si ridurrà; la velocità massima dell'imbarcazione, tuttavia, non supererà la velocità impostata.



Modalità Cruise Control (velocità di crociera)

Cruise Control (Comando velocità di crociera)

La funzionalità della velocità di crociera consente di selezionare un punto di regolazione e di regolare il valore in modo che l'imbarcazione mantenga una velocità o un regime del motore specifico.

- La velocità di crociera è basata sul regime, a meno che l'imbarcazione non sia dotata di un GPS Mercury Marine incorporato nella rete CAN.
- Se l'imbarcazione è dotata di un GPS Mercury Marine, l'impostazione predefinita è la velocità dell'imbarcazione.
- È possibile selezionare punti di regolazione del regime oppure punti di regolazione basati sulla velocità. Il tipo di opzione della velocità di crociera può essere modificato nel menu Settings (Impostazioni).

NOTA: per disattivare il comando velocità di crociera è sufficiente portare le leve del telecomando in folle.

Attivazione della modalità del comando velocità di crociera

Per attivare l'opzione del pilota automatico della modalità velocità di crociera, selezionare la scheda Vessel Control (Controllo imbarcazione) sul lato sinistro della schermata.



Selezionare la sezione Cruise Control (Comando velocità di crociera) nella barra Vessel Control (Controllo imbarcazione).

Selezionare le frecce su o giù per impostare la velocità di interesse.





Una volta impostata la velocità di crociera di interesse, selezionare la sezione Enable (Attiva) nella barra di velocità di crociera. Portare le manopole del telecomando in posizione di marcia avanti a regime massimo. La velocità dell'imbarcazione aumenterà automaticamente fino al punto di regolazione selezionato.



Quando il comando velocità di crociera è attivo, la scheda Vessel Control (Controllo imbarcazione) sarà di colore arancione per segnalare che l'imbarcazione è in modalità di comando a pilota automatico.



Per disattivare la modalità del comando velocità di crociera, portare le manopole del telecomando in posizione di folle o selezionare la sezione Disable (Disattiva) nella parte inferiore della barra Cruise Control (Comando velocità di crociera). Per accedere alla sezione Disable (Disattiva), selezionare la scheda Vessel Control (Controllo imbarcazione) sul lato sinistro della schermata per visualizzare la barra Cruise Control (Comando velocità di crociera) e l'opzione Disable (Disattiva).

Modalità di controllo Troll (pesca alla traina)

Comando per pesca alla traina

L'intervallo del numero di giri Troll dipende dalla configurazione scelta, ma il massimo numero di giri per ogni motore o per i fuori bordo è 1.000 giri/min.

Per attivare il comando per pesca alla traina, selezionare la scheda Vessel Control (Controllo imbarcazione) sul lato sinistro della schermata.

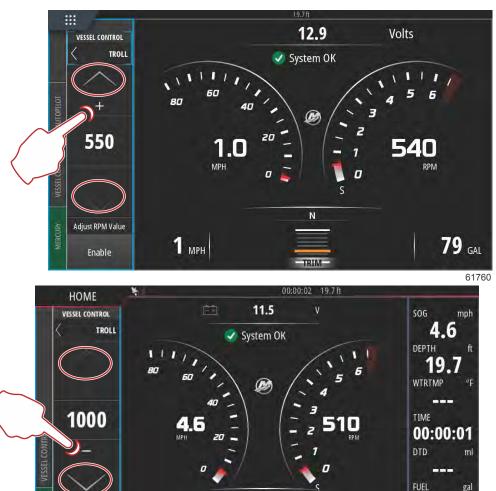
Selezionare il riquadro Troll Control (Controllo pesca alla traina) nella barra Vessel Control (Controllo imbarcazione).



La marcia deve essere innestata e l'acceleratore deve essere in posizione di regime minimo. In caso contrario, vengono visualizzati un'icona di avvertenza e un messaggio che descrive come predisporre l'imbarcazione per il comando per pesca alla traina.



Una volta che marcia e acceleratore sono stati impostati correttamente, nella barra Vessel Control (Controllo imbarcazione) verranno visualizzate le opzioni del comando per pesca alla traina. Le frecce di aumento e diminuzione sono disabilitate se è stato selezionato il valore massimo o minimo del regime. Per regolare il valore del regime, selezionare le icone + (segno più) o – (segno meno) sulla schermata.



TRIM

Adjust RPM Value

Enable

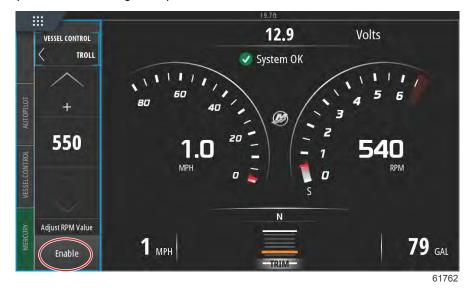
0.0

61761

VSUPPLY

98

Una volta impostato il valore di regime di interesse, selezionare la sezione Enable (Attiva) per attivare il comando per pesca alla traina e portare i motori al regime impostato.



La sezione Enable (Attiva) diventerà arancione e verrà visualizzato il testo Disable (Disattiva). Anche la scheda Vessel Control (Controllo imbarcazione) diventerà arancione e verrà visualizzato un simbolo di avvertenza accompagnato dal testo Troll Active (Pesca alla traina attiva).



Mentre il comando per pesca alla traina è attivo la barra Vessel Control (Controllo imbarcazione) può essere ridotta a icona senza influire sul funzionamento del pilota automatico del comando per pesca alla traina. Per ridurre a icona la barra, selezionare la freccia nell'angolo superiore sinistro della barra Vessel Control (Controllo imbarcazione).



La schermata principale torna alle dimensioni normali e la scheda Troll Active (Pesca alla traina attiva) viene visualizzata in arancione sul lato sinistro della schermata.



Per disattivare il comando per pesca alla traina, selezionare la scheda Troll Active (Pesca alla traina attiva) per visualizzare la barra delle opzioni del comando per pesca alla traina. Selezionare Disable (Disattiva) per disattivare il comando per pesca alla traina.

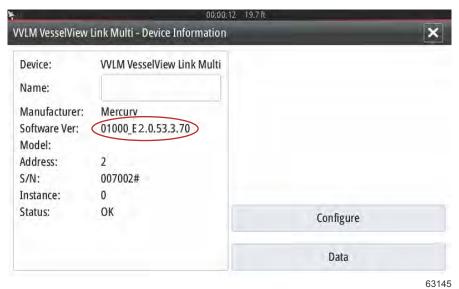


Assetto attivo

hardware

Perché l'assetto attivo possa funzionare su VesselView, la versione del software VesselView Link deve essere 2 o superiore. Vedere la **Sezione 6 – Come aggiornare il software del modulo VesselView Link**.

Perché l'assetto attivo funzioni può essere necessario altro hardware per l'imbarcazione. Per informazioni sull'hardware richiesto rivolgersi al concessionario autorizzato Mercury Marine.



Posizione della versione del software VesselView Link

Introduzione ad Active Trim

Active Trim è un sistema di assetto automatico basato su GPS brevettato da Mercury Marine. Questo sistema intuitivo non richiede l'intervento dell'operatore e regola costantemente l'assetto del motore o della trasmissione sulle variazioni nelle condizioni di funzionamento per migliorare le prestazioni, ottimizzare i consumi di combustibile e agevolare le operazioni. Reagisce con precisione alle manovre dell'imbarcazione per offrire una navigazione ancora più piacevole. Per sfruttare tutte le potenzialità di Active Trim non è richiesta alcuna conoscenza su come regolare l'assetto del motore o della trasmissione.

- · Quando l'imbarcazione accelera, l'assetto del motore o della trasmissione vira verso l'esterno.
- Quando l'imbarcazione decelera, ad esempio durante una virata, l'assetto del motore o della trasmissione vira verso l'interno
- Active Trim può essere bypassato in ogni momento utilizzando i normali pulsanti di assetto manuale.

 Active Trim consente a chi conduce l'imbarcazione di compensare le modifiche al carico, le preferenze del guidatore e le condizioni ambientali mantenendo un totale controllo automatico.

Funzionamento

Il sistema Active Trim ha quattro modalità di funzionamento:



1. Idle speeds (Regimi minimi)

Mantiene la posizione di assetto corrente.



Accelerazione (improvvisa)

Porta il motore o la trasmissione verso il basso per ridurre al minimo il sollevamento della prua e migliorare il tempo di planata.



3. Planing speeds (velocità di planata)

Regola progressivamente l'assetto del motore o della trasmissione sulla base della velocità GPS per mantenere l'assetto di marcia più efficiente.



4. Bypass

Quando l'operatore dell'imbarcazione usa l'assetto manuale, il sistema Active Trim viene bypassato immediatamente, lasciando il comando totale all'operatore.

All'avviamento dell'imbarcazione, Active Trim riprende lo stato di funzionamento (acceso/spento) in cui si trovava al precedente spegnimento. Per esempio, se allo spegnimento dell'imbarcazione Active Trim era acceso, all'avviamento successivo sarà acceso.

GPS

L'assetto attivo utilizza un segnale GPS per determinare la velocità dell'imbarcazione. Il sistema di assetto attivo non controlla automaticamente l'assetto finché il modulo GPS non ha acquisito un segnale.

Navigazione su fondali bassi

Active Trim non può rilevare la profondità dell'acqua e non solleverà l'assetto automaticamente in acque basse. L'operatore dell'imbarcazione dovrà bypassare Active Trim regolando l'assetto del motore o della trasmissione manualmente o premendo il pulsante OFF (Spento).

Posizione del carrello e Active Trim



Impostare il motore o la trasmissione in posizione di traina (oltre il 50% dell'intervallo di assetto adattato) impedisce l'attivazione dell'assetto attivo. Quando l'assetto del motore o della trasmissione supera il suo intervallo nominale, per navigare in acque basse, varare l'imbarcazione da un carrello, o caricare l'imbarcazione su un carrello ad esempio, è necessario regolare manualmente l'assetto basso prima che la funzione di assetto attivo sia operativa. Questa funzione di sicurezza serve ad impedire che il motore o la trasmissione inseriscano automaticamente l'assetto basso e urtino qualcosa.

Impostazione e configurazione

Note per la configurazione

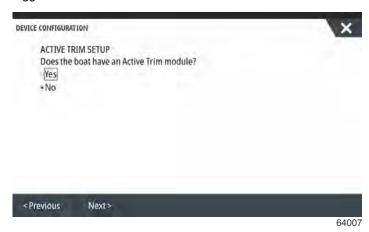
IMPORTANTE: Configurare sempre Active Trim con un profilo principale che consenta all'operatore di selezionare un profilo regolabile con assetto in dentro aggiuntivo, il che significa evitare di selezionare un profilo principale che in normali condizioni operative risulti in un profilo di assetto 1 regolabile. Ciò garantisce che l'operatore possa sempre abbassare la prua per correggere l'impennamento senza dover regolare manualmente l'assetto del motore o della trasmissione.

Procedura di configurazione



La configurazione dell'assetto attivo avviene nella procedura di impostazione guidata. Per accedere direttamente all'impostazione dell'assetto attivo selezionare le voci del menu: **Settings (Impostazioni)>Mercury>Engines (Motori)>ActiveTrim (Assetto attivo)** e seguire le istruzioni sullo schermo.

La procedura guidata assiste l'operatore nell'impostazione e nella configurazione dell'assetto attivo. Seguire le istruzioni sullo schermo per ogni passaggio.

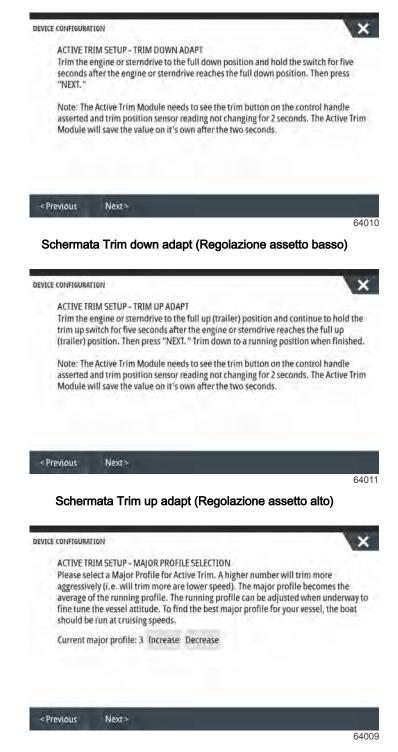


Selezionare la funzione di assetto attivo

VesselView cerca la rete per il modulo di controllo dell'imbarcazione. Se il software del modulo di controllo dell'imbarcazione non è aggiornato, o non è rilevabile in rete, l'impostazione dell'assetto attivo non consente all'operatore di proseguire.



Schermata di attivazione Active Trim (Assetto attivo)



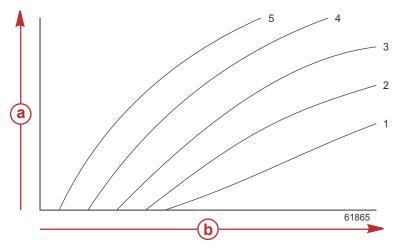
Schermata di selezione del profilo principale

Panoramica profili assetto

Curve del profilo di assetto principale

Il sistema Active Trim può essere configurato su ciascuno dei cinque profili di assetto unici principali. La seguente illustrazione mostra in che modo la curva dell'angolo di assetto rispetto a quella della velocità dell'imbarcazione differisce per ciascuno dei cinque profili principali.

Per accedere direttamente all'impostazione del profilo dell'assetto attivo selezionare le voci del menu: **Settings** (Impostazioni)>Mercury>Engines (Motori)>ActiveTrim (Assetto attivo). In questo caso l'unità torna alla procedura di impostazione guidata e consente di modificare i profili.



Curve dei profili di assetto principali esemplificative; le curve variano

- a Angolo di assetto
- b Velocità dell'imbarcazione

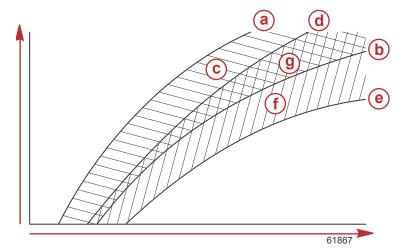
Configurare il sistema Active Trim con il profilo di assetto principale più appropriato per una combinazione individuale di imbarcazione e gruppo motore in normali condizioni operative.

Ciascuna curva di profilo principale illustrata nell'esempio precedente rappresenta l'impostazione intermedia predefinita (profilo di assetto 3 regolabile) di un intervallo più ampio di profili di assetto regolabili. Ciascun profilo di assetto principale ha un intervallo di cinque profili di assetto regolabili, per consentire all'operatore di regolare con precisione la curva di assetto durante il funzionamento dell'imbarcazione, per compensare le differenze nelle condizioni ambientali o nel carico dell'imbarcazione.

Il limite superiore di un profilo di assetto principale selezionato è uguale al profilo di assetto regolabile dall'utente 5. Il limite inferiore è uguale al profilo dell'assetto regolabile dall'utente 1.

Sovrapposizione delle curve dei profili di assetto principali

Gli intervalli dei cinque profili di assetto principali si sovrappongono l'un l'altro. Il posizionamento degli intervalli della curva di assetto per i profili principali 3 e 4 (primo grafico) in un grafico unico mostra una sostanziale sovrapposizione. Il limite superiore per il profilo principale 3 è superiore al limite inferiore del profilo principale 4 e produce una porzione degli intervalli della curva di assetto condivisi da entrambi i profili. In pratica, ciò significa che lievi variazioni nelle condizioni in cui il sistema viene configurato non si traducono in grandi variazioni nelle prestazioni del sistema.



Sovrapposizione dei profili di assetto principali esemplificative; le sovrapposizioni variano

- a Limite superiore del profilo principale 4
- **b** Limite inferiore del profilo principale 4
- Questa area (c) più (g) è uguale alla gamma intera del profilo principale 4
- **d** Limite superiore del profilo principale 3
- e Limite inferiore del profilo principale 3
- f Questa area (f) più (g) è uguale alla gamma intera del profilo principale 3
- g Sovrapposizione dell'intervallo dei profili principali 4 e 3

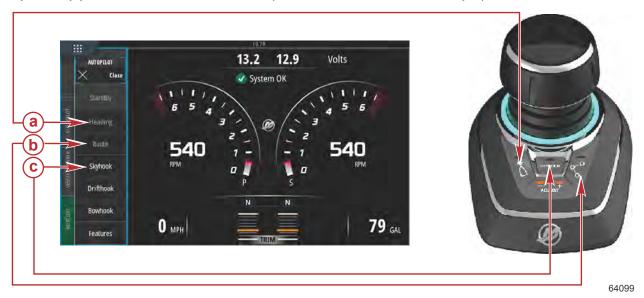
Skyhook

Descrizione generale

SkyHook è una funzione del controllo joystick. SkyHook mantiene l'imbarcazione in una posizione GPS specifica in acqua. SkyHook imposta i motori e le trasmissioni a diverse direzioni e velocità per compensare gli effetti del vento e della corrente sull'imbarcazione. Questa funzione risulta particolarmente utile quando si aspetta l'apertura di un ponte o in presenza di traffico. Quando attivata, la funzione SkyHook assume il controllo e mantiene la posizione dell'imbarcazione.

VesselView e il joystick Design 2

Le schede delle funzioni sul display VesselView e i tasti sul joystick Design 2 sono progettati per attivare tutti i cambi di rotta, i cambi di percorso nonché tutte le funzioni SkyHook. Ad esempio, (a) è possibile attivare la rotta utilizzando il joystick e VesselView è utilizzabile per fare regolazioni utilizzando le schede sulle schermate nel menu pilota automatico SkyHook. Il joystick o VesselView sono utilizzabili per mettere una funzione in stand-by o per disattivare la funzione.



- a Funzione Heading (Rotta)
- **b** Funzione (Route) Percorso
- c Funzione SkyHook

Funzioni

SkyHook

Selezionando SkyHook si apre una finestra di avviso che richiede all'operatore di assicurarsi che non ci siano nuotatori nelle vicinanze dell'imbarcazione. Per confermare questo messaggio, selezionare **Continua (Continua)**.

SkyHook non si attiva se il joystick e le leve di comando non si trovano in folle.

Prima di attivare SkyHook, l'operatore deve:

- Informare i passeggeri sulla modalità di funzionamento di SkyHook e avvisarli di non entrare in acqua, di non sostare sulla plancetta poppiera e sulla scaletta di imbarco di essere preparati a eventuali cambiamenti improvvisi della posizione dell'imbarcazione.
- 2. Informare i passeggeri in merito a eventuali sistemi di allarme acustici o visivi installati sull'imbarcazione e alle circostanze in cui potrebbero attivarsi.
- 3. Verificare che nessuno si trovi nella parte posteriore dell'imbarcazione o in acqua in prossimità dell'imbarcazione.

Dopo l'attivazione di SkyHook, l'operatore deve:

- 1. Rimanere al timone e prestare estrema attenzione a quanto succede nelle vicinanze.
- 2. Disattivare la modalità SkyHook se qualcuno entra in acqua o si avvicina all'imbarcazione dall'acqua.

▲ AVVERTENZA

Un'elica in rotazione, un'imbarcazione in movimento o un'attrezzatura collegata a un'imbarcazione in movimento possono provocare gravi infortuni alle persone che si trovano in acqua. Quando la modalità Skyhook è attiva, le eliche ruotano e l'imbarcazione si sposta per mantenere la posizione. Spegnere immediatamente i motori se vengono avvistate persone in acqua nelle vicinanze dell'imbarcazione.



Avviso di attivazione SkyHook



SkyHook attivo

SkyHook rimane attivo finché l'operatore disattiva la funzione. È possibile ridurre a icona il pannello dei dati SkyHook anche se SkyHook è ancora attivo. Sullo schermo rimane attivo un messaggio di testo per avvisare l'operatore.



Pannello dei dati ridotto a icona, SkyHook attivo

Rotta

La modalità di rotta automatica consente di mantenere automaticamente una rotta della bussola durante la navigazione.

Attivazione della modalità di Rotta automatica

1. Verificare che la chiavetta di avviamento del motore di tribordo sia in posizione di marcia.

2. Innestare la marcia avanti per almeno uno dei motori accesi.

NOTA: la modalità di rotta automatica non funziona se le leve del telecomando elettronico sono in posizione di folle o retromarcia.

- 3. Virare e portare l'imbarcazione sulla rotta desiderata.
- 4. Attivazione della rotta.
- 5. Le regolazioni della rotta possono essere eseguite sulla schermata a incrementi di 1° e 10°.



- a La rotta corrente dell'imbarcazione
- **b** La rotta desiderata
- c Variazione di 1° della rotta verso babordo
- d Variazione di 1° della rotta verso tribordo
- e Variazione di 10° della rotta verso babordo
- f Variazione di 10° della rotta verso tribordo

Percorso

▲ AVVERTENZA

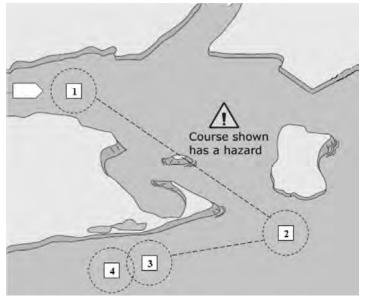
Pericolo di infortuni gravi o mortali. Una disattenzione durante l'utilizzo dell'imbarcazione può provocare la collisione con altri natanti, ostacoli, bagnanti o con il fondale. La navigazione tramite pilota automatico segue una rotta predefinita e non è in grado di reagire automaticamente a pericoli in prossimità dell'imbarcazione. L'operatore deve rimanere al timone ed essere pronto a evitare situazioni di rischio e ad avvisare i passeggeri del cambio di rotta.

La modalità di tracciato consente all'imbarcazione di navigare automaticamente fino a una destinazione specifica o a una sequenza di punti di destinazione, denominata rotta di destinazione. Questa funzione è adatta all'uso in acque aperte, prive di ostacoli sopra e sotto la linea di galleggiamento.

Esempio basato sulla rotta mostrata nell'illustrazione che segue:

- I punti di destinazione sono mostrati nelle celle numerate con la destinazione indicata da un cerchio (un cerchio tratteggiato intorno alla cella numerata).
- Tra le destinazioni 1 e 2 è presente un pericolo. Se tali punti di destinazione vengono utilizzati per tracciare la rotta, il
 pilota automatico tenterà di condurre l'imbarcazione attraverso il pericolo. È responsabilità del comandante selezionare
 punti di destinazione che consentano di evitare tutti i pericoli.
- La destinazione 4 risulta troppo vicina alla 3 per essere impiegata nella stessa rotta. I punti di destinazione devono trovarsi ad una distanza tra loro tale da impedire l'intersezione tra i cerchi di destinazione.

Viene generata una rotta, che comprende i punti di destinazione 1, 2 e 3, rappresentata da una linea retta tratteggiata. Il sistema di pilota automatico tenta di seguire questa rotta. È responsabilità del comandante accertarsi che la rotta non comporti pericoli e prestare attenzione durante la navigazione.



45127

Esempio di rotta

Quando la modalità di tracciato è attivata e l'imbarcazione inizia la navigazione:

- L'operatore deve restare sempre al timone. La funzione non è stata concepita per consentire la navigazione senza operatore.
- Non utilizzare la modalità di tracciato come unica fonte di navigazione.

IMPORTANTE: La modalità di tracciato può essere utilizzata esclusivamente con plotter cartografici approvati da Mercury Marine.

Il raggio della zona di arrivo deve essere impostato su 0,05 miglia nautiche o meno. Per maggiori informazioni consultare il manuale dell'utente del plotter cartografico.

L'accuratezza della funzione può essere influenzata dalle condizioni ambientali e dall'uso non corretto. Quando si usano le funzioni di tracciato fino a destinazione e sequenza di punti di destinazione fare riferimento alle seguenti informazioni.

Dati dei punti di destinazione – Impostazioni della distanza		
Tra punti di destinazione	Superiore a 1,0 miglio nautico (1.15 miglio)	
Allarmi di arrivo	Non inferiore a 0,1 miglio nautico (0.12 miglio)	

IMPORTANTE: La Modalità di tracciato provoca una virata automatica dell'imbarcazione all'arrivo a una destinazione marcata dal plotter.

Per attivare la modalità di tracciato:

- 1. Accendere il plotter cartografico e selezionare una rotta di destinazione da tracciare.
- 2. Portare almeno una leva del telecomando elettronico in posizione di marcia avanti. La modalità di tracciato non funziona se entrambe le leve sono in posizione di folle o di retromarcia.
- Compiere una virata manuale in direzione della prima destinazione e tenere l'imbarcazione stabile a una velocità operativa di sicurezza.

A ATTENZIONE

Le virate impreviste ad alte velocità possono causare lesioni. L'attivazione della funzione di tracciato fino a destinazione o di sequenza di punti di destinazione durante una planata può provocare brusche virate dell'imbarcazione. Prima di attivare queste funzioni di pilota automatico, confermare la direzione del punto di destinazione successivo. Durante la navigazione in modalità di sequenza di punti di destinazione, tenersi pronti ad agire come necessario quando si raggiunge un punto di destinazione.

- 4. Visualizzare la scheda del percorso sulla schermata.
 - VesselView emette un singolo beep per informare l'operatore che la modalità Route (Percorso) è attiva.
 NOTA: Se la modalità percorso non si attiva, l'avvisatore acustico emette un doppio segnale acustico.
 - Il pilota automatico traccia il percorso fino alla prima destinazione sulla rotta del plotter cartografico.
- 5. VesselView emette un beep in tutti i punti intermedi.

- 6. Se l'imbarcazione si trova in una zona di arrivo a destinazione impostata dal plotter cartografico, la modalità di tracciato notifica al pilota automatico che è possibile procedere fino alla destinazione successiva. La modalità di sequenza di punti di destinazione fornisce una conferma della destinazione e il pilota automatico emette un segnale acustico quando la zona è stata raggiunta.
- 7. Se l'imbarcazione non si trova in una zona di arrivo a destinazione impostata in precedenza, la modalità percorso inizia a tracciare automaticamente la sequenza di destinazioni sulla rotta. Confermare di aver compreso le informazioni presentate nella finestra di pop-up di avviso.



Schermata di avviso di modifica rotta

8. Prestare la massima attenzione. In questa modalità l'imbarcazione compie virate automaticamente. L'operatore deve sapere se è possibile eseguire una virata in sicurezza quando l'imbarcazione entra in una zona di arrivo a destinazione. Avvisare i passeggeri di tenersi pronti a una virata automatica dell'imbarcazione.









Funzioni avanzate SkyHook a supporto dei dispositivi VesselView

Le funzioni avanzate di SkyHook saranno disponibili per l'acquisto in formato scaricabile (DLC) dal negozio GoFree a partire dalla fine di maggio del 2017. Queste funzioni richiedono l'ultimo sistema joystick di Mercury e inizialmente, VesselView 703. I clienti potranno acquistare le funzioni avanzate di SkyHook per VesselView 502, VesselView 702 e i display compatibili Lowrance e Simrad dopo un aggiornamento software alla fine del 2017. Le centraline elettroniche sul sistema joystick possono richiedere l'aggiornamento del firmware da parte del concessionario certificato Mercury per utilizzare queste funzioni avanzate. È possibile acquistare le funzioni avanzate all'indirizzo: https://gofreemarine.com/products/mercury/.



Joystick Design 2 Mercury

Funzioni avanzate

Le funzioni avanzate SkyHook sono disponibili solo su imbarcazioni equipaggiate con joystick compatibile Mercury. Sempre in SkyHook, è possibile utilizzare le seguenti funzioni per migliorare il controllo di posizionamento dell'imbarcazione.

Heading Adjust (Regolazione della rotta)

La funzione di regolazione della rotta consente agli operatori joystick di regolare la rotta bloccata a incrementi di 1° e 10° con SkyHook attivo, per rendere il controllo dell'imbarcazione ancora più preciso.

BowHook

È possibile utilizzare BowHook per sbloccare la rotta e mantenere la posizione consentendo all'imbarcazione di navigare in qualunque direzione determinata da venti e correnti. Questa funzione è utile quando non è necessario bloccare la rotta.

DriftHook

DriftHook consente all'operatore di mantenere una rotta e sbloccare la posizione dell'imbarcazione lasciando che i venti e le correnti spostino l'imbarcazione. È possibile eseguire regolazione di 1° e 10° in deriva con la funzione di Heading Adjust (Regolazione rotta) attivata.

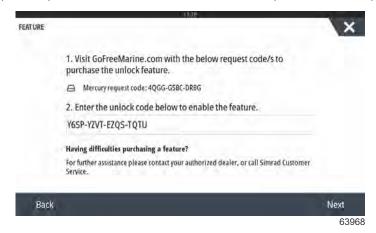
Le funzioni avanzate di SkyHook, Heading (Rotta) e Route (Percorso) funzionano come le corrispettive indipendenti del pilota automatico. L'unica differenza è data dalla possibilità di accedere a queste funzioni in modalità SkyHook. In Heading Adjust (Regolazione rotta), anche le variazioni di direzione dell'imbarcazione possono essere impostate a incrementi di 1 e 10 gradi. In Route (Percorso), è possibile apportare modifiche ai punti intermedi e alle destinazioni.

Acquisto delle funzioni avanzate di SkyHook

È possibile acquistare le funzioni avanzate all'indirizzo: https://gofreemarine.com/products/mercury/. Seguire le istruzioni sul sito Web durante il processo di acquisto.



Dopo aver verificato l'acquisto, l'operatore riceve un codice di attivazione. È possibile inserire questo codice in VesselView.



Schermata di accesso codice di sblocco

Heading Adjust (Regolazione della rotta)

La funzione di regolazione della rotta consente agli operatori joystick di regolare la rotta bloccata a incrementi di 1° e 10° con SkyHook attivo, per rendere il controllo dell'imbarcazione ancora più preciso.

Selezionare l'opzione Heading Adjust (Regolazione della rotta) dalla scheda del menu.



SkyHook attivo con Heading Adjust (Regolazione della rotta)

Con la scheda Heading Adjust (Regolazione della rotta) nella schermata, cambiare la rotta a incrementi di 1° o 10°.



- a Rotta corrente dell'imbarcazione
- **b** Nuova rotta desiderata dell'imbarcazione
- c Variazione di 1° della rotta verso babordo
- d Variazione di 1° della rotta verso tribordo
- Variazione di 10° della rotta verso babordo
- f Variazione di 10° della rotta verso tribordo

DriftHook

Mantiene la rotta dell'imbarcazione e sblocca la posizione dell'imbarcazione lasciando che i venti e le correnti spostino l'imbarcazione. È possibile eseguire regolazione a incrementi di 1° e 10° in deriva con la funzione di regolazione rotta. Selezionare l'opzione DriftHook dalla scheda del menu.

Si apre una finestra di avviso, che segnala ai nuotatori di liberare l'area dell'imbarcazione per evitare danni dovuti all'elica. DriftHook si attiva solo dopo che l'operatore ha confermato la visualizzazione di questo avviso ed ha selezionato Continue (Continua).

A AVVERTENZA

Un'elica in rotazione, un'imbarcazione in movimento o un'attrezzatura collegata a un'imbarcazione in movimento possono provocare gravi infortuni alle persone che si trovano in acqua. Quando la modalità Skyhook è attiva, le eliche ruotano e l'imbarcazione si sposta per mantenere la posizione. Spegnere immediatamente i motori se vengono avvistate persone in acqua nelle vicinanze dell'imbarcazione.



Avviso di pericolo dovuto all'elica



SkyHook attivo con DriftHook inserito

BowHook

È possibile sbloccare la rotta dell'imbarcazione e mantenere solo la posizione consentendo all'imbarcazione di navigare verso qualunque direzione determinata da venti e correnti. Questa funzione è utile quando non è necessario bloccare la rotta.

Selezionare l'opzione BowHook dalla scheda del menu.



Barra del menu delle funzioni avanzate sullo schermo a sinistra

Sullo schermo apparirà un avviso di pericolo per lesioni dovuto all'elica.

▲ AVVERTENZA

Un'elica in rotazione, un'imbarcazione in movimento o un'attrezzatura collegata a un'imbarcazione in movimento possono provocare gravi infortuni alle persone che si trovano in acqua. Quando la modalità Skyhook è attiva, le eliche ruotano e l'imbarcazione si sposta per mantenere la posizione. Spegnere immediatamente i motori se vengono avvistate persone in acqua nelle vicinanze dell'imbarcazione.



BowHook attivo

Note:

Sezione 4 - Impostazione e calibrature

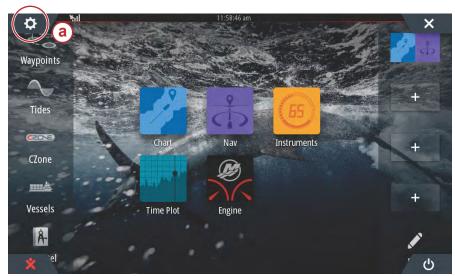
Indice

Attivazione delle impostazioni		Prompt pilota automatico di navigazione	83
Attivazione del menu delle impostazioni 6	36	Temperatura del mare	84
Touch Lock6	37	Impostazioni motori	84
Impostazioni di sistema6	38	Visualizzazione dei motori	84
Accesso al menu delle impostazioni	38	Modello di motore	85
Posizione di timoni e dispositivi6		Limiti	86
Impostazione guidata6	39	Supported Data (Dati supportati)	87
Simulazione		Tipo per velocità di crociera/Smart Tow	89
Impostazioni dell'imbarcazione	70	Assetto	
Correttori di assetto		Impostazioni EasyLink	90
Serbatoi		Integrazione dello strumento EasyLink	
Velocità	74	Allarmi	92
Virata7	77	Impostazione degli allarmi	92
Controllo dell'imbarcazione7	79	Personality File (File di personalizzazione)	
Telecamere installate	30	Esportazione	
Attivazione di Genset	30	Importazione	
Pilota automatico attivato	32	Calibrazione del touchscreen	
Notifica di manutenzione	33	Calibratura dello schermo touchscreen	95

Attivazione delle impostazioni

Attivazione del menu delle impostazioni

Toccando l'icona delle impostazioni nell'angolo sinistro superiore della schermata **Home** si apre la finestra **System Controls** (**Controlli di sistema**). All'interno della finestra System Controls (Controlli di sistema) è presente il riquadro **Settings** (**Impostazioni**).



a - Icona Impostazioni

63275

Scorrere verticalmente dal basso verso l'alto della schermata si apre la finestra **System Controls (Controlli di sistema)**. Da questo punto è possibile selezionare il riquadro **Settings (Impostazioni)**.



Finestra System Controls (Controlli di sistema)

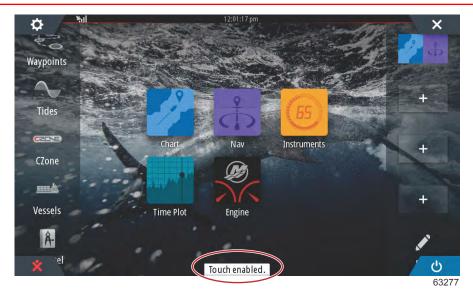
Touch Lock

Touch Lock è una funzione che consente all'operatore di bloccare le modifiche alla schermata mediante tocco o scorrimento. L'esplorazione di VesselView avviene utilizzando la manopola e i pulsanti a pannello con Touch Lock attivato.



Nel caso in cui la schermata non risponda al tocco. Touch Lock potrebbe essere stato attivato inavvertitamente. Per riportare alla modalità normale di funzionamento VesselView, utilizzare la manopola per aprire la schermata Home e selezionare l'icona Power (Accensione) nell'angolo in basso a destra della schermata. Alternare tra gli elementi della schermata con la manopola finché si accende l'icona Power (Accensione). Premere il tasto di accensione per ripristinare la capacità touch dello schermo.





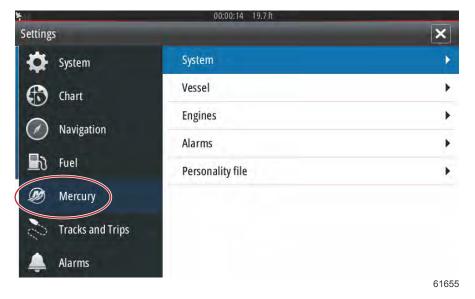
Messaggio schermo touch attivato: premere il tasto di accensione per attivare la funzione touch

Impostazioni di sistema

Accesso al menu delle impostazioni

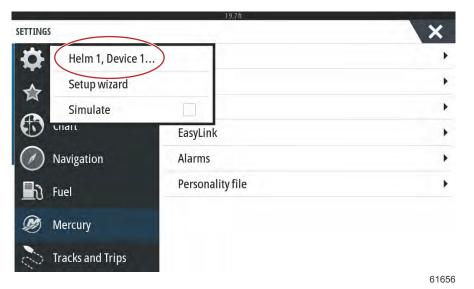
Il menu Settings (Impostazioni) consente di modificare una qualsiasi delle impostazioni in qualunque momento. È possibile spostarsi tra i vari menu a discesa e a riquadro a comparsa toccando lo schermo oppure utilizzando la manopola.

Per visualizzare il menu Settings (Impostazioni) scorrere rapidamente un dito dall'esterno dello schermo alla parte superiore. Verrà visualizzata la finestra System Controls (Controlli di sistema). Selezionare la sezione Settings (Impostazioni). Verrà visualizzato un menu nella parte sinistra della schermata. Selezionare Mercury nell'elenco delle opzioni per visualizzare la finestra delle impostazioni di VesselView controllate dal lato Mercury del visualizzatore multifunzione.



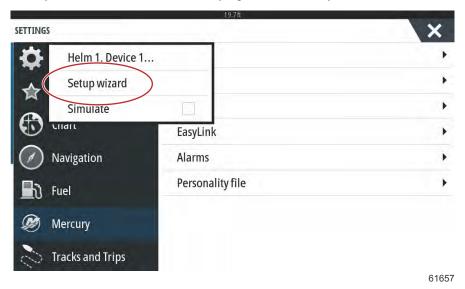
Posizione di timoni e dispositivi

Le impostazioni di sistema consentono di definire la posizione e il numero dei dispositivi VesselView. Questo è importante quando su un'imbarcazione sono installate più unità VesselView. Assegnare posizioni di timone e numeri di dispositivo univoci per prevenire errori di comunicazione sulla rete di comando.



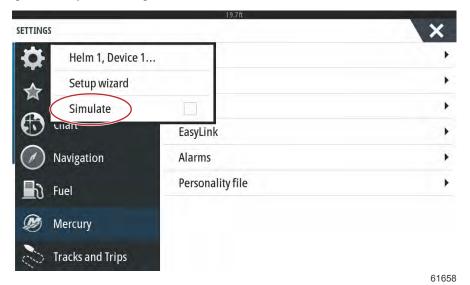
Impostazione guidata

La procedura di impostazione guidata è descritta nella sezione 2. È possibile modificare i valori impostati nella procedura di impostazione guidata in qualsiasi momento accedendo al programma tramite questo menu.



Simulazione

La modalità di simulazione viene utilizzata a livello di concessionario per mostrare ai clienti le caratteristiche di visualizzazione del display. Quando l'unità è in modalità di simulazione, i dati visualizzati sullo schermo non devono essere utilizzati per la navigazione in quanto sono generati in modo casuale.



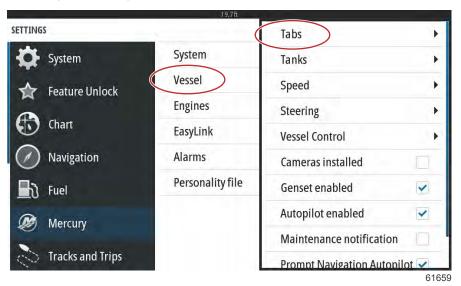
Impostazioni dell'imbarcazione

Correttori di assetto

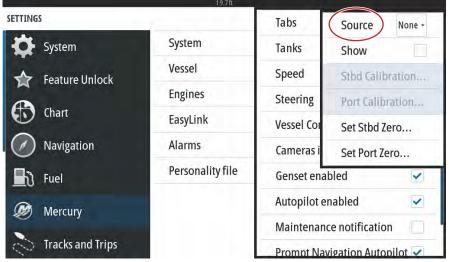
È possibile trovare il menu Settings (Impostazioni) scorrendo verso il basso dall'area esterna allo schermo sulla parte superiore dello schermo. In questo modo si apre la finestra **System Controls (Controlli di sistema)**. Selezionare il riquadro **Settings (Impostazioni)**. Si apre un menu sulla parte sinistra della schermata. Selezionare **Mercury** dall'elenco delle opzioni. Si apre la finestra delle impostazioni VesselView controllata dal lato Mercury MFD.

Selezionare l'opzione delle impostazioni Vessel (Imbarcazione).

Selezionare l'opzione Tabs (Stabilizzatori).



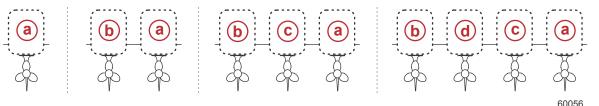
L'impostazione degli stabilizzatori consente all'operatore di visualizzare le posizioni degli stabilizzatori sulla schermata selezionando la casella di controllo **Show**. L'opzione **Source (Origine)** consente di selezionare il fuori bordo o la trasmissione con i dati del sensore degli stabilizzatori in rete.



6323

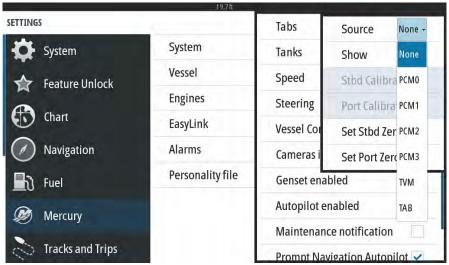
I dati del sensore del correttore di assetto vengono inviati da uno dei fuoribordo o una delle unità di propulsione dell'imbarcazione. Fare riferimento all'immagine che segue per determinare la selezione corretta.

Oltre alle selezioni relative ai moduli di controllo della propulsione, per l'invio di dati dei correttori di assetto a VesselView è possibile selezionare TAB (modulo di interfaccia dei correttori di assetto) o TVM (modulo del vettore di spinta).



Opzioni di assegnazione delle unità di propulsione

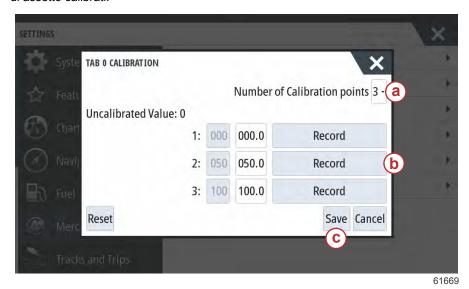
- a PCM0 = tribordo o esterno di tribordo
- **b** PCM1 = babordo o esterno di babordo
- **c** PCM2 = interno di tribordo o centrale
- d PCM3 = interno di babordo



6166

La calibratura dei correttori di assetto consente di portare i correttori nella posizione massima in alto e in basso e di registrare le percentuali. Questa procedura è utile per determinare la reale posizione di assetto a 0°, ovvero il punto in cui i correttori di assetto sono paralleli al fondo dell'imbarcazione. Se i correttori di assetto sono calibrati correttamente, la posizione dei dispositivi di scorrimento sullo schermo sarà accurata.

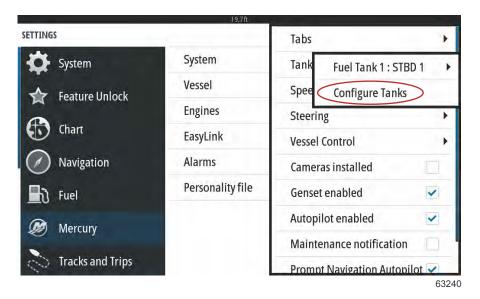
Per calibrare i correttori di assetto, portarli in posizione parallela allo scafo e registrare il valore rilevato, che corrisponderà all'effettivo 0% dei correttori. Quindi portare i correttori di assetto in posizione completamente in basso e registrare il valore rilevato, che corrisponderà all'effettivo 100% dei correttori. Selezionare Salva (Salva) per salvare i nuovi dati dei correttori di assetto calibrati.



- a Selezionare il numero di punti di calibratura desiderato.
- **b** Posizione dei correttori di assetto per le registrazioni.
- C Selezionare Save (Salva) per conservare la calibratura.

L'opzione Set to Zero (Imposta su zero) per fuoribordo o unità di propulsione corrisponde alla posizione effettiva del correttore di assetto quando sul visualizzatore è indicato il valore 0%. È possibile determinare il punto in cui l'imbarcazione si sposterà sull'acqua in posizione orizzontale. In questa posizione di navigazione, tuttavia, i correttori di assetto potrebbero essere effettivamente su una percentuale di angolazione verso il basso. L'opzione Set to Zero (Imposta su zero) permette di mantenere una posizione ottimale orizzontale dell'imbarcazione che verrà rilevata come 0% sull'indicatore. A titolo di esempio, si ipotizzi che la posizione effettiva dei correttori di assetto su 10% sia il punto in cui l'imbarcazione è perfettamente orizzontale e quindi su VesselView verrà visualizzato il valore 0. Se il valore diminuisce sotto il 10%, su VesselView verranno visualizzati valori negativi.

Serbatoi

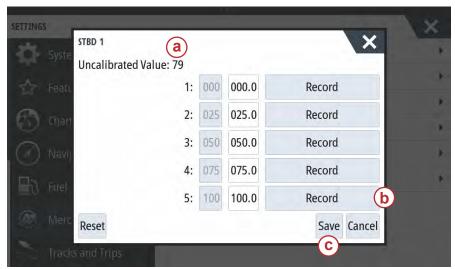


La configurazione dei serbatoi viene eseguita durante l'impostazione guidata, ma è possibile eseguire modifiche e impostazioni aggiuntive tramite il menu Tanks (Serbatoi) in qualsiasi momento.

Le impostazioni e le calibrature dei serbatoi permettono di selezionare il tipo e la capacità del serbatoio e il metodo di calibratura per i serbatoi.

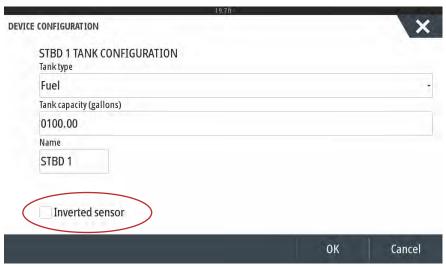


Esecuzione della calibratura del serbatoio: Ci sono molte situazioni in cui un serbatoio può richiedere la calibratura; serbatoi a V e di forma irregolare, anche quando l'imbarcazione è in acqua. I galleggianti e i trasmettitori possono inviare dati imprecisi all'operatore, causando problemi con la visualizzazione del livello di carburante o altro. Il metodo più accurato per ottenere la calibratura del serbatoio è iniziare con un serbatoio vuoto di capacità nota. Pompare un quarto della capacità e registrare la posizione del galleggiante o del trasmettitore. Ripetere questa procedura a incrementi di quarti, registrando ogni volta la posizione del galleggiante o del sensore, fino a riempire il serbatoio. La calibratura del serbatoio consente all'operatore di regolare le misure da pieno a vuoto di un serbatoio. Quando un serbatoio è evidenziato, selezionare la freccia sul lato destro della scheda per attivare la schermata di calibratura. Le letture predefinite si trovano nella seconda colonna e sono selezionabili. Nell'esempio seguente, sappiamo che il serbatoio del carburante è pieno, ma otteniamo una lettura del 79%. Selezionare il pulsante di registrazione nella riga del 100%, VesselView interpreterà una lettura del 79% come pieno e regolerà di conseguenza le misure per metà serbatoio e serbatoio vuoto. Quando il livello di un serbatoio è noto all'operatore, è possibile utilizzare la calibratura del serbatoio per correggere la misura in modo che corrisponda al livello noto in ogni momento.



- Valore di serbatoio pieno attuale prima della calibratura
- Campi di calibratura da registrare
- Salvataggio degli attuali dati di calibratura

VesselView offre all'operatore la possibilità di invertire il valore di volume dei serbatoi da monitorare. Questa opzione è disponibile per garantire la compatibilità con alcuni trasmettitori del serbatoio che trasmettono i dati invertiti rispetto ai trasmettitori tradizionali standard. I trasmettitori di livello di un serbatoio standard leggono una resistenza di 33–240 ohm. Una lettura di 240 ohm indica un serbatoio vuoto mentre una lettura di 33 ohm indica un serbatoio pieno. I trasmettitori carburante invertiti leggono tipicamente 0–180 ohm, e 0 per un serbatoio pieno e una lettura di 180 per un serbatoio vuoto.



63507

NOTA: Controllare con il costruttore del trasmettitore del serbatoio dell'imbarcazione per verificare se questa opzione si applica il vostro caso.

Una volta completata la calibratura del serbatoio, selezionare Save (Salva) per tornare alla schermata di navigazione.

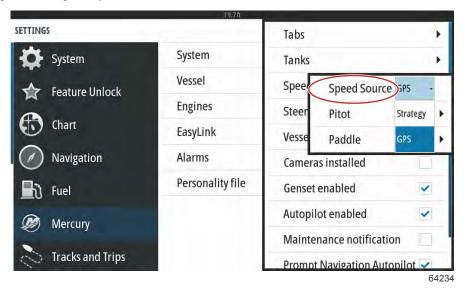
Velocità

Le impostazioni della velocità consentono di selezionare il tipo di sensore o trasmettitore da cui VesselView riceverà i dati di velocità.

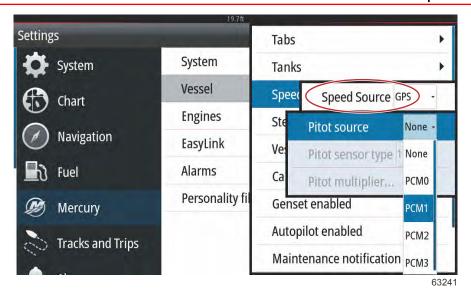
Le impostazioni della velocità possono essere configurate utilizzando questo menu.

Per l'origine di velocità c'è la possibilità di scegliere un GPS e l'origine GPS, la rete CAN P o CAN H. Selezionando l'opzione pitot si apre una selezione delle origini—PCM.

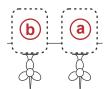
I dati del sensore di Pitot vengono inviati da uno dei fuoribordo o una delle unità di propulsione dell'imbarcazione. Fare riferimento alle figure che seguono per determinare la selezione corretta.

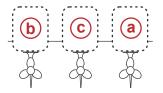


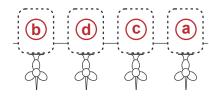
Strategia di velocità-GPS o opzioni meccaniche









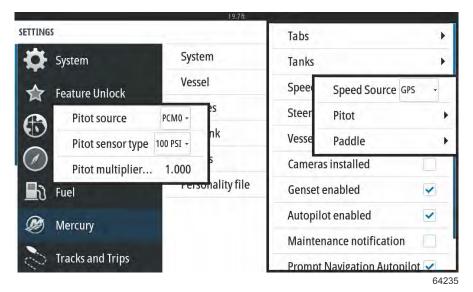


Opzioni di assegnazione delle unità di propulsione

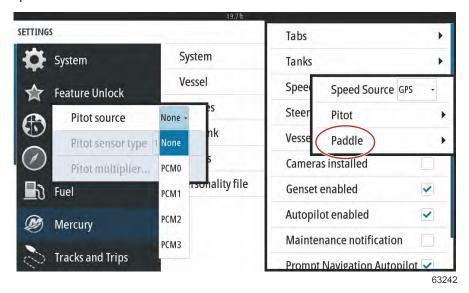
- a PCM0 = tribordo o esterno di tribordo
- **b** PCM1 = babordo o esterno di babordo
- c PCM2 = interno di tribordo o centrale
- d PCM3 = interno di babordo

Le opzioni del tipo Pitot comprendono 100 psi e 200 psi; l'opzione 200 psi si applica solo a determinati modelli di fuoribordo Mercury Racing.

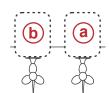
L'impostazione predefinita per il moltiplicatore del sensore di Pitot è 1,00; il parametro può essere aumentato o diminuito se il valore della velocità visualizzato è troppo alto o troppo basso. Per un valore di velocità più basso, aumentare il moltiplicatore: selezionare la finestra del moltiplicatore e immettere un valore tramite il tastierino su schermo. Per un valore di velocità più alto, diminuire il moltiplicatore: selezionare la finestra del moltiplicatore e immettere un valore tramite il tastierino su schermo.

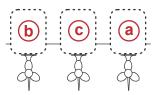


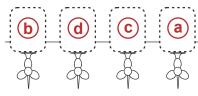
Selezionare il fuoribordo o l'unità di propulsione che inviano i dati della ruota a pale a VesselView. Fare riferimento alle figure che seguono per determinare la selezione corretta.











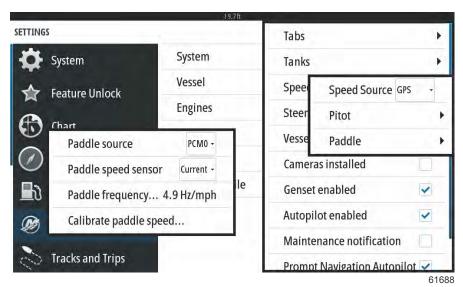
60056

Opzioni di assegnazione delle unità di propulsione

- a PCM0 = tribordo o esterno di tribordo
- **b** PCM1 = babordo o esterno di babordo
- c PCM2 = interno di tribordo o centrale
- d PCM3 = interno di babordo

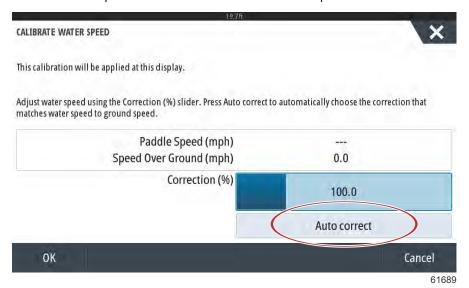
Il tipo della ruota a pale può essere impostato su Legacy (Precedente) o Current (Attuale), a seconda del modello in uso sull'imbarcazione.

La frequenza della ruota a pale può essere modificata in base ai requisiti dei diversi sensori. La frequenza del sensore di velocità della ruota a pale Mercury Marine è di 4,9 Hz per miglio o 5,7 Hz per nodo. Per informazioni specifiche sulla frequenza in uscita della ruota a pale consultare le istruzioni allegate alla ruota. Selezionare la finestra del moltiplicatore e immettere un valore tramite il tastierino su schermo. Se si seleziona Auto correct (Correzione automatica), la ruota a pale sarà sincronizzata con l'uscita del GPS. Per ottenere tale risultato è possibile utilizzare anche la barra del dispositivo di scorrimento.



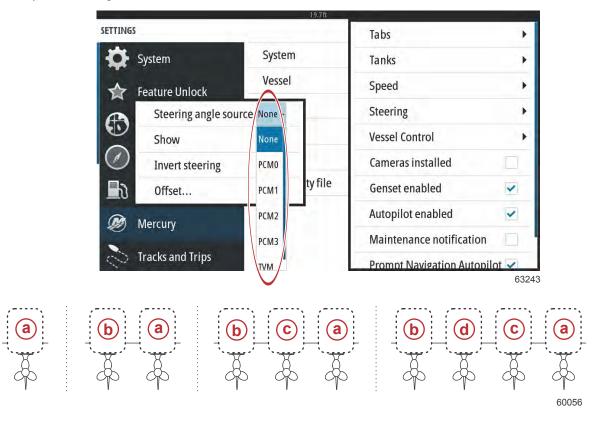
Per calibrare la ruota a pale è necessario utilizzare un dispositivo GPS, che consente di regolare il valore rilevato dalla ruota. Per diminuire o aumentare i dati del trasmettitore della ruota a pale, utilizzare il dispositivo di scorrimento.

Se si seleziona Auto correct (Correzione automatica), la ruota a pale sarà sincronizzata con l'uscita del GPS (se installato in rete). Per ottenere tale risultato è possibile utilizzare anche la barra del dispositivo di scorrimento.



Virata

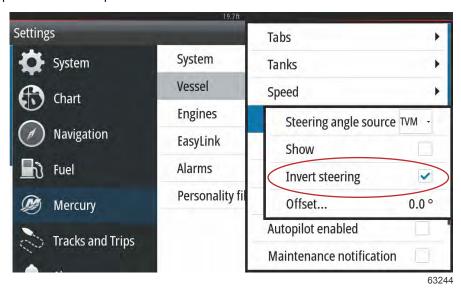
Come fonte dei dati di governo è possibile selezionare il modulo di controllo della propulsione (PCM) o il modulo del vettore di spinta (TVM); le opzioni disponibili consentono di visualizzare i dati sullo schermo, invertire i segnali di virata in ingresso e di impostare un angolo di correzione della virata.



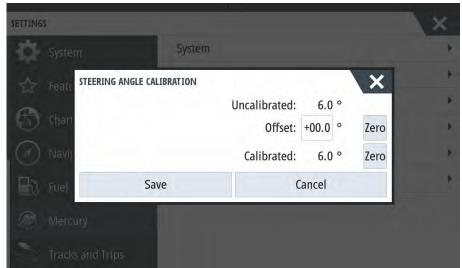
Opzioni di assegnazione delle unità di propulsione

- a PCM0 = tribordo o esterno di tribordo
- **b** PCM1 = babordo o esterno di babordo
- c PCM2 = interno di tribordo o centrale
- d PCM3 = interno di babordo

L'opzione di inversione della virata è utile quando VesselView è rivolto verso poppa, in modo che i dati di virata corrispondano al punto di vista dell'operatore.



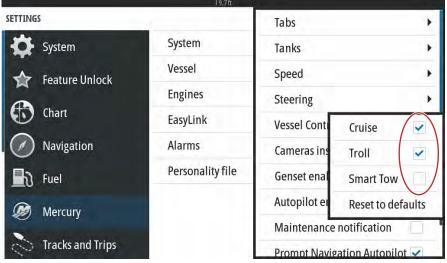
La correzione della virata viene utilizzata per allineare il fuoribordo, l'entrofuoribordo o l'entrobordo a un angolo di zero gradi. È possibile che, quando l'unità di propulsione è in posizione perpendicolare allo scafo, l'angolo di virata visualizzato sullo schermo non corrisponda a quanto rilevato dal sensore di virata sull'unità di propulsione. Per correggere questa differenza, selezionare la finestra Offset (Correzione). Verrà visualizzata la finestra di dialogo Steering Angle Calibration (Calibratura angolo di virata). Selezionare il pulsante Zero (Azzera) nella riga Calibrated (Calibrato) per applicare la correzione. Si noti che la correzione modifica il valore visualizzato sullo schermo solo dopo avere selezionato il pulsante Save (Salva).



61699

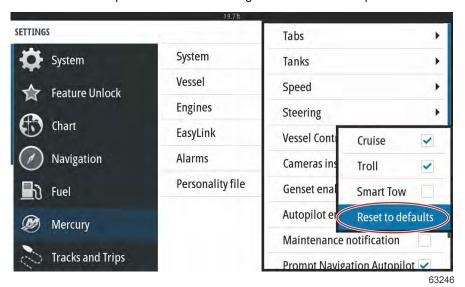
Controllo dell'imbarcazione

Le impostazioni di controllo dell'imbarcazione consentono di attivare le funzionalità di pilota automatico.



63245

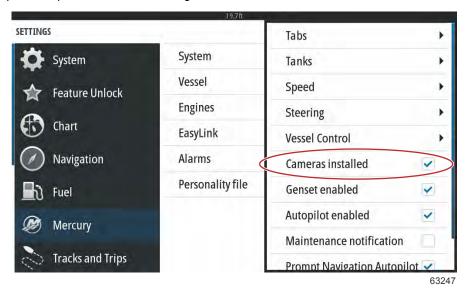
Le selezioni per le funzioni del pilota automatico sono Cruise (Velocità di crociera), Troll (pesca alla traina) e Smart Tow (Traino intelligente). Con Reset to defaults (Ripristino impostazioni predefinite) si deselezionano alcune o tutte le funzioni del pilota automatico che non sono disponibili in base alla configurazione scelta nella procedura di installazione guidata.



NOTA: se dopo avere selezionato l'opzione Reset to defaults (Ripristina predefiniti) tutte le caselle sono deselezionate, le corrispondenti funzionalità di pilota automatico di VesselView non sono supportate dal motore in uso.

Telecamere installate

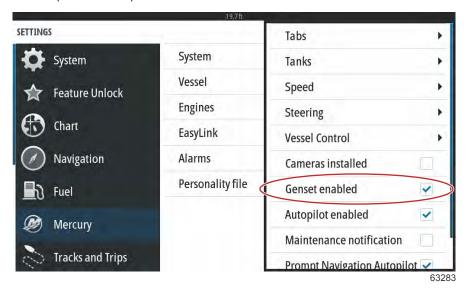
L'opzione Cameras installed (Telecamere installate) consente di visualizzare video o le fonti di segnali video di telecamere sullo schermo di VesselView. VesselView supporta due canali video e può essere selezionata la visualizzazione di un solo canale oppure la visualizzazione alternata delle videocamere disponibili. La durata della visualizzazione può essere impostata su un valore compreso tra 5 e 120 secondi. È possibile ottimizzare la visualizzazione regolando le impostazioni video, che sono specifiche per ciascuna fonte di segnale video.



IMPORTANTE: se sull'imbarcazione non sono installate telecamere, accertarsi che questa opzione sia deselezionata. In determinate situazioni possono verificarsi interruzioni della visualizzazione di dati su VesselView se la casella di spunta Cameras installed (Telecamere installate) è selezionata ma VesselView non è in grado di individuare una fonte di segnale video.

Attivazione di Genset

L'opzione Genset enabled (Genset attivo) consente a VesselView di cercare dati Genset in rete.



Con il gruppo elettrogeno attivato in VesselView, l'operatore può selezionare la scheda Mercury nella barra del menu lato sinistro.



63268

Selezionare l'opzione MORE (Altro).



64239

Selezionare l'opzione GENSET (gruppo elettrogeno) nel menu.

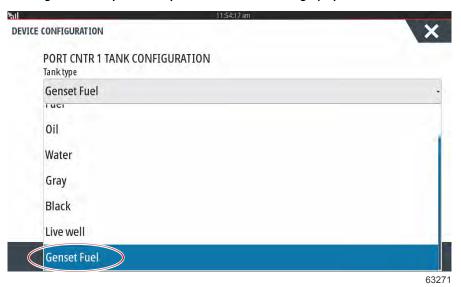


63269

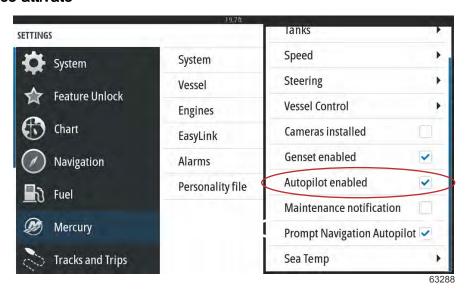
VesselView visualizza i dati gruppo elettrogeno dal generatore collegato alla rete di comunicazione dell'imbarcazione.



NOTA: Per assicurare che siano visualizzati i dati corretti del carburante gruppo elettrogeno, è necessario selezionare l'opzione Genset Fuel (carburante gruppo elettrogeno) durante la Tank Configuration (Configurazione serbatoio) nel menu Setup Wizard (procedura guidata di impostazione) o il menu Vessel Settings (Impostazioni imbarcazione).



Pilota automatico attivato

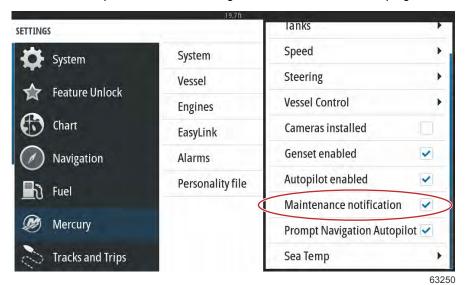


Selezionare l'impostazione del pilota automatico attiva solo se l'imbarcazione ha un sistema di pilota automatico non Mercury. Le imbarcazioni con i comandi Mercury e il sistema di pilotaggio joystick non dovrebbero avere questa impostazione attivata. Attivare questa impostazione su un'imbarcazione dotata di funzione con pilota automatico Mercury può causare effetti negativi e visualizzare risultati errati.

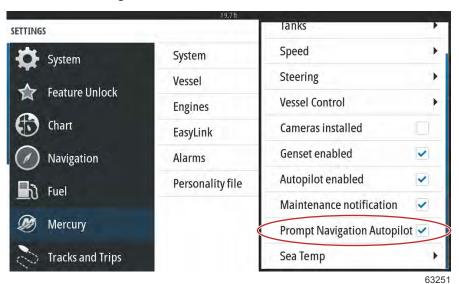
IMPORTANTE: Se le funzioni del pilota automatico Mercury non rispondono oppure causano visualizzazioni narrate, accertarsi di aver deselezionato questa casella.

Notifica di manutenzione

Se la casella di spunta Maintenance notification (Notifica di manutenzione) è selezionata, sullo schermo di VesselView verranno visualizzate finestre a comparsa con la notifica degli interventi di manutenzione programmati.

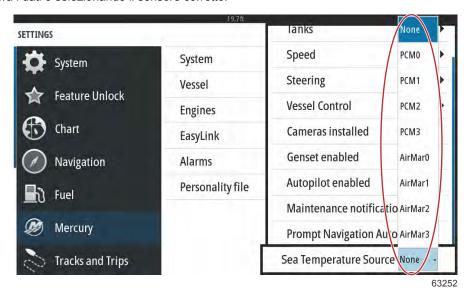


Prompt pilota automatico di navigazione

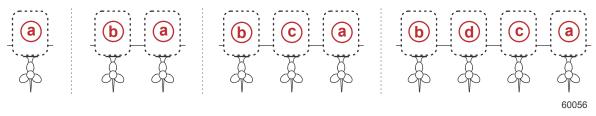


Temperatura del mare

È possibile selezionare l'opzione Sea Temperature Source (Fonte temperatura mare) scegliendo nell'elenco disponibile il motore che invierà i dati o selezionando il sensore corretto.



La figura che segue mostra la posizione fisica dei moduli PCM.



Posizione dei moduli PCM

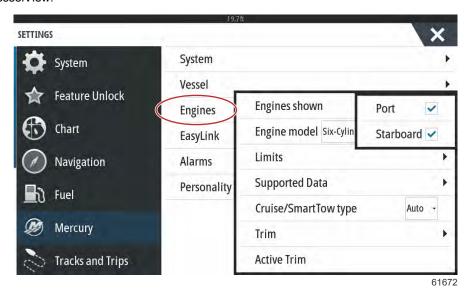
- a PCM0 = tribordo o esterno di tribordo
- **b** PCM1 = babordo o esterno di babordo
- c PCM2 = interno di tribordo o centrale
- d PCM3 = interno di babordo

Impostazioni motori

Visualizzazione dei motori

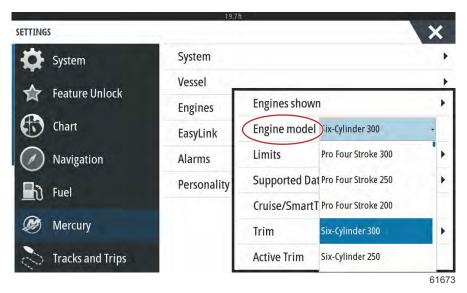
Per visualizzare il menu Settings (Impostazioni) scorrere rapidamente un dito dall'esterno dello schermo alla parte superiore della schermata. Verrà visualizzata la finestra System Controls (Controlli di sistema). Selezionare la sezione Settings (Impostazioni). Verrà visualizzato un menu nella parte sinistra della schermata. Selezionare Mercury nell'elenco delle opzioni per visualizzare la finestra delle impostazioni di VesselView controllate dal lato Mercury del visualizzatore multifunzione.

La visualizzazione dei motori viene configurata durante l'impostazione guidata, ma le opzioni di visualizzazione possono essere modificate nel menu di impostazioni dei motori in qualsiasi momento. In VesselView possono essere visualizzati fino a quattro motori, a seconda del numero di motori impostati durante la procedura di impostazione guidata, che consente di selezionare quali motori visualizzare. Selezionare o deselezionare un motore per stabilire quali motori verranno visualizzati in VesselView.



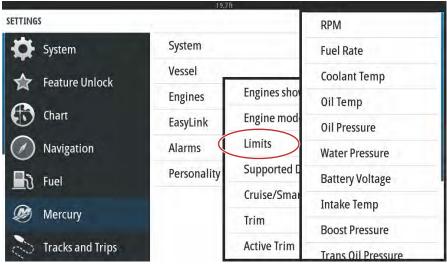
Modello di motore

La selezione del modello di motore consente di modificare le descrizioni dei gruppi motore. La configurazione del modello dei motori viene eseguita durante l'impostazione guidata, ma è possibile eseguire modifiche in qualsiasi momento. Eventuali modifiche introdotte in questo menu possono modificare la disponibilità di altre impostazioni e opzioni di visualizzazione in VesselView.



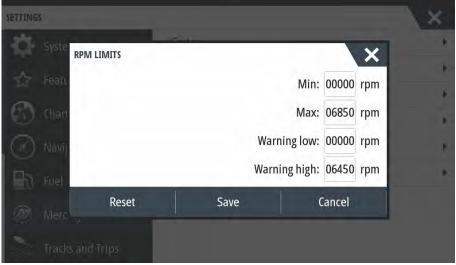
Limiti

L'impostazione di limiti permette di configurare gamme di valori specifici per numerosi parametri di dati dei motori, quali regime, temperatura del refrigerante, temperatura dell'olio, voltaggio della batteria e pressione di sovralimentazione. Le modifiche ai limiti non influiscono sul gruppo motore o sulla programmazione del sistema di protezione del motore di Mercury. I limiti effettivi per i motori sono stabiliti dal modulo di controllo programmato in fabbrica del singolo motore.



61674

L'immagine che segue mostra una schermata Engine Limits (Limiti motore) tipica.



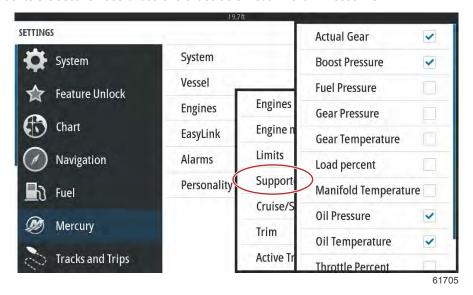
61675

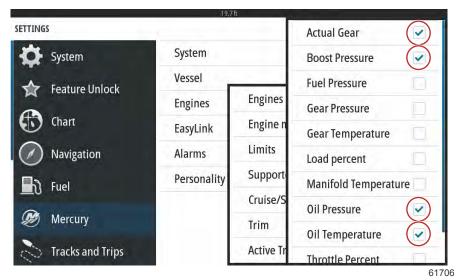
Impostazione	Descrizione	
Min:	Valore della base del grafico su schermo	
Max:	Valore superiore del grafico su schermo	
Warning low (Minimo avvertenza):	Valore superiore della sezione colorata inferiore del grafico su schermo	
Warning high (Massimo avvertenza):	Valore inferiore della sezione colorata superiore del grafico su schermo	

I valori minimi e massimi predefiniti sono preimpostati in fabbrica per il gruppo motore scelto durante l'impostazione guidata o nel menu Engines Setting (Impostazioni motori). In generale, l'aumento o la diminuzione dei valori di avvertenza minimi e massimi sono considerati preferenze personali dell'operatore.

Supported Data (Dati supportati)

L'opzione Supported Data (Dati supportati) consente di selezionare i tipi di dati che verranno visualizzati in VesselView. L'elenco delle fonti di dati dipende dal gruppo motore selezionato durante l'impostazione guidata. Selezionare la casella di spunta corrispondente a ciascuna voce di dati che si desidera visualizzare in VesselView.





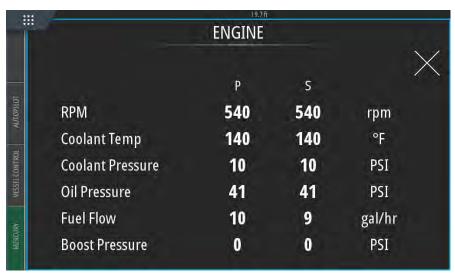
Voci di dati selezionate evidenziate da un cerchio

Per visualizzare gli elementi dei dati selezionati nell'elenco **Supported Data (Dati supportati)** mentre VesselView si trova nella normale modalità di visualizzazione, toccare l'icona con il logo M Mercury tra le gamme di velocità/giri al minuto.



63272

Gli elenchi dei dati supportati selezionati, fino a sei elementi, saranno visualizzati in un'unica schermata.



63273

Per modificare il contenuto della schermata dei dati del motore, toccare e tenere premuto sullo schermo per diversi secondi. Al termine delle selezioni, toccare la X nell'angolo in alto a destra della schermata per chiudere.

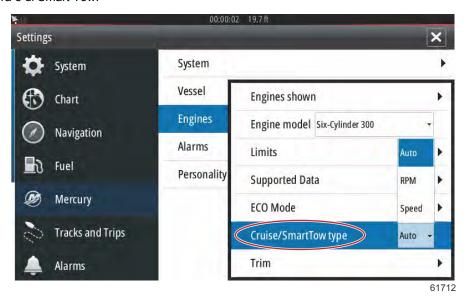


63274

Selezionare o deselezionare ogni selezione dei dati toccando le caselle di controllo. Al termine di tutte le selezioni, toccare la X per chiudere questa finestra e tornare alla schermata **Engine Data (Dati del motore)**.

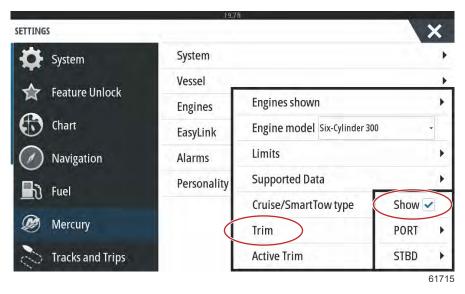
Tipo per velocità di crociera/Smart Tow

L'impostazione tipo Cruise/Smart Tow (Velocità di crociera/Smart Tow) consente di selezionare il sensore da cui il programma di pilota automatico Cruise (Velocità di crociera) e i profili di lancio del programma Smart Tow ricevono i dati di velocità. Sono disponibili le opzioni Engine RPM (Regime motore) o GPS. Se si seleziona Auto, VesselView eseguirà una ricerca automatica in rete di una fonte di dati basati sulla velocità e utilizzerà tale selezione per le funzionalità del comando velocità di crociera e di Smart Tow.



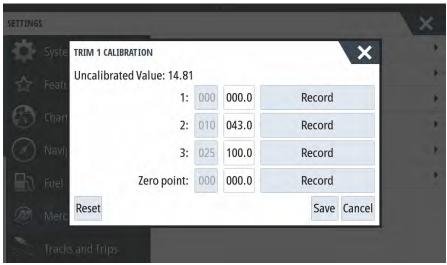
Assetto

Le impostazioni di assetto consentono all'operatore di attivare la casella di controllo Show (Mostra) per visualizzare il grafico di stato dell'assetto sulla schermata.



La calibratura dell'assetto consente di portare l'assetto nelle posizioni completamente in dentro e completamente in fuori e di registrare le percentuali. Questa procedura è utile per determinare la reale posizione di assetto a 0°, ovvero il punto in cui l'assetto è parallelo al fondo dell'imbarcazione. Se l'assetto è calibrato correttamente, la posizione dei dispositivi di scorrimento sullo schermo sarà accurata.

Per calibrare l'assetto, regolare l'assetto dei motori in posizione completamente in dentro e registrare il valore rilevato (riga 1), che corrisponderà all'effettivo 0% dell'assetto. Quindi regolare l'assetto dei motori in posizione completamente in fuori e registrare il valore rilevato (riga 3), che corrisponderà all'effettivo 100% dell'assetto. Il punto Zero corrisponde ai motori in posizione parallela al fondo dell'imbarcazione: registrare tale posizione. Selezionare Salva (Salva) per salvare i nuovi dati dell'assetto calibrato.

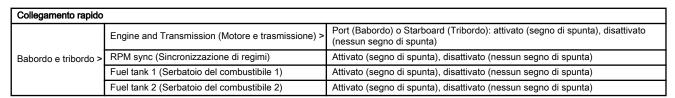


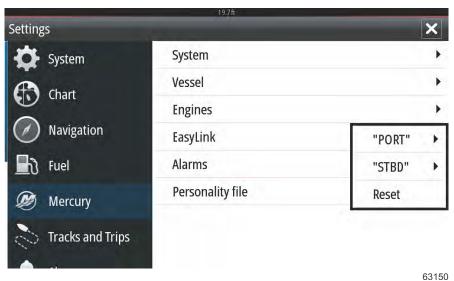
61716

Impostazioni EasyLink

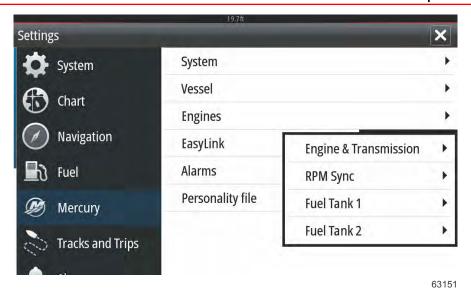
Integrazione dello strumento EasyLink

Le imbarcazioni con gli indicatori SC 100 devono avere EasyLink attivato (spunta) in VesselView per ricevere i dati sullo strumento SC 100.

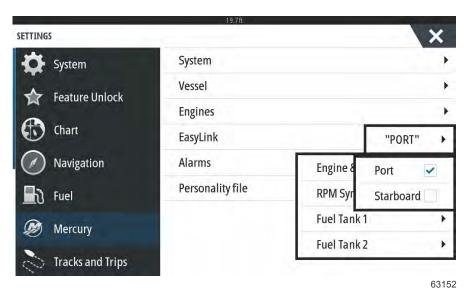




Schermata del menu principale EasyLink



Menu opzione EasyLink

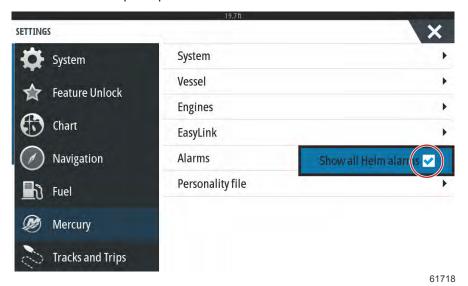


Opzioni di selezione dei dati di origine EasyLink

Allarmi

Impostazione degli allarmi

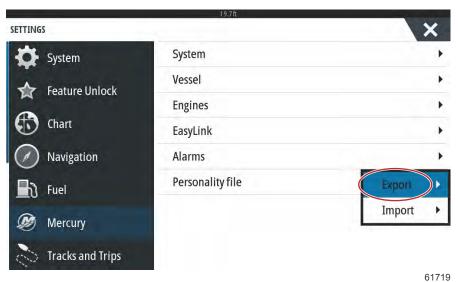
È possibile selezionare l'opzione Show all Helm alarms (Mostra tutti gli allarmi timone) per visualizzare tutti gli allarmi su tutti gli schermi VesselView. Se l'opzione è deselezionata, le notifiche non verranno visualizzate sulle eventuali unità VesselView aggiuntive di installazioni a più dispositivi.



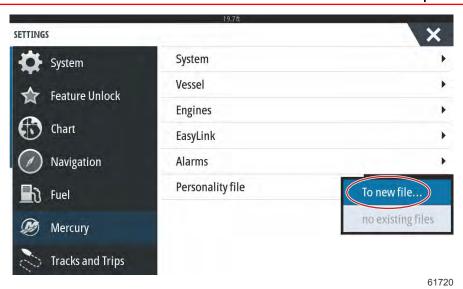
Personality File (File di personalizzazione)

Esportazione

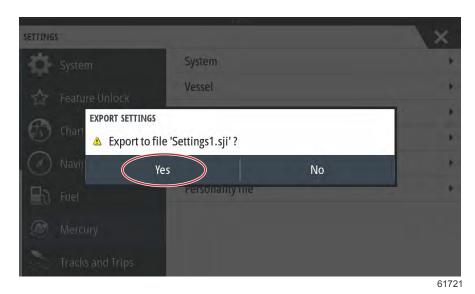
Un file di preconfigurazione dell'imbarcazione comprende tutte le impostazioni eseguite su un dispositivo VesselView. Per esportare tale file, inserire una scheda SD nell'apposita porta e selezionare Export (Esporta). Rimuovere la scheda SD e trasferire il file a un altro dispositivo VesselView utilizzando l'opzione Import (Importa).



Selezionare Export (Esporta)



Selezionare To new file... (A nuovo file)

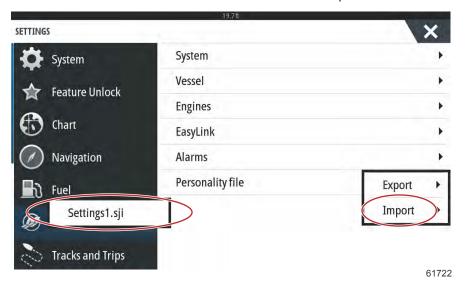


Selezionare Yes (Sì)

Il nuovo file di preconfigurazione dell'imbarcazione verrà scritto al livello principale sulla scheda di memoria, non in una delle cartelle presenti sulla scheda SD.

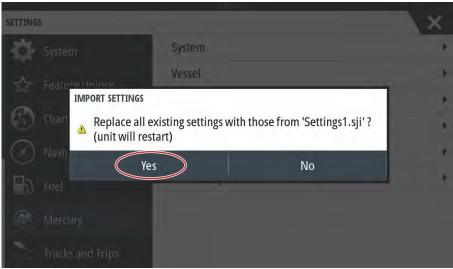
Importazione

Per importare un file di preconfigurazione dell'imbarcazione, inserire nell'apposita porta una scheda SD su cui è stato memorizzato un file di preconfigurazione scritto in VesselView. Selezionare Import (Importa). Sullo schermo verrà visualizzato un elenco dei file rilevati. Selezionare il file di interesse e avviare l'importazione.



File di preconfigurazione dell'imbarcazione

Verrà richiesto ancora una volta di confermare la sostituzione di tutte le impostazioni esistenti. Selezionare Yes (Si). Il nuovo file di preconfigurazione dell'imbarcazione verrà importato su VesselView e l'unità verrà riavviata.

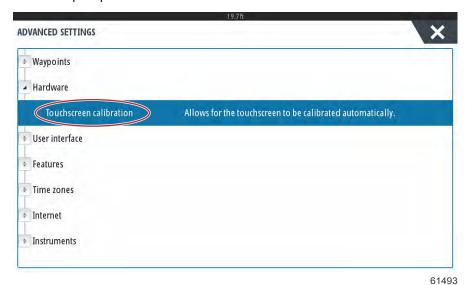


61723

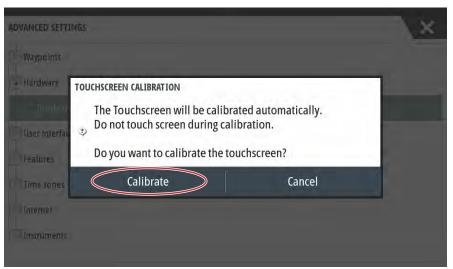
Calibrazione del touchscreen

Calibratura dello schermo touchscreen

È possibile calibrare periodicamente il touchscreen. Se lo schermo non risponde al tocco o allo scorrimento, attivare il menu System Controls (Controlli di sistema) scorrendo dalla parte superiore dell'unità sulla schermata. Selezionare l'opzione Settings (Impostazioni). Selezionare System (Sistema). Selezionare l'opzione Advanced (Avanzate). Selezionare l'opzione del menu Hardware per aprire l'elemento del menu di calibrazione touchscreen.

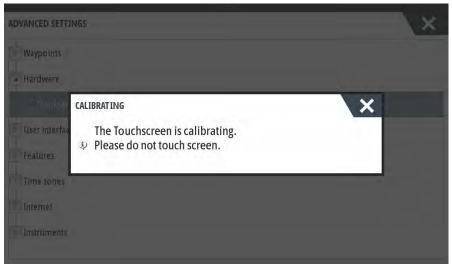


Alla richiesta di VesselView di confermare la calibratura dello schermo touchscreen selezionare Calibrate (Calibra) per procedere.



61494

È importante non toccare lo schermo durante la procedura di calibratura.



61496

Verrà visualizzata una barra di stato per indicare che la procedura è in corso e una volta completata sullo schermo verrà nuovamente visualizzato il menu delle impostazioni avanzate.



61499

Sezione 5 - Allarmi

Indice

Avvisi—Guasti e allarmi	98	Allarmi di acqua bassa e basso livello del	
Avvertenze di guasto e allarme	98	combustibile	10

5

Avvisi-Guasti e allarmi

Avvertenze di guasto e allarme

Tutti gli avvisi, i guasti e gli allarmi Mercury saranno visualizzati indipendentemente dalla schermata visualizzata al momento dell'allarme. Quando un allarme è attivato, la schermata visualizzerà una finestra che mostra il testo dell'allarme e l'avviso insieme a una breve descrizione di guale azione intraprendere.

Quando un guasto con allarme si attiva, la scheda Mercury sul lato sinistro dello schermo verrà visualizzata in rosso e conterrà il simbolo internazionale di avvertenza. Quando un allarme si attiva, sullo schermo viene visualizzata una finestra con il testo dell'allarme e l'avvertenza, assieme a una breve descrizione dell'azione da intraprendere.

Le immagini che seguono mostrano la finestra di allarme al centro dello schermo con la barra sul lato sinistro chiusa e aperta.





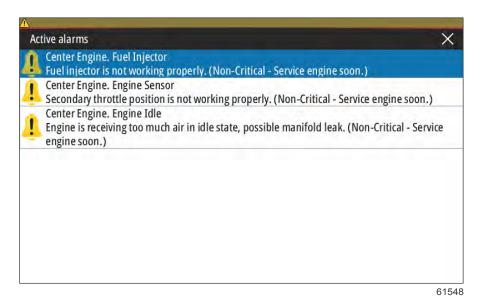
Gli allarmi critici di solito sono accompagnati da una reazione del sistema di protezione del motore Mercury, che può comprendere una riduzione della potenza, una riduzione del regime massimo o una condizione di regime minimo forzata. Tutti gli errori critici generano un segnale acustico, ossia un allarme acustico continuo per sei secondi.

Gli allarmi non critici vengono visualizzati allo stesso modo degli allarmi critici, ma sono accompagnati da sei segnali acustici brevi.



Ulteriori informazioni sui singoli guasti sono fornite in finestre a comparsa. Selezionare l'opzione Details (Dettagli) per visualizzare una descrizione più esaustiva del guasto.





Per confermare il guasto e tornare alla schermata principale di VesselView, selezionare la X nell'angolo superiore destro della finestra Active alarms (Allarmi attivi) oppure selezionare l'opzione Close (Chiudi) nella finestra a comparsa iniziale. È possibile accedere a tutti gli allarmi e alle avvertenze di guasto attivi in qualsiasi momento tramite la scheda Mercury sul lato sinistro dello schermo.



61546

Per azzerare un guasto attivo il componente difettoso o guasto deve essere controllato, riparato o sostituito. Avviare i motori e VesselView e consentire all'unità di eseguire la scansione di avvio del sistema. Se l'imbarcazione supera la scansione di avvio, la scheda Mercury nella parte sinistra della schermata sarà visualizzata in verde. È possibile visualizzare in ogni momento lo storico degli allarmi selezionando la schermata del menu principale e scegliendo successivamente l'opzione Alarms (Allarmi). In questo punto è possibile visualizzare lo storico dei guasti.

Allarmi di acqua bassa e basso livello del combustibile

Per guasti non critici quali Shallow water (acque basse) e Low fuel (Carburante insufficiente), vengono emessi sei beep brevi e si apre una finestra di pop-up sullo schermo con una breve descrizione del guasto.

Se si verificano questi tipi di guasti, non viene visualizzata in rosso la scheda Mercury, bensì la barra dell'intestazione in alto, su cui verrà visualizzato anche il simbolo internazionale di avvertenza.



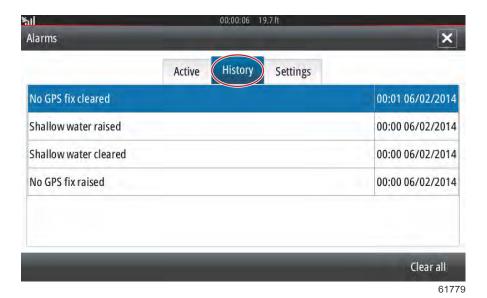
61778

Per accedere al guasto, selezionare la schermata principale dei menu e quindi l'opzione Alarms (Allarmi), in cui è possibile visualizzare il guasto e modificare le impostazioni da cui dipende.

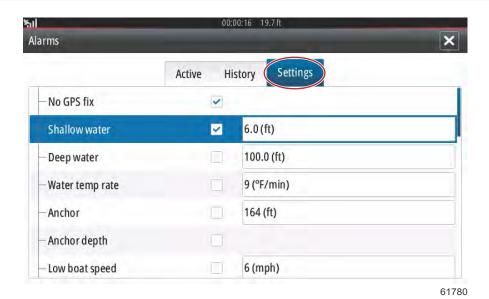


61781

Selezione degli allarmi



Scheda History (Storico)



Scheda Settings (Impostazioni)

6

Sezione 6 - Procedure di aggiornamento software

Indice

Aggiornamento del software VesselView e VesselView Link in Wi-Fi	Aggiornare attraverso la scheda micro SD
--	--

Aggiornamento del software VesselView e VesselView Link in Wi-Fi

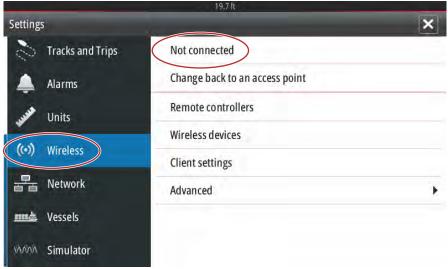
Aggiornamento in Wi-Fi

Selezionare l'icona Settings (Impostazioni).



64270

Selezionare Wireless e poi Not connected (Non connesso).

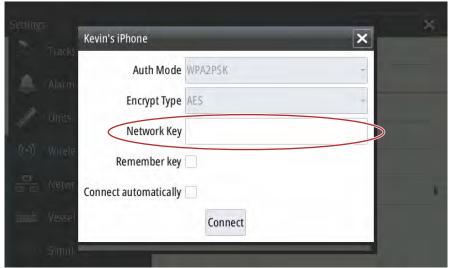


Selezionare una rete wireless.

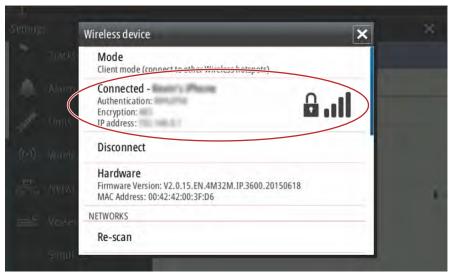


64272

Inserire una **Network Key (Chiave di rete)**—password, se necessario e selezionare **Connect (Collega)**. La Network Key (Chiave di rete) differenzia fra maiuscole e minuscole. L'impostazione predefinita sulla tastiera virtuale è la maiuscola, quindi assicurarsi di utilizzare la selezione corretta della tastiera quando si inserisce la password.

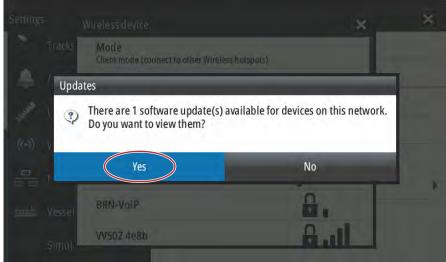


Il dispositivo selezionato dovrebbe mostrare **Connected (Connesso)**. Dovrebbe essere presente anche un'icona a forma di globo nell'angolo superiore a sinistra della barra di stato. In questo modo l'operatore sa che è stato impostato un collegamento.



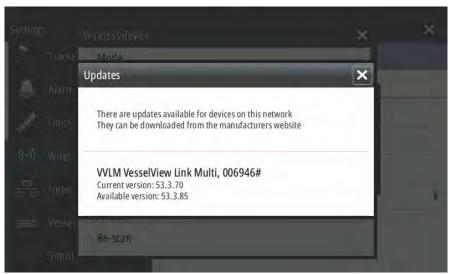
64274

Dopo aver stabilito una connessione, l'unità controlla automaticamente gli aggiornamenti software. Selezionare **Yes (Sì)** per visualizzare.



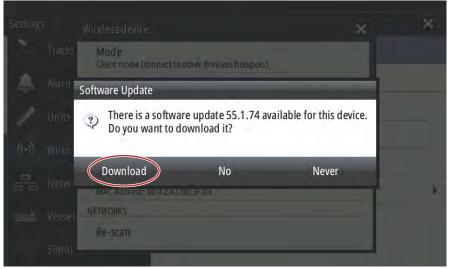
64275

È possibile scaricare gli aggiornamenti di VesselView Link dal sito Web Mercury. Dopo l'aggiornamento di VesselView, un'altra finestra di pop-up consente all'unità di scaricare l'aggiornamento VesselView Link dall'unità in una scheda micro SD. La scheda deve quindi essere utilizzata in VesselView Link per aggiornare il software. Selezionare la X per chiudere questa finestra di pop-up.



64276

L'immagine seguente della schermata è un esempio di aggiornamento di un'unità VesselView 702. La notifica effettiva del file varia in base all'unità e alla versione. Selezionare **Download**.



64277

Una finestra di pop-up rapida si apre nella parte inferiore dello schermo per richiedere l'inserimento di un scheda micro SD se al momento non ci sono schede inserite nell'unità VesselView.



Sarà inoltre presente un'icona di download nella barra di stato più in alto. Un punto esclamativo serve a segnalare visivamente la necessità di inserire una scheda micro SD nell'unità VesselView.

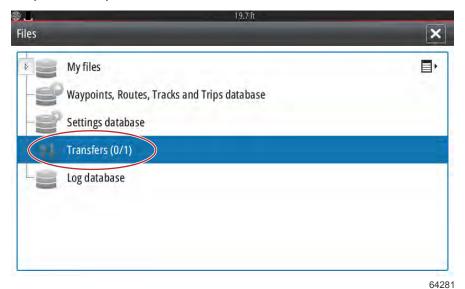


Per monitorare il download, selezionare l'icona Files. Per accedere all'icona Files può essere necessario scorrere.

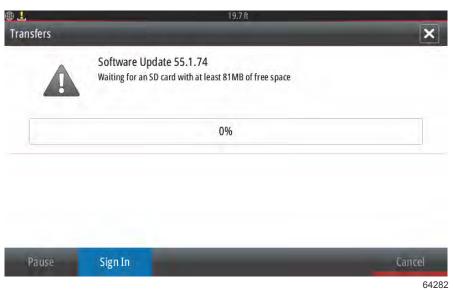


64280

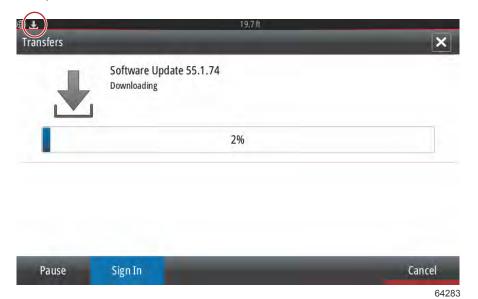
Selezionare Transfers (Trasferimenti).



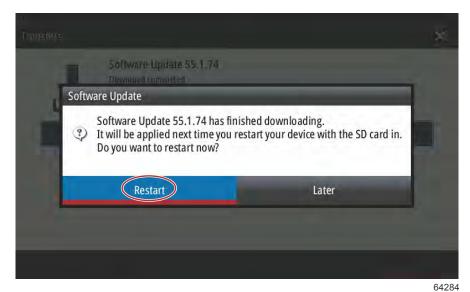
L'aggiornamento software sarà scaricato in presenza di una scheda micro SD. In assenza di schede micro SD nell'unità, un messaggio indica che l'unità è in attesa di una scheda.



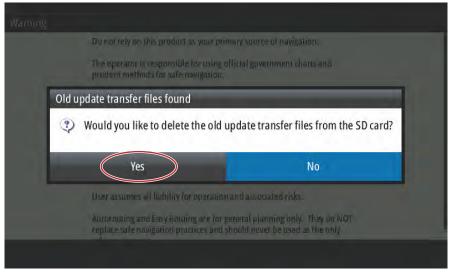
Inserire una scheda micro SD per avviare il download dell'aggiornamento. L'icona di download nella barra di stato superiore cambia da un punto esclamativo a una freccia verso il basso.



Al termine del download si richiede l'avvio. Selezionare **Restart (Riavvia)** e il nuovo aggiornamento avrà effetto dopo il riavvio.

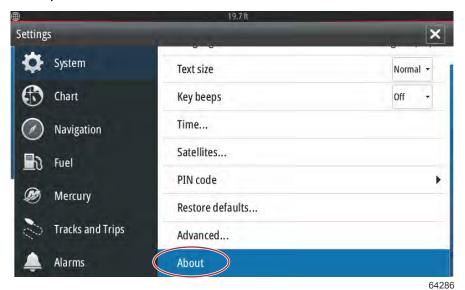


Selezionare Yes (Si) per eliminare l'aggiornamento software dalla scheda micro SD.



64285

Per confermare che l'aggiornamento del software sia avvenuto, selezionare **Settings (Impostazioni)**, **System (Sistema)**, e poi **About (Informazioni su)**.



I numeri della versione e dell'applicazione sono elencati nel lato sinistro superiore della schermata. Selezionare Support (Assistenza) per verificare altri aggiornamenti. Assicurare che l'unità sia ancora collegata a una sorgente Wi-Fi.



La schermata mostra tutti gli eventuali aggiornamenti aggiuntivi per il sistema. Per un aggiornamento del modulo VesselView Link, comparirà un messaggio che richiede all'operatore di inserire una scheda micro SD in VesselView. Ciò si verifica solo sui display multifunzione senza una scheda micro SD già inserita in VesselView. I dispositivi compatibili con una scheda micro SD già inserita avvieranno automaticamente tutti i download.



64288

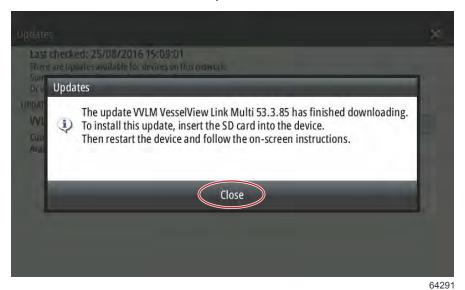
Inserire una scheda micro SD e selezionare Download.



VesselView inizierà a scaricare l'aggiornamento per VesselView Link dal Wi-Fi alla scheda micro SD.



È necessario rimuovere la scheda micro SD da VesselView e inserirla nello slot apposito VesselView Link, i proprietari di VesselView 502 dovranno rimuovere l'unità dal cruscotto per accedere allo slot.



Selezionando Install (Installa) sarà richiesto di inserire la scheda micro SD nel modulo VesselView Link. Fare clic sulla X per chiudere questa finestra.



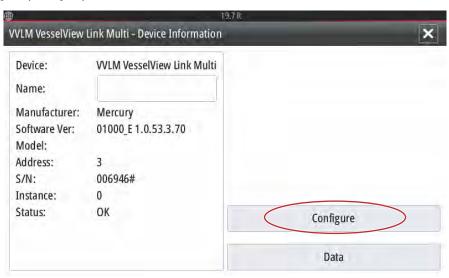
Accedere al menu Settings (Impostazioni). Selezionare Network (rete), e poi Device list (Elenco dispositivi).



Selezionare il modulo VesselView Link dall'elenco. L'immagine seguente è solo a scopo illustrativo, il vostro modulo VesselView Link può apparire come Single (Singolo), per un'applicazione a motore singolo.



Selezionare Configure (Configura).



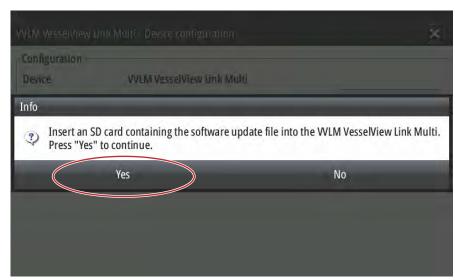
Selezionare Upgrade (Aggiorna).



64297

Inserire la scheda micro SD in VesselView Link. Selezionare Yes (Sì).

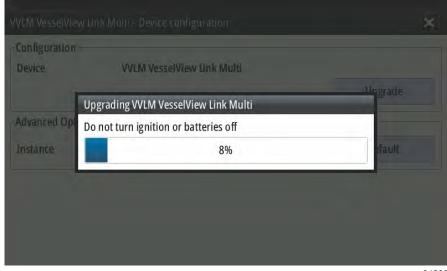
NOTA: La parte inferiore della scheda micro SD, il lato con i contatti metallici, è rivolto in alto verso la parte superiore di VesselView Link. La parte superiore di VesselView Link è il lato con i collegamenti.



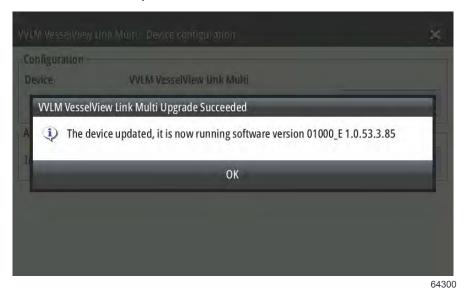


64298

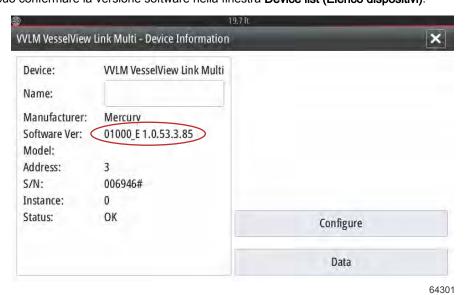
L'aggiornamento inizia.



L'aggiornamento ora dovrebbe essere completo.



L'operatore ora può confermare la versione software nella finestra Device list (Elenco dispositivi).



Posizione della versione software

Come aggiornare il vostro software del display VesselView

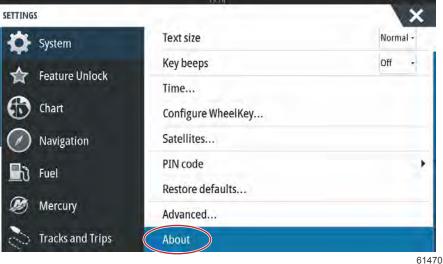
Ci sono due modi per aggiornare il software VesselView. Uno mediante la connessione Wi-Fi e l'altro con il lettore della scheda micro SD in ciascuna unità.

Controllo della versione software corrente

L'ultimo software per VesselView e il modulo Link è disponibile in linea per il download generale nel sito Web di Mercury; https://www.mercurymarine.com. Per comprendere la versione del software in VesselView, accendere VesselView. Se VesselView è già acceso, scorrere dalla parte superiore dell'unità in basso sulla schermata per aprire il menu System Controls (Controlli di sistema). Selezionare Settings (Impostazioni)>System (Sistema)>About (Informazioni su) per visualizzare la versione operativa corrente del software VesselView.





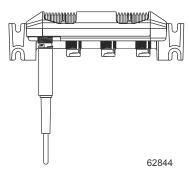




Aggiornamento in Wi-Fi

Le unità VesselView 502, 703 e 903 sono dotate di un modulo Wi-Fi interno e connettività Bluetooth. All'accensione, l'unità interroga regolarmente Internet per determinare la disponibilità di un file di aggiornamento disponibile dal sito Web Mercury Marine. Una schermata di conferma degli aggiornamenti richiede all'operatore di accettare l'aggiornamento.

L'unità VesselView 702 è fornita con un modulo Wi-Fi nel kit. Questo modulo è utilizzato per interrogare Internet riguardo la disponibilità di aggiornamenti un sito Web Mercury Marine. Se viene rilevato un aggiornamento, la schermata guida l'operatore nel processo di aggiornamento.



Modulo Wi-Fi VesselView 702

- 1. Assicurare che una scheda di memoria micro SD sia inserita nella porta.
- 2. Impostare una connessione wireless da VesselView a un hot spot o un telefono cellulare impostato come un hot spot.
- 3. Attendere un prompt automatico per un aggiornamento per VesselView o VesselView Link.
 - a. In alternativa è possibile cercare manualmente gli aggiornamenti disponibili.
 - b. Se l'unità non scarica gli aggiornamenti, è possibile scaricare i file dal sito Mercury oppure riceverli via e-mail dall'assistenza tecnica Mercury.
- 4. Caricare l'aggiornamento dalla scheda micro SD di VesselView in VesselView.
- 5. Analizzare la scheda di memoria per il download di VesselView Link.
 - Se non si trovano aggiornamenti per VesselView Link, ottenere il file applicando i metodi citati al punto 3 precedente.
- 6. Installare la scheda di memoria contenente VesselView Link in VesselView Link.
- 7. Utilizzare VesselView per richiedere a VesselView Link di scaricare l'aggiornamento sulla scheda da: Network/Device List (rete/Elenco dispositivi), selezionare VesselView Link (non il Gateway) poi selezionare "Configure" (Configura) e selezionare "Upgrade" (Aggiorna) per avviare l'aggiornamento VesselView Link.

NOTA: In assenza di prompt di aggiornamento, è possibile passare a "System" (Sistema) poi selezionare "About" (Informazioni su). Da About (Informazioni su), se connessi a Internet VesselView può visualizzare la disponibilità di un aggiornamento. Selezionando l'aggiornamento in questo punto si richiede a VesselView di scaricare il proprio aggiornamento, ma si esclude VesselView Link dal download.

Aggiornare attraverso la scheda micro SD

Tutti gli MFD sono dotati di uno slot di schede micro SD. Vedere la **Sezione 1** per le posizioni dei lettori di schede. Alcuni modelli MFD possono richiedere la rimozione dal cruscotto per accedere al lettore di schede.

Download del software aggiornato

Tutti gli aggiornamenti software VesselView si trovano sul sito Web Mercury Marine all'indirizzo: https://www.mercurymarine.com.

Scaricare file in una scheda micro SD da 512 MB o di capacità superiore con un formato FAT o FAT 32. Per controllare il formato della scheda micro SD, dal computer aprire le proprietà della scheda per confermare il formato. Accertarsi che il file risieda a livello di radice della scheda micro SD. La radice si trova al livello più alto, il file non si trova in una cartella.

NOTA: Assicurare che la scheda micro SD sia completamente inserita nello slot. La scheda è inserita correttamente quando si sente uno scatto.

Aggiornamento del software VesselView con la scheda di memoria micro SD

Le istruzioni seguenti spiegano come aggiornare il software VesselView utilizzando una scheda micro SD.

- 1. Girare la chiavetta di avviamento in posizione di accensione e verificare che VesselView si attivi.
- 2. Inserire la scheda micro SD nello slot apposito di VesselView completamente fino allo scatto.

3. Toccare la scheda HOME nella parte superiore dello schermo per aprire la schermata Home.



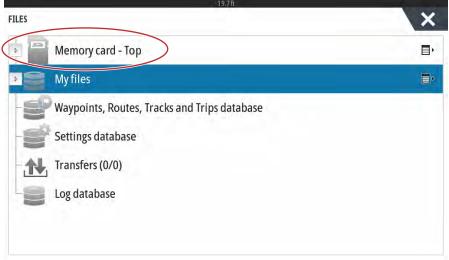
61450

4. Nella schermata Home trascinare la finestra di sinistra sull'icona Files (File).

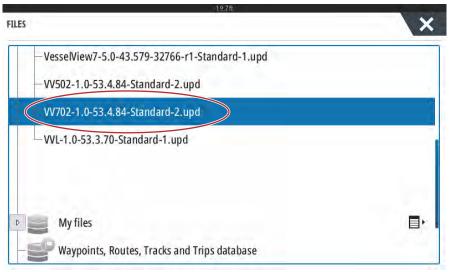


61451

5. Selezionare la scheda di memoria dalle opzioni presentate.

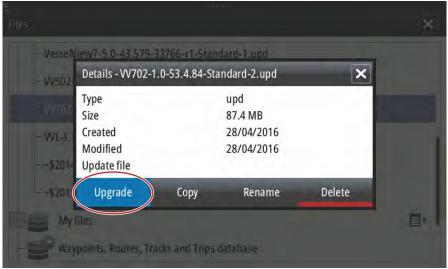


 Selezionare il file che è stato scaricato dal sito Web di Mercury. Nella figura che segue il file ha solo carattere illustrativo e non rappresenta l'effettivo nome del file che verrà selezionato.

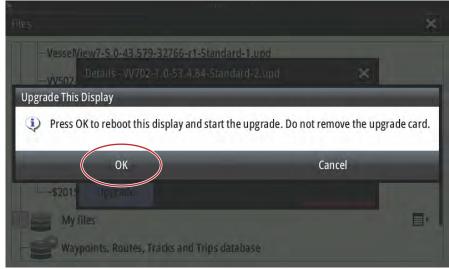


61455

7. Selezionare l'opzione Upgrade (Aggiorna) nella finestra Details (Dettagli).



8. Selezionare OK nella finestra Upgrade This Display (Aggiorna questo visualizzatore). In VesselView verrà visualizzata una barra di stato che indica l'avanzamento dell'aggiornamento. Non spegnere il visualizzatore durante questa fase dell'aggiornamento. Verrà brevemente visualizzata una schermata di riavvio e dopo il riavvio VesselView sarà pronto per il funzionamento con il software aggiornato.



61458

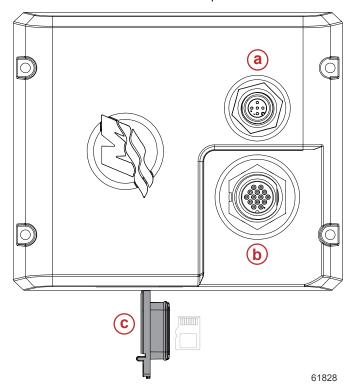
Aggiornamento del software del modulo VesselView Link

È possibile aggiornare il modulo VesselView Link tramite l'unità VesselView. Gli aggiornamenti del software del modulo VesselView Link si trovano nel sito Web Mercury nella stessa schermata in cui si trovano gli aggiornamenti software di VesselView. Vedere **Come aggiornare il vostro software del display VesselView**.

Le istruzioni che seguono descrivono come aggiornare il software VesselView. È richiesta una connessione Internet per scaricare il file di aggiornamento della versione dal sito Web di Mercury. È richiesta inoltre la possibilità di trasferire il file di aggiornamento a una scheda Micro SD FAT o FAT 32.

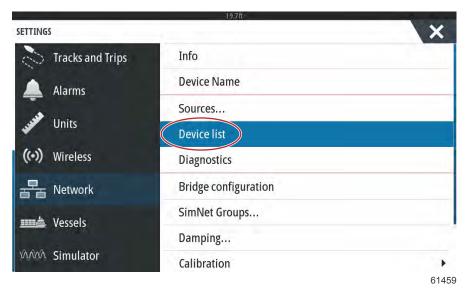
NOTA: normalmente le dimensioni del file sono di 30 MB.

- 1. Girare la chiavetta di avviamento in posizione di accensione e verificare che VesselView si attivi.
- 2. Inserire la scheda micro SD nella porta della scheda del modulo VesselView Link completamente fino allo scatto.



- a Collegamento NMEA 2K
- **b** Collegamento SmartCraft/Power
- c Sportello scheda micro SD

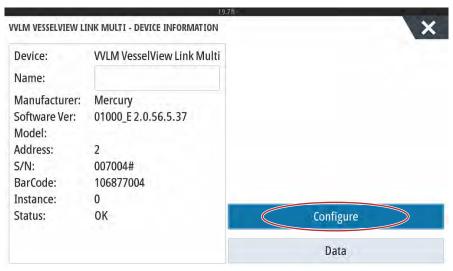
 Toccare la scheda HOME nella parte superiore dello schermo per visualizzare la schermata Home. Accedere all'opzione Settings (Impostazioni) nella finestra a sinistra. Selezionare l'opzione Network (Rete) e quindi l'elenco dei dispositivi.



4. Selezionare il modulo VesselView Link nell'elenco dei dispositivi disponibili. La figura che segue ha solo carattere illustrativo; il modulo VesselView Link in uso potrebbe essere visualizzato come unico modulo se associato a un'applicazione monomotore.

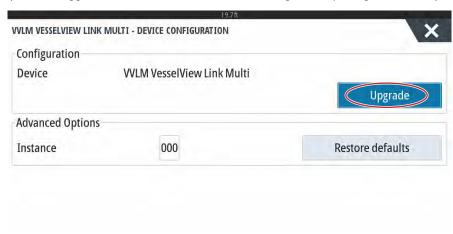


Selezionare l'opzione Configure (Configura).



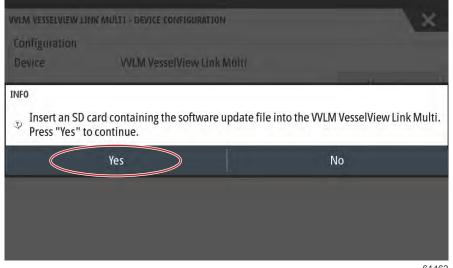
61461

6. Selezionare l'opzione di aggiornamento nella finestra Device Configuration (Configurazione dispositivi).



61840

Confermare che la scheda micro SD sia correttamente inserita nel modulo VesselView Link e selezionare l'opzione Yes (Sì).



8. In VesselView verrà visualizzata una barra di stato che indica l'avanzamento dell'aggiornamento del modulo VesselView Link. Non spegnere il visualizzatore durante questa fase dell'aggiornamento.

