

VesselView 403

Osa 1 - Alkuvalmistelut

Vaatimustenmukaisuusvakuutus	2
Standardi	2
Testiraportti	2
VesselView – yleiskatsaus	2
VesselView 403:n etupaneeli	3
VesselView 403:n takapaneeli	3

Osa 2 - Aloitusruudut ja ohjattu asennusohjelma

6
6
6
6
7
8
8

Nopeusasetus	8
Yksikköjen asetukset	11
Tank Setup (säiliöiden määritys)	11
Aktiivisen ajokulman asetus	14
Asennusohjelman suorittaminen loppuun	16
Source Selection (lähteiden valinta) -ilmoitus	16
Näyttökuvien luominen	17

Osa 3 - Päävalikon valinnat

Yleiskatsaus
Datanäyttöjen laajentaminen
Tekstin ja numeroiden syöttö21
Home (koti)
Active Trim (aktiivinen trimmaus)
Johdanto Active Trim -säätöön 22
GPS
Matalassa vedessä ajo 23
Perävaunuasento ja Active Trim
Ajokulman profiilien yleiskatsaus
Asetus ja määritykset24
Fuel (polttoaine)
Akku
Nopeus
Trim/Tabs (trimmi/säätöevät)
Järjestelmä 27
Smart Tow
Trip (matka)
Säiliöt
Faults History (vikahistoria)
Uistelu
Performance (suorituskyky)
Depth (syvyys)
Genset (generaattori)
Huolto
File Browser (tiedostoselain)
Asetukset
Järjestelmä39
Tietoa
Helm (ruori) 40
Asennusohjelma40
Palauta

Verkko	41
Simulointi	.42
Aika	43
Check for updates (päivitysten tarkastus)	43
Alus	44
Evät	44
Säiliöt	44
Nopeus	45
Ohjaus	45
Sea Temperature Source (meren lämpötilan lähde)	
	46
Joystick Installed (ohjaussauva asennettu)	46
Moottori	46
Moottorien lukumäärä	46
Näytetyt moottorit	46
Moottorimalli	46
Rajat	47
Tuettu data	47
Vakionopeus-/Smart Tow -tyyppi	47
Active Trim (aktiivinen trimmaus)	47
Omat valinnat	47
Key Beeps (näppäinäänet)	.47
Taustavalo	.47
Kohoikkunat	47
Yksiköt	.48
Interface (käyttöliittymä)	48
Hälytykset	48
History (historia)	48
Asetukset	48
Siren Enabled (sireeni aktivoitu)	50
Wireless (langaton)	50
Ohjelmatiedosto	50
•	

Osa 4 - Ohjelmiston päivitysmenettely

Nykyisen ohjelmiston lataaminen...... 52

1

Osa 1 - Alkuvalmistelut

Sisällysluettelo

Vaatimustenmukaisuusvakuutus	2	Johdotusarkkitehtuuri	4
Standardi		Laitteen huolto	
Testiraportti	2	Näyttöruudun puhdistus	
VesselView – yleiskatsaus	2	Tallennusvälineportin puhdistus	
VesselView 403:n etupaneeli		Sähköliitännät	
VesselView 403:n takapaneeli	3		

Vaatimustenmukaisuusvakuutus

Mercury Marine vakuuttaa, että seuraava tämän vakuutuksen kohteena oleva tuote täyttää EU:n direktiivin 2014/30/EU (sähkömagneettinen yhteensopivuus) sekä radioviestintää (sähkömagneettista yhteensopivuutta) koskevassa australialaisessa standardissa 2008 olevan 182 kohdan vaatimukset, ja että se on kaikkien sovellettavien teknisten määräysten mukainen.

Arviointi on suoritettu edellä mainitussa direktiivissä olevan liitteen II mukaisesti.

Tuote	Mercury Marine VesselView 403

Tämä tuote on testattu seuraavien standardien mukaisesti.

Standardi

Vakio	Kuvaus	
EN 60945:2002	Merenkulun navigointi ja radiolaitteet –	
Lausekkeet 9 ja 10	Yleiset vaatimukset – Testausmenetelmät ja vaatimukset testaustuloksille	

Testiraportti

Laboratorio	Raporttinumero
TÜV SÜD AMERICA INC.	SD72119173-0816 Rev.1

Minä allekirjoittanut vakuutan täten, että edellä määritetyt laitteet ovat edellä mainittujen sellaisten direktiivien ja standardien mukaisia, jotka koskevat CE-merkintöjä Euroopan ja Australian yhteisöissä myyntiä varten.

Valtuutettu edustaja		
Osoite	Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939	
Allekirjoitus	John Pfeifer, pääjohtaja, Mercury Marine	
Päivämäärä	1.10.2017	

Ostajaa, asentajaa tai käyttäjää pyydetään kiinnittämään huomiota erityistoimenpiteisiin ja käyttörajoituksiin, joita tuotteen käyttöönotto edellä mainittujen direktiivien noudattamiseksi edellyttää. Tarkemmat tiedot näistä erityistoimenpiteistä ja käyttörajoituksista sisältyvät asianmukaisten tuotteiden ohjekirjoihin.

VesselView – yleiskatsaus

TÄRKEÄÄ: VesselView on monitoiminäyttö, joka on yhteensopiva seuraavien tahojen valmistamien tuotteiden kanssa: Mercury Marine Outboards, Mercury MerCruiser, Mercury Diesel. Lisäksi VesselView-ohjelmisto voidaan asentaa seuraavien valmistajien yhteensopiviin näyttölaitteisiin: Lowrance® ja Simrad®. Jotkut tässä ohjekirjassa kuvatuista toiminnoista eivät ole käytössä riippuen moottorista, johon se liittyy.

VesselView on kattava venetietokeskus, joka voi näyttää jopa kahden bensiini- tai dieselmoottorin tiedot. Se valvoo käyttötietoja ja raportoi niistä jatkuvasti; käyttötietoihin sisältyvät myös yksityiskohtaiset tiedot, kuten veden lämpötila ja syvyys, ajokulma, veneen nopeus ja ohjauskulma sekä polttoaine-, öljy-, vesi- ja jätevesisäiliöiden tila. VesselView voidaan integroida täysin myös aluksen GPS-järjestelmään tai muihin NMEA-yhteensopiviin laitteisiin. Tällöin saadaan tuoreet tiedot navigoinnista, nopeudesta ja kohteeseen tarvittavasta polttoainemäärästä. VesselView on näyttölaajennus automaattiohjauksen ja ohjaussauvan käyttöä varten. Kaikkia ohjaustoimintoja hallitaan Mercury Marinen automaattiohjauksen CAN-näppäimistön tai ohjaussauvan ohjauksenhallinnan avulla. VesselView osoittaa, onko jokin tila tai hallintalaite aktiivinen vai valmiustilassa; ponnahdusikkunoita tulee esiin, kun alus saapuu reittipisteisiin, ja niissä pyydetään reaktiota käännöksiin. Täydentäviä näyttötekstejä voidaan käyttää moottorien ja vetolaitteiden säätämiseksi maksimaalisen tehokkuuden saavuttamista varten.

Näytön resoluutio	320 x 240 – K x L
Näyttötyyppi	LED-taustavalaistu, optisesti sidottu, täysvärinen, transflektiivinen TFT-LCD
Näytön koko	104 mm (4,1 in.)
Näytön katselukulma	170 astetta
Käyttölämpötila	–25 °C – 65 °C (–13 °F – 149 °F)
Säilytyslämpötila	–40 °C – 85 °C (–40 °F – 185 °F)
Vedenkestävyys	IPX7
Tuotteen leveys	118 mm (4,64 in.)
Tuotteen syvyys	36,5 mm (1,43 in.)
Tuotteen korkeus	115 mm (4,52 in.)
Tuotteen paino	0,32 kg (0,7 lb.)
Virrankulutus	2,2 W (enintään)
Virtalähde	NMEA 2000®

NMEA 2000 kuormitusta kuvaava luku

4 verkon kuormitusta

VesselView 403:n etupaneeli

VesselView 403:ssa on viisi painiketta, näyttö ei ole kosketusnäyttö.



Etupuolen hallintalaitteet

- a Valikkopainike
- **b** Alanuolinäppäin
- **c** Enter-painike
- d Ylänuolinäppäin
- e Nopeudensäätöpainike

- Valikkopainikkeella pääsee Mercury-valikon toimintoihin.
- Alanuolinäppäimellä navigoidaan alaspäin näytöllä olevien vaihtoehtojen tai valintojen joukossa.
- Enter-painiketta käytetään valinnan tekemiseen, kytkemiseen päälle tai pois tai tallentamiseen.
- Ylänuolinäppäimellä navigoidaan ylöspäin näytöllä olevien vaihtoehtojen tai valintojen joukossa.
- Nopeudensäätöpainikkeella pääsee VesselView-järjestelmän nopeudensäätötoimintoihin.

VesselView 403:n takapaneeli

VesselView-takapaneelissa olevat johtojen liitäntäpisteet mahdollistavat Mercury SmartCraft -verkkoviestintäkaapelin liittämisen sekä yksikön tiedonsiirron NMEA 2000 -verkon kautta. Lisäksi takapaneelissa on USB-portti Wi-Fi-sovittimen käyttämiseksi sekä kannettavan tallennusvälineen liittämiseksi ohjelmistojen päivittämistä tai aluksen mukautusasetusten tai näyttökuvien lataamista varten.



Takapaneeli

- a Mercury SmartCraft -liitäntä
- b NMEA 2000 -liitäntä
- **c** USB-portti

Johdotusarkkitehtuuri

Seuraavassa kuvassa näkyy tavanomainen johdotusarkkitehtuuri VesselView-järjestelmän liittämiseksi osaksi veneen tiedonsiirtoverkkoa.



- a Valinnainen liitäntä karttaplotteriin tai monitoiminäyttöön
- **b** 120 ohmin päätevastus, uros
- c 120 ohmin päätevastus, naaras
- d Sulakkeellinen virtalähde NMEA® 2000
- e Virtaväylä
- f T-liitin NMEA® 2000
- g VesselView 403
- h Sääsuojattu ei käytössä
- i Liitäntärasia

Laitteen huolto

TÄRKEÄÄ: Toimitussisältöön kuuluvan, valkoisen, muovista valmistetun aurinkosuojuksen asentaminen on suositeltavaa yksikön suojaamiseksi, kun se ei ole käytössä.

Näyttöruudun puhdistus

Näytön säännöllistä puhdistamista suositellaan suolan ja muiden ympäristöstä peräisin olevien ainesten kertymisen välttämiseksi. Kiteytynyt suola voi naarmuttaa näytön pinnoitetta, jos käytetään kuivaa tai kosteaa liinaa. Varmista, että liina on kostutettu riittävällä määrällä puhdasta vettä niin, että sillä voidaan liuottaa ja poistaa suolajäämät. Älä paina näyttöä voimakkaasti puhdistaessasi. Jos vesijälkiä ei saa poistettua liinalla, sekoita 50/50-liuos lämpimästä vedestä ja isopropanolista näytön puhdistamista varten. Älä käytä asetonia, mineraalitärpättiä, tärpätin kaltaisia liuottimia tai ammoniumpohjaisia puhdistusaineita. Voimakkaiden liuottimien tai puhdistusaineiden käyttö voi vahingoittaa häikäisyltä suojaavaa pinnoitetta, muovia tai kumipainikkeita. Aurinkosuojuksen asentamista suositellaan yksikön ollessa poissa käytöstä, jotta estettäisiin UV-säteiden aiheuttamat vauriot muovireunukseen ja kumipainikkeisiin.

Tallennusvälineportin puhdistus

Mediaporttien tulppien alue on puhdistettava säännöllisesti kiteytyneen suolan ja muiden ainesten kertymisen ehkäisemiseksi.

Sähköliitännät

Sähköliitännät on tarkastettava säännöllisesti kiteytyneen suolan ja muiden ainesten kertymisen ehkäisemiseksi.

Sisällysluettelo

Käynnistyskuva	Nopeusasetus
Ohjattu asennusohjelma	Yksikköjen asetukset 11
Yleiskatsaus	Tank Setup (säiliöiden määritys) 11
Tuo kokoonpano6	Aktiivisen ajokulman asetus 14
Moottoriasetukset7	Asennusohjelman suorittaminen loppuun 16
Laiteasetukset	Source Selection (lähteiden valinta) -ilmoitus
Joystick Installed (ohjaussauva asennettu)8	Näyttökuvien luominen 17
/	-

Käynnistyskuva

Käynnistyksen yhteydessä VesselView-näyttöön ilmestyy käynnistysruutu. Alakulmassa näkyvä moottorin kuva osoittaa, että aluksen moottoritehoon sovelletaan päästöjenhallintaa.



Käynnistysruutu

Ohjattu asennusohjelma

Yleiskatsaus

VesselView-yksikön ohjattu asennusohjelma antaa ohjeita VesselView-yksikön asetusten määrittämisen ensivaiheissa. Ohjatun asennusohjelman voi avata milloin tahansa valikkopainiketta painamalla. Käytä valikkonäytössä alanuolinäppäintä navigoidaksesi vaihtoehtoon Settings (asetukset). Käytä Settings (asetukset) -valikossa alanuolinäppäintä navigoidaksesi vaihtoehtoon System (järjestelmä) ja käynnistä Wizard (asennusohjelma).

Paina Welcome (tervetuloa) -näytössä alanuolinäppäintä käynnistääksesi ohjatun asennusohjelman.



Tuo kokoonpano

Ohjattu asennusohjelma aloittaa kysymällä käyttäjältä, onko olemassa kokoonpanotiedostoa, joka on tallennettu yksikön paikalliseen tallennustilaan tai ladattu yksikön takaosaan liitetylle USB-tallennusvälineelle. Tämä voi olla avuksi ja säästää asennusaikaa, jos kyseessä olevaa alusta varten käytettävät asetukset ja omat valinnat ovat samat kuin aluksessa, jota on jo käytetty kokoonpanotiedoston luomista varten. Jos tuotavaa tiedostoa ei ole, siirry asennusohjelman seuraavaan vaiheeseen painamalla **alanuolinäppäintä**. Jos tuotava kokoonpano on olemassa, etsi kokoonpanotiedosto valikon tiedostoselainta koskevan kohdan avulla. Katso **osa 3 – Tiedostoselain**.



Moottoriasetukset

Ohjatun asennusohjelman moottoriasetuksia koskevassa osassa käyttäjä voi valita moottorin mallin, aluksella olevien moottorien määrän sekä niiden moottorien määrän (enintään kaksi), jotka näytetään erityisessä VesselView-yksikössä.

HUOMAUTUS: VesselView 403 näyttää enintään kahta moottoria koskevat tiedot. Aluksiin, joissa on kolme moottoria tai enemmän, tarvitaan täydentäviä VesselView 403 -yksiköitä.

Avaa moottorivalinta painamalla **Enter-painiketta**. Käytä nuolinäppäimiä navigoidaksesi luettelossa ylös- ja alaspäin. Paina **Enter-painiketta**, kun korostettuna on oikea moottori.

Engine Setup	Pro Four Stroke 300
Select vessel's engine configuration, and which	Pro Four Stroke 250
engines to show on this display	Pro Four Stroke 200
	Six-Cylinder 300
	Six-Cylinder 250
Engine Model Pro Four Stroke 300	Six-Cylinder 225
Number of Engines 1	Four-Cylinder 200
Engines Shown >	Four-Cylinder 175
64814	648

Moottorin valinta

Avaa Number of Engines (moottorien määrä) -näyttö painamalla **Enter-painiketta**. Käytä ylä- ja alanuolinäppäimiä aluksella olevien moottorien oikean lukumäärän valitsemiseksi.



Moottorien lukumäärä

Avaa Engines Shown (näytettävät moottorit) -valintanäyttö painamalla **Enter-painiketta**. Edellisessä vaiheessa valitusta moottorien lukumäärästä riippuen näytetään ainoastaan asianmukaiset vaihtoehdot. Jos esimerkiksi valittiin kolme moottoria, käyttäjälle annetaan vaihtoehdot **Port** (vasen), **Starboard** (oikea) ja **Center** (keskellä). Korosta vaihtoehto käyttämällä nuolinäppäimiä ja paina **Enter-painiketta** niitä moottoreita koskevan valintaruudun aktivoimiseksi, jotka näytetään VesselView-yksikössä. Yhdessä VesselView 403:ssa voidaan näyttää enintään kaksi moottoria.

Kun olet valmis asennusohjelman Engine Setup (moottoriasetukset) -osassa, palaa Engine Setup -näytölle painamalla **valikkopainiketta**. Voit jatkaa asennusohjelman seuraavaan vaiheeseen painamalla **alanuolinäppäintä**.



Näytettävät moottorit

Laiteasetukset

Vahvista valinta Device Setup (laiteasetukset) -näytössä käyttämällä ylä- ja alanuolinäppäimiä sekä Enter-painiketta. Jos käytössä on useita VesselView-laitteita, anna kullekin yksikölle yksilöivä numero tiedonsiirto-ongelmien välttämiseksi. Ruorinumeroiden on vastattava yksittäisen VesselView-yksikön sijaintia. On tavallista antaa pääruorille numero 1 ja kakkosruorille numero 2. Voit jatkaa asennusohjelman käyttöä painamalla **alanuolinäppäintä**.



Ruori- ja laiteasetukset

Joystick Installed (ohjaussauva asennettu)

Valitse ohjaussauvaohjauksella varustetuissa aluksissa valintaruutu Joystick Installed (ohjaussauva asennettu). Näin varmistetaan, että VesselView-yksikkö tunnistaa ohjaussauvalla järjestelmään tehdyt syötöt.

Ve	ssel Setup
Specify whether this vessel has joyst	ick installed.
Lovstick Installed	
Jojstick Instance	6580

Nopeusasetus

Nopeuden lähde määrittää, miten nopeutta koskevat tiedot hankitaan. Strategiassa käytetään pitot-anturin ja siipirattaan tietoja aluksen nopeuden määrittämiseen. Kun valitaan strategia, on valittava pitot-anturin ja siipirattaan tietojen lähteenä oleva moottori. GPS käyttää nopeuden määrittämiseen GPS-yksiköstä tulevia tietoja. Kun valitaan GPS, on valittava oikea verkkoväylä VesselView-yksikköön tulevien GPS-tietojen lähteeksi.

Voit tehdä valintoja Speed Setup (nopeuden määritys) -näytöissä käyttämällä ylänuolinäppäintä ja alanuolinäppäintä sekä Enter-painiketta.

Korosta ja valitse GPS Source (GPS-lähde).



Nopeuden lähteen valinta

Valitse GPS:n avulla saatavia nopeustietoja varten CAN-väylä, joka välittää GPS-tiedot SmartCraft-verkon kautta.



Korosta ja valitse Speed Source (nopeuden lähde).



Nopeutta koskevaa strategiaa varten korosta ja valitse Pitot source (pitot-lähde) ja sitten oikea moottorin PCM, joka raportoi pitot-anturista peräisin olevat tiedot.

	Speed Setup
Select sources for spee	d data.
GPS Source	SmartCraft (Can-P)
Speed Source	Strategy
Pitot source	PCMO
Paddle source	PCM0
	65294
Ν	lone
P	PCM0
Р	PCM1
P	PCM2
p	смз

None	an a
PCM0	
PCM1	
PCM2	
PCM3	
	64827

Moottorin sijainnin valinta

Valitse Paddle source (siipirataslähde) ja sitten oikea moottorin PCM, joka raportoi siipirataslähettimestä peräisin olevat tiedot.

	Speed Setup
Select sources for spe	ed data.
GPS Source	SmartCraft (Can-P)
Speed Source	Strategy
Pitot source	PCM0
Paddle source	PCM0
	6529

None	
PCM0	
PCM1	
PCM2	
PCM3	
	64827

Moottorin sijainnin valinta



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

Kun olet tehnyt asennusohjelman Speed Setup (nopeuden määritys) -osassa olevat valinnat, paina **alanuolinäppäintä** jatkaaksesi asennusohjelman seuraavaan vaiheeseen.

Yksikköjen asetukset

VesselView mahdollistaa käyttäjille näytössä näkyvien mittayksiköiden valinnan. Voit tehdä valinnan käyttämällä ylänuolinäppäintä ja alanuolinäppäintä sekä Enter-painiketta.



Näytössä näkyvät mittayksiköt

Kun osassa Units Setup (yksiköiden määritys) olevat valinnat on tehty, paina **alanuolinäppäintä** jatkaaksesi eteenpäin asennusohjelmassa.

Tank Setup (säiliöiden määritys)

TÄRKEÄÄ: Tarkista, että kaikki säiliöanturit ja -lähettimet on yhdistetty verkkoon kunnolla, ennen kuin yrität konfiguroida uusia säiliöitä.

Osassa Tank Setup (säiliöiden määritys) käyttäjä voi valita säiliötyypin, määrittää säiliön tilavuuden ja nimetä säiliön. Korosta Tanks (säiliöt) ja paina **Enter-painiketta** jatkaaksesi.



Korosta Configure new tank (konfiguroi uusi säiliö) ja paina Enter-painiketta.



Säiliöiden konfigurointinäytössä on kaikki tiedot, joita VesselView tarvitsee tarkkojen säiliötietojen näyttämiseksi.



Säiliöiden konfigurointinäyttö a - Havaittu säiliöanturi b - Säiliötyyppi c - Säiliön nimi d - Säiliön kapasiteetti

- Säiliön lukeman käänteisyys
- Säiliön kalibrointi
- g Tallenna vaihtoehto

HUOMAUTUS: Kun säiliötyypiksi valitaan generaattorin polttoaine, generaattorisäiliön sisältämää määrää ei lisätä aluksen polttoainesäiliöiden kokonaislukemaan.

Voit valita säiliötyypin käyttämällä **ylänuolinäppäintä** ja **alanuolinäppäintä** halutun säiliötyypin korostamiseksi. Kun säiliötyyppi on valittu, paina **Enter-painiketta**.

None
Fuel
Oil
Water
Gray
Black
Live well
Genset Fuel
65340

Syötä säiliön nimi. Nimikenttään voi syöttää enintään yhdeksän merkkiä. Katso osa 3 – Tekstin ja numeroiden syöttö. Kun olet syöttänyt säiliön nimen, paina valikkopainiketta jatkaaksesi seuraavaan vaiheeseen.



Syötä säiliön kapasiteetti. Käytä merkinnän tekemiseen samoja menettelyjä kuin edellisessä vaiheessa. Kun olet syöttänyt säiliön kapasiteetin, paina valikkopainiketta jatkaaksesi seuraavaan vaiheeseen.



VesselView tarjoaa käyttäjälle mahdollisuuden muuttaa säiliöiden valvottavan tilavuusarvon päinvastaiseksi. Tätä vaihtoehtoa voidaan tarvita, jos säiliön lähetin lähettää päinvastaiset tiedot kuin vakiotyyppiset lähettimet. Vakiotyyppisten säiliön tason lähettimien vastuslukema on 33–240 ohmia. 240 ohmin lukema osoittaa säiliön olevan tyhjä, ja 33 ohmin lukema tarkoittaa täyttä säiliötä. Päinvastoin toimivissa säiliölähettimissä lukema on tavallisesti 0–180 ohmia, jossa 0 osoittaa täyttä säiliötä ja 180 tyhjää säiliötä.

Sensor		CNTR 2 (88%)
Туре		Live well
Name	LI	VE
Capacity (gal)		0000.00
Inverted		
Calibration		
	Save	
	Cancel	
		65347

Säiliön kalibrointi: Säiliön kalibrointi voi olla tarpeen monista syistä: säiliön erikoinen muoto, säiliön V:n muotoinen pohja, säiliön porrastettu kylki tai jopa säiliön asema veneen ollessa vedessä. Uimurit ja lähettimet voivat antaa virheellisiä tietoja käyttäjälle, jolloin polttoaineen ja muiden nesteiden tilavuus ei näy oikein. Säiliö saadaan kalibroitua tarkimmin, kun aloitetaan tyhjällä säiliöllä, jonka tilavuus tunnetaan. Lisää nestettä säiliöön yksi neljäsosa sen tilavuudesta ja kirjoita muistiin uimurin tai lähettimen sijainti. Toista tätä lisäämällä aina yksi neljäsosa ja kirjoittamalla uimurin tai lähettimen sijainti muistiin joka kerralla, kunnes säiliö on täysi. Säiliön kalibroinnissa käyttäjä voi säätää säiliön lukemia täydestä tyhjään.

Käytä ylänuolinäppäintä ja alanuolinäppäintä kalibrointirivien korostamiseen. Kun oikea rivi on korostettu, paina Enterpainiketta muuttaaksesi prosenttimäärää koskevan tiedon. Painamalla valikkopainiketta voit poistua kalibrointiriviltä.

88.0%	88.0%
0.0%	0.0%
25.0%	25.0%
50.0%	50.0%
75.0%	75.0%
100.0%	100.0%
Save	
Cancel	
	88.0% 0.0% 25.0% 50.0% 75.0% 100.0% Save Cancel

65348

Kun kaikki kentät ja valinnat on konfiguroitu, korosta Save (tallenna) ja paina **Enter-painiketta** säiliöasetusten tallentamiseksi VesselView-yksikköön.

Raw/Calibrated	88.0%	88.0%
1	0.0%	0.0%
2	25.0%	25.0%
3	50.0%	50.0%
4	75.0%	75.0%
5	100.0%	100.0%
(s	ave	
Ca	ancel	
		65340

VesselView palaa Configure new tank (konfiguroi uusi säiliö) -näyttöön. Jos konfiguroitavia säiliöitä ei enää ole, palaa asennusohjelman valikkoon painamalla **valikkopainiketta** ja jatka eteenpäin asennusohjelmassa painamalla **alanuolinäppäintä**.

Aktiivisen ajokulman asetus

Aluksissa, joihin on asennettu Mercury Marinen Active Trim, trimmausprofiileja voidaan hallinnoida VesselView-näytön avulla. Tämä ei vaikuta Active Trim -järjestelmän näppäimistön toimintaan.

VesselView ohjaa käyttäjän useiden Active Trim -konfigurointiprosessiin kuuluvien vaiheiden läpi. Seuraa kaikkia näytöllä näkyviä ohjeita ja vahvistuksia konfigurointiprosessin loppuun saattamiseksi.

Voit aloittaa määritysprosessin painamalla Enter-painiketta Active Trim korostettuna.



Käytä ylänuolinäppäintä ja alanuolinäppäintä aktiivisen trimmausprofiilin korostamiseen. Mitä suurempi numero on, sitä voimakkaampi moottorin tai vetolaitteen trimmaus on matalilla nopeuksilla. Päätrimmausprofiilista tulee ajoprofiilin keskiarvo. Ajoprofiilia voidaan muuttaa ajon aikana, jotta voitaisiin hienosäätää aluksen asentoa vedessä. Jotta löydettäisiin paras mahdollinen profiili alustasi varten, venettä pitäisi ajaa risteilynopeudella. Korosta Calibrate (kalibroi) ja paina Enterpainiketta jatkaaksesi.



Noudata näytöllä näkyviä ohjeita päättääksesi alastrimmauksen mukautuksen. Jatka painamalla Enter-painiketta.



Noudata näytöllä näkyviä ohjeita päättääksesi ylöstrimmauksen mukautuksen. Jatka painamalla Enter-painiketta.



VesselView-näytöllä näkyy Major Profile (pääprofiili) -ruutu, kun alas- ja ylöstrimmauksen mukautus on tehty. Kaikkia viittä päätrimmausprofiilia ei tarvitse kalibroida. Alas- ja ylöstrimmauksen mukautus soveltaa trimmin lukemia kaikkiin viiteen profiiliin. Pääset pois ohjatun asennusohjelman aktiivista trimmausta koskevasta osasta painamalla **valikkopainiketta**.



Aktiivisen trimmauksen määritys on tehty.

Asennusohjelman suorittaminen loppuun

Saattaaksesi ohjatun asennusohjelman päätökseen paina Enter-painiketta.

Finish
Device configuration is complete. These settings, and more, can be changed at any time in the Settings menu. Press "ENTER" to continue.
Finish
64845

Ohjattu asennusohjelma on päättynyt

Source Selection (lähteiden valinta) -ilmoitus

Kun ohjattu asennusohjelma on päättynyt, näytölle tulee ilmoitus Source selection (lähteiden valinta). Start (aloita) - vaihtoehdon valinta **Enter-painiketta** painamalla aloittaa prosessin, jonka aikana aluksen verkosta etsitään tiedonsiirtolaitteiden tunnistettavia antureita ja lähettimiä.

	Source selection
The E co	e system is ready to auto select data sources. Before starting make sure that all nnected products are powered on.
	Start
	Cancel

65793

Tietolähteiden valinta käynnissä. Näytöllä näkyy eteneminen 0:sta 100 prosenttiin.



Kun valinta on tehty, paina Enter-painiketta jatkaaksesi. VesselView-näyttö palaa päänäyttötilaan.



Näyttökuvien luominen

VesselView mahdollistaa näyttökuvien luomisen käytön aikana.

TÄRKEÄÄ: Ole aina varovainen, kun suuntaat huomiosi pois edessä olevasta vedestä. Varmista, ettei reitilläsi ole esteitä tai muita veneitä.

Saat luotua näyttökuvan painamalla valikkopainiketta ja nopeudensäätöpainiketta samaan aikaan. Näyttökuvan tiedostonimi ilmestyy hetkeksi näytön alareunaan.



Valikko- ja nopeudensäätöpainikkeet

Kaikki näyttökuvat ovat File Browser (tiedostoselain) -kansiossa, joka löytyy päävalikosta.



Kerrallaan voi valita yhden näyttökuvan katselua, USB:lle siirtämistä tai poistamista varten. **HUOMAUTUS:** Copy to USB (kopioi USB:lle) -vaihtoehto näkyy vain silloin, kun oikein alustettu USB-asema on kiinnitettynä VesselView-yksikön takaosaan. USB-liitäntä sijaitsee suuren tulpan alla yksikön takaosassa.

updates.json	updates.json
Screenshot_2017-08-23_12.26.20.png	Screenshot_2017-08-23_12.26.20.png
Screenshot_2017-08-23_12.26.53.png	Screenshot_2017-08-23_12.26.53.png
Screenshot_2017-08-23_12.27.06.png	Screenshot_2017-08-23_12.27.06.png
Screenshot_2017-08-23_12.27.17.png	Screenshot_2017-08-23_12.27.17.png
Screenshot_2017-08-23_12.27.25.png	File Information
Screenshot_2017-08-23_12.27.32.png	View
Screenshot_2017-08-23_12.27.38.png	Copy to USB
64848	6484

Näyttökuvat kopioitu USB-asemalle

Näkyviin tulee vahvistusruutu, jossa ilmoitetaan käyttäjälle, että näyttökuvan kopiointi USB-asemalle onnistui. Paina **Enter**painiketta vahvistaaksesi OK-valinnan ja palataksesi näyttökuvakansioon.



Osa 3 - Päävalikon valinnat

Sisällysluettelo

Yleiskatsaus	20
Datanäyttöjen laajentaminen	20
Tekstin ja numeroiden syöttö	21
Home (koti)	21
Active Trim (aktiivinen trimmaus)	22
Johdanto Active Trim -säätöön	22
GPS	23
Matalassa vedessä ajo	23
Perävaunuasento ja Active Trim	23
Ajokulman profiilien yleiskatsaus	23
Asetus ja määritykset	24
Fuel (polttoaine)	25
Akku.	26
Nopeus	26
Trim/Tabs (trimmi/säätöevät)	26
Järjestelmä	27
Smart Tow	29
Trip (matka)	30
Säiliöt	31
Faults History (vikahistoria)	31
Uistelu	33
Performance (suorituskyky)	35
Depth (svvvvs)	35
Genset (generaattori)	35
Huolto.	36
File Browser (tiedostoselain)	37
Asetukset	39
Järjestelmä	39
Tietoa	39
Helm (ruori)	40
Asennusohjelma	40
Palauta	41

Verkko	41	
Simulointi	42	
Aika	. 43	
Check for updates (päivitysten tarkastus)	43	
Alus	. 44	2
Evät	44	U
Säiliöt	. 44	
Nopeus	45	
Ohjaus	45	
Sea Temperature Source (meren lämpötilan	46	
lovstick Installed (objaussauva asennettu)	. 40	
Moottori	40	
Moottorien lukumäärä	46	
Nävtetyt moottorit	46	
Moottorimalli	46	
Rajat		
Tuettu data	. 47	
Vakionopeus-/Smart Tow -tyyppi	. 47	
Active Trim (aktiivinen trimmaus)	. 47	
Omat valinnat	. 47	
Key Beeps (näppäinäänet)	. 47	
Taustavalo	. 47	
Kohoikkunat	. 47	
Yksiköt	48	
Interface (käyttöliittymä)	. 48	
Hälytykset	48	
History (historia)	. 48	
Asetukset	. 48	
Siren Enabled (sireeni aktivoitu)	. 50	
Wireless (langaton)	. 50	
Ohjelmatiedosto	. 50	

Yleiskatsaus

Valikkopainiketta painamalla pääsee päävalikkoruutuun (Menu). Käytä ylänuolinäppäintä ja alanuolinäppäintä navigointiin ja halutun valikkokohteen korostamiseen.

Aina kun tehdään valinta päävalikkoruudulta, valikkopainiketta painamalla käyttäjä pääsee pois valinnasta ja takaisin päävalikkoruutuun.



Datanäyttöjen laajentaminen

Vasemmanpuoleisessa järjestelmäpaneelissa on kuusi esiasetettua tietokohdetta. Kun aluksen näyttöruutu on aktiivinen, käytä **ylänuolinäppäintä** ja **alanuolinäppäintä** kohteiden valitsemiseen järjestelmäpaneelista. Kun mikä tahansa näistä kuudesta esiasetetusta kohteesta valitaan, valinnan tiedot tulevat näkyviin koko näytön kokoisina. Kuusi kohdetta ovat:

- 1. Home (koti)
- 2. Polttoaine
- 3. Akku
- 4. Nopeus
- 5. Trim/Tabs (trimmi/säätöevät)
- 6. System (järjestelmä)

Voit palauttaa VesselView'n aktiiviseen näyttöruutuun painamalla ylänuolinäppäintä, kunnes Home (koti) -kuvake on korostettuna.



Järjestelmäpaneeli

Lisää suurennettuja tietoruutuja saa esiin painamalla **valikkopainiketta** ja käyttämällä **ylänuolinäppäintä** tai **alanuolinäppäintä** minkä tahansa valikkokohteen valitsemiseksi. Aluksen moottorista riippuen jotkut vaihtoehdot eivät välttämättä ole käytettävissä.

Tekstin ja numeroiden syöttö

Tekstiä ja numeroita saa syötettyä aktiivisiin kenttiin käyttämällä ylänuolinäppäintä, alanuolinäppäintä, Enter-painiketta sekä valikkopainiketta.



Aktiiviset kentät

- 1. Käytä ylänuolinäppäintä ja alanuolinäppäintä halutun kohteen tai rivin korostamiseen.
- 2. Aktivoi kohdistin tietokentässä painamalla Enter-painiketta.
- 3. Korosta yksittäisen merkin/numeron sijainti painamalla Enter-painiketta vielä kerran.
- 4. Käytä ylänuolinäppäintä ja alanuolinäppäintä merkin/numeron muuttamista varten.
- 5. Kun haluttu merkki/numero on syötetty, paina Enter-painiketta merkin/numeron sijainnin deaktivoimiseksi.
- 6. Voit siirtyä seuraavaan merkin/numeron sijaintiin painamalla ylänuolinäppäintä. Alanuolinäppäintä voidaan käyttää edellisiin merkin/numeron sijainteihin palaamista varten.
- 7. Kun aktiivinen tietokenttä on valmis, paina valikkopainiketta, ja voit käyttää ylänuolinäppäintä ja alanuolinäppäintä navigoidaksesi ruudulla seuraavaan kenttään joko ylös- tai alaspäin.
- 8. Käytä edellä annettuja ohjeita muiden aktiivisten kenttien täyttämiseksi VesselView-järjestelmän eri ruuduilla.
- 9. Kun ruudun kaikki kentät ovat valmiita, valitse **Save** (tallenna) sen varmistamiseksi, että kaikki muutokset tai lisäykset säilyvät.

Home (koti)

VesselView-yksikön Home (koti) -näyttöön sisältyvät seuraavat tiedot:

- Polttoaine
- Nopeus
- Trimmin kuvaajat ja Active Trim -tila
- Järjestelmän tila
- Autopilotin tila

Osa 3 - Päävalikon valinnat

- RPM (kierrosluku)
- Vaihdeasento



a - Polttoaine

- **b** Nopeus
- c Trimmin kuvaajat ja Active Trim -tila
- d Järjestelmän tila
- e Järjestelmäpaneelin kohteet
- RPM (kierrosluku)
- Vaihdeasento

Voit palata Home (koti) -näytölle miltä tahansa tietotasolta tai erikoisnäytöltä painamalla valikkopainiketta. Riippuen sisäkkäisestä tasosta, jolla olet, valikkopainiketta voi joutua painamaan monta kertaa.

Vasemmanpuoleisessa järjestelmäpaneelissa näkyviä tietokohteita voi mukauttaa navigoimalla seuraavaan kohteeseen: Settings>Preferences>Interface>System (asetukset>omat valinnat>käyttöliittymä>järjestelmä). Tehtävien tietovalintojen enimmäismäärä on viisi.

Active Trim (aktiivinen trimmaus)



Alukseen voidaan tarvita lisävarusteita, jotta aktiivisen trimmauksen ominaisuudet toimivat. Pyydä lisätietoja vaadituista varusteista Mercury Marinen valtuutetulta jälleenmyyjältä.

Johdanto Active Trim -säätöön

Active Trim (aktiivinen ajokulmansäätö) on Mercury Marinen patentoitu GPS-pohjainen automaattinen ajokulmajärjestelmä. Tämä intuitiivinen, kädet vapaiksi jättävä järjestelmä säätää moottorin tai vetolaitteen ajokulmaa jatkuvasti käyttöolosuhteissa tapahtuvien muutosten perusteella suorituskyvyn, polttoainetalouden ja helppokäyttöisyyden parantamiseksi. Se reagoi tarkasti veneen liikkeisiin ja antaa paremman kokonaisajokokemuksen. Active Trim -säädöstä hyötyminen ei edellytä moottorin tai vetolaitteen trimmauksen tuntemusta.

- Kun vene kiihdyttää, moottori tai vetolaite trimmaa ulos.
- · Kun vene hidastaa, esim. käännyttäessä, moottori tai vetolaite trimmaa sisään.
- Active Trim voidaan ohittaa milloin tahansa käyttämällä manuaalisia trimmipainikkeita.
- Active Trim -säädön ansiosta veneen kuljettaja voi säätää ajoasentoa veneen kuormituksen, muuttuvan sään ja kuljettajan mieltymysten mukaan säilyttäen täyden automaattiohjauksen.

Active Trim -järjestelmällä on neljä toimintatilaa:





3. Plaanausnopeudet

Trimmaa moottorin tai vetolaitteen asteittain GPS-nopeuden perusteella, jotta tehokkain kulkuasento säilyy.



4. Ohitus

Kun veneen kuljettaja käyttää manuaalista ajokulmaa, Active Trim -järjestelmä ohitetaan välittömästi, jolloin kuljettajalla on täysi hallinta.

Venettä käynnistettäessä Active Trim siirtyy tilaan, jossa se oli edellisessä sammuttamisvaiheessa. Jos esimerkiksi Active Trim oli käytössä, kun moottori sammutettiin edellisellä kerralla, se on käytössä myös seuraavan käynnistyksen aikana.

GPS

Aktiivinen trimmaus määrittää aluksen nopeuden GPS-signaalin avulla. Aktiivinen trimmaus ei ohjaa trimmausta automaattisesti, ennen kuin GPS-yksikkö on löytänyt signaalin.

Matalassa vedessä ajo

TÄRKEÄÄ: Active Trim ei havaitse veden syvyyttä eikä trimmaa automaattisesti ylös matalassa vedessä. Veneen kuljettajan täytyy ohittaa Active Trim trimmaamalla moottori tai vetolaite manuaalisesti tai painamalla OFF-painiketta.

Perävaunuasento ja Active Trim



Jos moottori tai vetolaitteisto on kuljetusasennossa (yli 50 % sovitetusta trimmialueesta), Active Trim ei käynnisty. Aina kun moottori tai vetolaite on trimmattu yli sen normaalin alueen (esimerkiksi matalassa vedessä liikkumista varten, kun vene lasketaan vesille perävaunusta tai lastataan perävaunuun), se täytyy ensin trimmata alas manuaalisesti, jotta Active Trim toimii. Tällä turvaominaisuudella estetään moottoria tai vetolaitetta trimmaamasta automaattisesti alas tilanteessa, jossa se voisi osua esteeseen.

Ajokulman profiilien yleiskatsaus

Active Trim -järjestelmä voidaan määrittää mille tahansa viidestä keskeisestä ajokulman profiilista. Seuraava kuva näyttää, kuinka ajokulmaa suhteessa veneen nopeuteen ilmaisevat käyrät eroavat toisistaan viidessä pääprofiilissa.



Määritä Active Trim -järjestelmään pääprofiili, joka soveltuu parhaiten vene-ja moottoriyhdistelmään normaaleissa käyttöolosuhteissa.

Jokainen edeltävässä esimerkissä esitelty pääprofiilikäyrä edustaa oletusarvoista keskiasetusta (säädettävä ajokulmaprofiili 3) useampien säädettävien ajokulmaprofiilien joukosta. Jokainen pääprofiili sisältää viisi käyttäjän säädettävissä olevaa ajokulmaprofiilia, joten kuljettaja voi kompensoida sääolosuhteissa ja veneen kuormituksessa tapahtuvia muutoksia trimmauskäyrää hienosäätämällä.

Valitun päätrimmausprofiilin yläraja vastaa käyttäjän säädettävää trimmausprofiilia 5. Alaraja vastaa käyttäjän säädettävää trimmausprofiilia 1.

Viiden pääprofiilin alueet ovat osin päällekkäisiä. Kun profiilien 4 ja 3 (ensimmäisestä kaaviosta) ajokulma-alueet sijoitetaan yksittäiseen kaavioon, niiden päällekkäisyys näkyy selvästi. Pääprofiilin 3 yläraja on pääprofiilin 4 alarajaa ylempänä, joten osa ajokulmakäyristä sijoittuu kummankin profiilin alueelle. Käytännössä tämä tarkoittaa sitä, että hienoiset vaihtelut järjestelmän konfigurointiolosuhteissa eivät näy suurina vaihteluina järjestelmän toiminnassa.



- a Pääprofiilin 4 yläraja
- b Pääprofiilin 4 alaraja
- c Alue (c) plus alue (g) vastaa pääprofiilin 4 koko aluetta
- d Pääprofiilin 3 yläraja
- e Pääprofiilin 3 alaraja
- Alue (f) plus alue (g) vastaa pääprofiilin 3 koko aluetta
- g Pääprofiilien 4 ja 3 päällekkäinen alue

Asetus ja määritykset

TÄRKEÄÄ: Konfiguroi Active Trim aina pääprofiililla, jonka avulla käyttäjä voi valita säädettävän profiilin ylimääräisellä sisään trimmauksella; vältä sellaisen pääprofiilin valintaa, joka johtaa normaaliin käyttöön säädettävällä trimmausprofiililla 1. Näin varmistetaan, että käyttäjä voi aina saattaa keulan alas poukkoilun korjaamiseksi ilman, että moottoria tai vetolaitetta on trimmattava manuaalisesti.

VesselView etsii verkosta Vessel Control (Aluksenhallinta) -moduulin. Jos Vessel Control (Aluksenhallinta) -moduulin ohjelmisto ei ole ajan tasalla tai moduulia ei löydy verkosta, käyttäjä ei voi jatkaa aktiivisen trimmauksen määrittämistä.

Korosta Calibrate (kalibroi) ja paina **Enter-painiketta**. Seuraa näytöllä näkyviä ohjeita kussakin kalibrointiprosessin vaiheessa. Korosta Next (seuraava) kunkin vaiheen päättämisen jälkeen, jotta pääset jatkamaan seuraavaan vaiheeseen. Kun kaikki vaiheet on päätetty, paina **Enter-painiketta** kalibrointimenettelyn tallentamiseksi.





64879

Fuel (polttoaine)

VesselView-yksikön Fuel (polttoaine) -ruudussa näkyy polttoaineen kokonaismäärä senhetkisten, säiliökonfiguraatioon säiliövalikon tai ohjatun asennusohjelman avulla syötettyjen säiliötietojen perusteella.

Press "ENTER" to Save

Ruudun alaosassa näkyy polttoainevirta eli polttoaineen kulutus tilavuutena tunnissa. Tilavuus riippuu mittayksiköistä, jotka valittiin ohjatun asennusohjelman käytön aikana. Mittayksiköt voi vaihtaa milloin tahansa navigoimalla kohteeseen Menu>Settings>Preferences>Units (valikko>asetukset>omat valinnat>yksiköt).



90-8M0143433 fin JOULUKUU 2017

Akku

Battery (akku) -tietoruudulla näkyy akun jännite numeroina sekä punaisena osoittimena mittarin asteikolla. Moottorin kierrosluku näkyy ruudun alareunassa.



Esimerkki akkuruudusta

Nopeus

Speed (nopeus) -tietoruudulle sisältyvät nopeusmittari, nopeus numeroina, kierroslukuarvo sekä moottorien polttoaineen virtausnopeus.



- a Nopeusmittari
- **b** Nopeus numeroina
- c Kierroslukuarvo
- d Polttoaineen virtausnopeus

Trim/Tabs (trimmi/säätöevät)

Trim/Tabs (trimmi/säätöevät) -tietoruudulla näkyvät seuraavat tiedot:

- Trimmin kuvaaja
- Evän kuvaaja
- Trimmi numeroina
- Active Trim -tila
- Polttoaineen virtausnopeus



- a Trimmin kuvaaja
- b Trimmi numeroina
- c Active Trim -tila
- **d** Polttoaineen virtausnopeus
- e Evän kuvaajat

Järjestelmä

Käyttäjä voi valita System (järjestelmä) -ruutuun enintään viisi haluamaansa alusta ja moottoria koskevaa tietokohdetta. Moottorin kierrosluku näkyy ruudulla aina.

	System
	CNTR
RPM	1550 rpm
Engine Hours	55 hrs
Water Pressure	11.55 PSI
Coolant Temp	144 •F
Oil Pressure	46.89 PSI
Vessel fuel rate	28.70 GAL/hr
	6

HUOMAUTUS: Aluksen moottorista riippuen kaikki alusta ja moottoria koskevat tietovaihtoehdot eivät välttämättä ole käytettävissä.

Seuraavassa on luettelo alusta ja moottoria koskevista tiedoista, jotka voidaan valita.

- Coolant pressure (jäähdytysnesteen paine)
- Jäähdytysnesteen lämpötila
- Tehostinpaine
- Öljynpaine
- Engine hours (moottorin käyttötunnit)
- Polttoaineen virtausnopeus
- Imuilman lämpötila
- Throttle percent (kaasu prosentteina)
- Load percent (kuormitus prosentteina)
- Transmission oil temperature (vaihteistoöljyn lämpötila)
- Transmission oil pressure (vaihteistoöljyn paine)
- Total fuel used—lifetime (käytetyn polttoaineen kokonaismäärä elinikäinen)

Voit valita tietokohteita näkymään järjestelmäruudulla navigoimalla kohteeseen Menu (valikko).

Käytä päävalikossa nuolinäppäimiä vaihtoehdon Settings (asetukset) korostamiseksi ja paina Enter-painiketta.



Osa 3 - Päävalikon valinnat

Käytä nuolinäppäimiä vaihtoehdon Preferences (oman valinnat) korostamiseksi ja paina Enter-painiketta.

	Settings
System	>
Vessel	>
Engine	>
Preferences	>
Alarms	>
Wireless	>
Personality file	>
	64960

Käytä nuolinäppäimiä vaihtoehdon Interface (käyttöliittymä) korostamiseksi ja paina Enter-painiketta.

	Preferences
Key beeps	Off
Backlight	>
Popups	>
Units	>
Interface	>
	64961

Käytä nuolinäppäimiä vaihtoehdon System panel (järjestelmäpaneeli) korostamiseksi ja paina Enter-painiketta.



System panel -ruudussa on tietojen näyttämistä koskevia vaihtoehtoja. Käytä nuolinäppäimiä halutun tietovalinnan korostamiseksi. Paina **Enter-painiketta** valinnan valitsemiseksi tai poistamiseksi. Enintään viisi valintaa voi valita.

Preferences / Interface / System panel	
Engine Hours	$\overline{\mathbf{v}}$
Water Pressure	\checkmark
Coolant Temp	\checkmark
Oil Pressure	\checkmark
Boost Pressure	
Fuel Rate	
Intake Temp	
	64963

Kun kaikki valinnat on tehty, pääset pois System panel -ruudulta painamalla valikkopainiketta. Nyt System (järjestelmä) - ruudulla näkyvät oikeat valinnat.

Smart Tow

Smart Tow on helppokäyttöinen ohjelma veneen kiihdytyksen ja kohdenopeuksien hallintaa varten vesihiihtäjien, renkaiden ja kaikenlaisten vesiurheiluvälineiden vetämisen yhteydessä. Smart Tow poistaa epävarmuuden kiihdytysongelmista, joita ovat esimerkiksi liian nopea plaaniin nousu, liikaa ylitystä, hidastuminen ja vakionopeustavoitteet. Valitse profiili, valitse aktivoi ja aseta kaukosäätimen kahva täyskaasulle, niin Smart Tow hoitaa loput.

Smart Tow perustuu moottorin kierroslukuun, ellei alukseen ole asennettu CAN-verkkoon liitettyä GPS:ää.

Smart Tow tarjoaa viisi tehtaalla esiasetettua käynnistysprofiilia, jotka näkyvät näytön vasemmassa laidassa nimityksillä P1–P5. Käytä ylänuolinäppäintä ja alanuolinäppäintä profiilien selaamiseen ja korostamiseen.











Profiilit 1 ja 2





Kunkin profiilin asetusarvoa voidaan muuttaa Smart Tow -näytössä. Asetusarvon muuttamisesta voi olla hyötyä, kun kyydissä olevilla henkilöillä on eri määrät vesiurheiluvälineitä koskevaa kokemusta. Käyttäjä voi luoda kiihkeät käynnistykset kokeneita hiihtäjiä varten ja lempeät lähdöt lapsia tai kumiveneiden vetämistä varten.

Osa 3 - Päävalikon valinnat

Nopeudensäätöpainikkeella saa näkyviin ylänuolinäppäintä ja alanuolinäppäintä esittävät kuvakkeet asetusarvon muuttamista varten.



Asetusarvo ja säätöosoittimet

Paina Enter-painiketta minkä tahansa Smart Tow -käynnistysprofiilin aktivoimiseksi.



Paina Enter-painiketta deaktivoidaksesi Smart Tow -järjestelmän. Näyttö siirtyy pois käynnistysprofiilista ja palaa valikkoon, jossa eri profiileja voi korostaa ja valita.

Trip (matka)

Trip (matka) -tietoruudussa näkyvät seuraavat kohteet:

- Matkaetäisyys
- Matka-aika
- Average mileage (keskimääräinen kilometrimäärä)
- Trip speed average (matkanopeuden keskiarvo)
- Fuel used on trip (matkalla käytetty polttoaine)
- Trip reset (matkan nollaus) -vaihtoehto



Enter-painikkeen painaminen nollaa Trip (matka) -ruudun arvot.

Säiliöt

Tanks (säiliöt) -tietoruudulla on säiliön kuva, jossa jäljellä olevaa polttoainemäärää kuvaa säiliön värillinen osa. Sama asia ilmaistaan numeroin säiliön kuvan alapuolella.



Jos aluksella on enemmän kuin yksi konfiguroitu säiliö, käytä **ylänuolinäppäintä** tai **alanuolinäppäintä** lisäsäiliöiden korostamista varten. Jokaista konfiguroitua säiliötä kuvataan säiliön sisältöön liittyvällä kuvakkeella. Nämä säiliökuvakkeet löytyvät ruudun vasemmasta laidasta.



Faults History (vikahistoria)

Kaikki Mercuryn varoitukset, viat ja hälytykset tulevat näkyviin riippumatta siitä, mitä näytössä on hälytyksen tullessa. Kun hälytys syntyy, näytössä näkyy ikkuna, joka sisältää hälytyksen tekstin ja varoituksen sekä lyhyet toimintaohjeet.

Kriittisen hälytyksen sattuessa myös Mercuryn Engine Guardian -järjestelmä reagoi tavallisesti myös esim. vähentämällä tehoa, enimmäiskierroslukua tai pakottamalla moottorin tyhjäkäynnille. Kaikki kriittiset viat antavat käyttäjälle äänimerkin. Kriittisen vian yhteydessä varoitustorvesta kuuluu jatkuva äänimerkki kuuden sekunnin ajan.

Vähemmän vakavat hälytykset näkyvät samoin kuin kriittiset hälytykset, mutta varoitustorvesta kuuluu kuusi lyhyttä piippausta.

Vikoja koskevat ponnahdusikkunat auttavat saamaan lisätietoa yksittäisistä vioista. Valitse View (katsele) saadaksesi kattavamman selityksen viasta.



Esimerkki vikaa koskevasta ponnahdusikkunasta

Osa 3 - Päävalikon valinnat

Jotta aktiivinen vika voitaisiin tyhjentää, viallinen osa on määritettävä. Tarkasta, korjaa tai vaihda viallinen osa. Käynnistä moottorit ja anna VesselView-yksikön suorittaa käynnistykseen liittyvä järjestelmän skannaus. Jos alus läpäisee tämän skannauksen, näytön vasemmassa reunassa oleva Mercury-välilehti näkyy vihreänä. Voit milloin tahansa tarkistaa hälytyshistorian valitsemalla päävalikon ja sen jälkeen Alarms (Hälytykset). Täällä näet vikahistorian.



Esimerkki vikahistoriaa koskevasta näytöstä









Kun ruudun alalaitaan ilmestyy aktiivinen vika, paina Enter-painiketta tarkastellaksesi vikahistoriaa.



Uistelu

Uisteluohjauksen kierroslukualueet riippuvat moottorista. Uisteluohjauksen kierrosluku on kaikkien moottorien ja perämoottorien osalta enintään 1000 RPM.

	Troll
55	50 rpm
Speed	O MPH
Depth	19.7 ft
Sea Water Temp	°F
Press "ENTER" to	ENABLE Troll
Press 🐼 to adji	ust RPM Set Point

Aluksen on oltava vaihteella, ja kaasun on oltava tyhjäkäynnillä. Jos alus ei täytä näitä edellytyksiä, varoituskuvake ja siihen liittyvä teksti neuvovat käyttäjälle, miten uisteluohjaus saadaan käyttöön.

Osa 3 - Päävalikon valinnat

Kun haluttu kierroslukuarvo on valittu, paina **Enter-painiketta** uistelun aktivoimiseksi. Tämä aloittaa uisteluohjauksen, ja moottorin kierrokset asettuvat haluttuun kierroslukuun.

VesselView-näytön yläosassa näkyvät varoitussymboli ja teksti uisteluohjaus aktiivinen.



Seuraa näytöllä näkyviä ohjeita ruudun alareunasta. **Enter-painiketta** painamalla uistelun saa deaktivoitua. **Nopeudensäätöpainiketta** painamalla voidaan tehdä säätöjä kierrosluvun asetuspisteeseen.

	Troll
55	
Speed	O MPH
Depth	19.7 ft
Sea Water Temp	 •F

Näytöllä näkyvät ohjeet



Kierrosluvun säätöpainikkeiden osoittimet

Paina **nopeudensäätöpainiketta** poistuaksesi Adjust Speed/RPM (säädä nopeutta/kierroslukua) -ruudulta ja palataksesi Troll (uistelu) -ruutuun. Jos uistelu on aktivoitu, muihin ruutuihin navigointi ei ole mahdollista. Paina **Enter-painiketta** uistelun deaktivoimiseksi.



Uistelu näkyy aktiivisena

Performance (suorituskyky)

Performance (suorituskyky) -ruudussa näkyvät veneen huippunopeus, huippukierrosluku, senhetkinen nopeus sekä senhetkiset kierrosluvut enintään kahden moottorin osalta.



Depth (syvyys)

Depth (syvyys) -ruudulla näkyvät veden syvyys sekä senhetkinen trimmin asento ja veden lämpötila.



Genset (generaattori)

Genset (generaattori) -tietoruudussa näkyvät seuraavat kohteet:

- Generaattorin jännite
- Generaattorin taajuus
- Generaattorin käyttöaika tunneissa
- Generaattoriöljyn paine
- Generaattorin jäähdytysnesteen lämpötila

Osa 3 - Päävalikon valinnat

- Generaattorin akun jännite
- Generaattorin polttoaine jos osassa Tanks (säiliöt) määritetty, että kyseessä Genset tank (generaattorisäiliö).



Generaattoritietoruutu

Huolto

Mikäli järjestelmän skannauksen aikana havaitaan huoltomuistutus, näytölle tulee sininen ponnahdusikkuna. Käytä tervettä järkeä sijoituksesi suojaamiseksi ja tarkista moottoriöljy säännöllisesti, mieluiten ennen jokaista käyttöä.



Kun suunniteltu huoltoväli on kulunut kokonaan loppuun, käynnistysskannauksen jälkeen tulee esiin huoltoa koskeva ponnahdusikkuna. Käyttäjä voi sulkea ponnahdusikkunan, mutta muistutus tulee esiin joka kerta, kun alus käynnistetään avaimella. Huoltomuistutuksen kuittauksella nollataan VesselView-yksikön huollon aikaväli. Käyttäjät voivat tarkistaa huoltopalkin milloin tahansa seuratakseen aikavälin kulumista. Tämä voi helpottaa tulevien huoltokäyntien suunnittelua oman jälleenmyyjän kanssa, jos huollon suorittaa joku muu kuin omistaja.



Esimerkki huoltoruudusta

Mitä suurempi osa palkista on sininen, sitä enemmän aikaa on seuraavaan vaadittuun huoltoon. Mitä lyhempi sininen, ajan kulumista ilmaiseva palkki on, sitä pikemmin huoltoa vaaditaan. Seuraavissa kuvissa näkyy vasemmalla tila, jossa huoltoa ei vaadita, ja oikealla tila, jossa huoltoa vaaditaan.



File Browser (tiedostoselain)

Käytä ylänuolinäppäintä ja alanuolinäppäintä File Browser (tiedostoselain) -vaihtoehdon korostamiseen päävalikossa.



Näytä tiedostoselaimen sisältö painamalla Enter-painiketta.



Tiedostoselaimen sisältö

Osa 3 - Päävalikon valinnat

Siellä näkyvät vaihtoehdot tiedoston tietojen (File Information) tai tiedoston katselemiseksi sekä tiedoston poistamiseksi.



File Information (tiedoston tiedot) -kohteen katselussa näkyvät tiedoston nimi, koko sekä päivämäärä ja aika, jolloin tiedosto on luotu.



- a Tiedoston nimi
- b Tiedoston koko
- c Tiedoston luomisen päivämäärä ja aika

USB-aseman liittäminen VesselView-yksikköön tuo esiin kaksi muutakin vaihtoehtoa tiedoston käsittelemiseksi eli copy to USB (kopioi USB:lle) ja move to USB (siirrä USB:lle). Kun USB-asema on liitetty, käyttäjä voi valita, käyttääkö hän VesselView-yksikön kohteessa Local Storage (paikallinen tallennustila) tai USB-aseman kohteessa USB Storage (USBtallennustila) olevia tiedostoja.



Muut USB-valinnat



Paikalliset ja irrotettavat tallennuspaikat

Asetukset

Settings (asetukset) -valikossa on seitsemän luokkaa VesselView-yksikön näyttötietojen asettamiseksi tai muuttamiseksi. Monet asetuksista on määritetty ohjatun asennusohjelman aikana tehdyillä valinnoilla, mutta kyseisiä valintoja voi muuttaa milloin tahansa korostamalla jonkin luokan ja valitsemalla yhden siihen liittyvistä vaihtoehdoista.

	Settings
System	>
Vessel	>
Engine	>
Preferences	>
Alarms	>
Wireless	>
Personality file	>
	64983

Järjestelmä

Luokkaan System (järjestelmä) kuuluvat seuraavat asetukset: About (tietoja), Helm (ruori), Wizard (asennusohjelma), Restore (palauta), Network (verkko), Simulate (simuloi), Time (aika) sekä Check for Updates (päivitysten tarkastus).

	System
About	
Helm	
Wizard	
Restore	
Network	>
Simulate	
Time	
	65351

Tietoa

Kun korostat vaihtoehdon About (tietoja) ja painat **Enter-painiketta**, esiin tulee ruutu, johon sisältyvät ohjelmistoversio ja sovelluksen versionumero, laitteiston kapasiteetti, sarjanumero sekä tekijänoikeustiedot.

Ruudun alareunassa olevassa Support... (tuki) -vaihtoehdossa kuvataan, miten About-ruudusta saa otettua näyttökuvan. Näyttökuvan ottaminen on kuvattu myös **osassa 2 – Näyttökuvien luominen**.



Nykyinen ohjelmistoversio ja sovelluksen versionumero

Helm (ruori)

Helm (ruori) -vaihtoehdossa käyttäjä voi antaa sijainnin tunnusnumeron VesselView-laitteelle ja ruorille, johon se on asennettu. Kyseinen tunnusnumero on tärkeä, kun aluksella on useampi kuin yksi ruori. Erillisten tunnusnumerojen avulla ehkäistään verkossa esiintyvät tietoliikennevirheet.

Uusien tunnusnumerojen antaminen edellyttää VesselView-yksikön käynnistämistä uudelleen.



Sijainnin tunnusnumerot

Asennusohjelma

Wizard (asennusohjelma) on monivaiheinen prosessi, jonka aikana käyttäjä antaa tietoja moottorista ja aluksesta, jotta VesselView toimisi kunnolla. Käyttäjä ohjataan tavallisesti ohjatun asennusohjelman läpi, kun VesselView käynnistetään ensimmäisen kerran. Muutoksia ohjattuun asennusohjelmaan voi tehdä milloin vain. Seuraa ohjeita ja näytöllä näkyviä kehotuksia muutosten tekemiseksi ja ohjatun asennusohjelman päättämiseksi.

Palauta

Restore (palauta) palauttaa kaikki VesselView-yksikön mukautetut asetukset. Local Settings (paikalliset asetukset) - vaihtoehdon valinta palauttaa asetukset ainoastaan siinä VesselView-yksikössä, jota käyttäjä käyttää. Simnet global reset (Simnet yleinen palautus) -vaihtoehdon valinta palauttaa kaikki Simrad- ja Navico-laitteet sekä kaikki NMEA 2000 - verkkoon liitetyt VesselView-yksiköt alkuasetuksiinsa.



Verkko

Valitsemalla **Network** (verkko) -vaihtoehdon käyttäjä voi automaattisesti valita laitteita SmartCraft- ja NMEA 2000 - verkoista, palauttaa paikallisia tai yleisiä asetuksia, määrittää tietolähteiden tietoliikennereittejä, näyttää ajankohtaisen laiteluettelon ja suorittaa vianmääritystä.

	System / Network
Auto select	
Reset global	
Reset local	
Data sources	>
Device list	>
Diagnostics	>
	64992

Verkkovaihtoehdot

Verkkoasetusten joukossa on välilehti Data sources (tietolähteet). Selaa Data sources -vaihtoehtoon **alanuolinäppäimellä**.

	System / Network
Auto select	
Reset global	
Reset local	
Data sources	>
Device list	>
Diagnostics	>

64855

Näin tulee esiin ruutu, jossa näkyvät moottoriin ja alukseen liittyvät laitteet ja tietoanturit. Aluksen moottorista riippuen kaikkia vaihtoehtoja ei sovelleta. Paina **Enter-painiketta**, niin saat esiin laitteen tai anturin tietojen välittämiseen käytettäviä lähteitä koskevat valinnat. Käytä **ylänuolinäppäintä** ja **alanuolinäppäintä** valintojen selaamiseen.

System / Network / Data sources	
GPS	>
Vessel	>
Engine	>
Transmission	>
Battery	>
Unconfigured	>
Speed/Depth	>
	64856

Device list (laiteluettelo) -kohdassa Refresh (päivitä) -välilehden korostaminen ja valinta voi olla hyödyksi uuden laitteen asentamisen jälkeen. **Refresh** (päivitä) tarkastaa verkon ja näyttää kaikki laitteet, jotka havaitaan selvästi tarkastuksen yhteydessä.

System / Network / Device	list
Refresh	
VV403 MFD (This device)	>
VV403 SmartCraft Gateway (This device)	>
	64990

Valitsemalla Diagnostics (vianmääritys) -vaihtoehdon käyttäjä näkee kaikkien aktiivisten CAN-väylien senhetkisen toiminnan. Lähetys- ja vastaanottomääriä voidaan tarkastella reaaliajassa. Tämä ominaisuus voi olla avuksi verkko-ongelmia koskevan vianetsinnän yhteydessä.

Simulointi

Simulate (simuloi) -vaihtoehto on tarkoitettu jälleenmyyjille. Sen avulla voi esitellä VesselView-yksikön näyttöominaisuuksia asiakkaille. Kun yksikkö on Simulate (simuloi) -tilassa, näytöllä näkyviä tietoja ei saa käyttää navigointitietoina. Kaikki Simulate (simuloiti) -tilan aikana näkyvät tiedot ovat sattumanvaraisia.

Aika

Aluksen GPS-yksikkö ohjaa Time (aika) -osiota. Kun GPS-paikannus on muodostettu, aikanäyttö päivittyy automaattisesti. Paikallisen ajan poikkeamalla voidaan asettaa aika lähtöpaikan aikavyöhykkeeltä tai tarvittaessa saapumispaikan aikavyöhykkeeltä. Käytä aikapoikkeamaa koskevalla ruudulla painikkeita navigoidaksesi aktiivisten tietokenttien läpi ja säätääksesi halutun aikapoikkeaman. Korosta Save (tallenna) ja paina **Enter-painiketta** muutosten säilyttämiseksi. Yksityiskohtaisia tietoja tietokenttien aktivoinnista saa osasta **Tekstin ja numeroiden syöttö**. Aika voidaan valita näkymään 12 tai 24 tunnin muodossa. Päivämäärä voidaan valita näkymään käyttäjän haluamassa muodossa. Tämä voi olla tärkeää, kun katsellaan vikojen luetteloa, johon vian päivämäärä ja aika on tallennettu ja jossa ne näytetään. Korosta Save (tallenna) ja paina **Enter-painiketta** kaikkien valintojen tallentamiseksi.

	System / Time
10/20/2017	7:32 am
Local time offset	GMT -06:00
Time format	12 hr
Date format	MM/dd/yyyy
Sav	e
Cano	cel
	65278

Aika- ja päivämäärävaihtoehdot

System	e / Time / Local time offset
Hours	- 06
Minutes	0 0
	Save
	Cancel
	65283

Aikapoikkeama tunneissa ja minuuteissa

Check for updates (päivitysten tarkastus)

Check for updates (päivitysten tarkastus) -vaihtoehdon avulla tarkastetaan internetin kautta, onko VesselViewohjelmistopäivityksiä saatavilla. Katso yksityiskohtaiset ohjeet osasta 4 – Päivitys Wi-Fi-yhteyden kautta.

	System
Helm	
Wizard	
Restore	
Network	>
Simulate	
Time	
Check for updates	
	6528

Alus

Vessel (alus) -asetuksia sovelletaan veneen antureihin ja lähettimiin, jotka ovat moottorista erillisiä. Aluksen kokoonpanosta riippuen kaikki vaihtoehdot eivät välttämättä ole aktiivisia. Alusasetuksiin sisältyvät seuraavat kohteet: Tabs (evät), Tanks (säiliöt), Speed (nopeus), Steering (ohjaus), Sea Temperature Source (meren lämpötilan lähde) sekä Joystick Installed (ohjaussauva asennettu).



Evät

Tabs (evät) -vaihtoehdossa käyttäjä voi valita eviä koskevia tietoja lähettävän CAN-väylän sekä moottorin, joka ohjaa eviä ruorin hallintalaitteiden kautta.

	Vessel / Tabs
Source	None
Show	
CNTR	>
CNTR	>
	65353

Show (näytä) -vaihtoehdon valitseminen tuo evän asennon ruudulle näkyviin.

Säiliöt

Säiliöiden konfigurointi sisältyy ohjattuun asennusohjelmaan, mutta säiliöiden määrän, tilavuuden ja tyypin muutoksia voidaan tehdä milloin tahansa.

	Vessel / Tanks
ABC	2
CNTR 1: Live well	79.0 of 100.0gal
FUEL	
CNTR 2: Fuel	88.0 of 100.0gal
Unmonitored	100.0 of 200.0gal
Reset all tanks	
	65354

Nopeus

Nopeustiedot käsitellään ohjatun asennusohjelman aikana, mutta muutoksia tapaan, jolla VesselView saa nopeutta koskevat tiedot, voidaan tehdä milloin tahansa. Nopeustiedot välittävää CAN-väylää koskeva valinta voidaan muuttaa. Pitot- ja siipiratasantureita hyödyntävää nopeusstrategiaa voidaan käyttää aluksilla, joissa ei ole GPS-vastaanotinta.



Nopeuden lähde määrittää, miten nopeutta koskevat tiedot hankitaan. Strategiassa käytetään pitot-anturin ja siipirattaan tietoja aluksen nopeuden määrittämiseen. Kun valitaan strategia, on valittava pitot-anturin ja siipirattaan tietojen lähteenä oleva moottori. GPS käyttää nopeuden määrittämiseen GPS-yksiköstä tulevia tietoja. Kun valitaan GPS, on valittava oikea verkkoväylä VesselView-yksikköön tulevien GPS-tietojen lähteeksi.

Ohjaus

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





Vetolaitteen osoittamisen vaihtoehdot

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

Invert steering (vastakkaisohjaus) on hyödyllinen, jos käytössä on taaksepäin suunnattu VesselView. Tällöin ohjaustiedot vastaavat käyttäjän näkökulmaa.

Steering Offset (ohjauspoikkeama) -toiminnon avulla perämoottori, perävetolaite tai sisämoottori kohdistetaan nollaastelukemaan. Jos vetolaite on sijoitettu kohtisuoraan veneen runkoon nähden, näytössä näkyvä ohjauskulma ei välttämättä vastaa vetolaitteen ohjausanturia. Voit säätää tätä eroa valitsemalla Offset (poikkeama) -ikkunan. Steering Angle Calibration (ohjauskulman kalibrointi) -ruutu tulee näkyviin. Calibrated (kalibroitu) -rivin Zero -painikkeen valitseminen ottaa poikkeaman käyttöön. Poikkeama ei muutu näytössä ennen Save-painikkeen valitsemista.

Sea Temperature Source (meren lämpötilan lähde)

Veden lämpötilatietoja välittävää moottoria tai vetolaitetta koskeva valinta voidaan muuttaa. Katso moottorin tai vetolaitteen PCM-moduulien sijainnit tässä osiossa olevasta kohdasta **Steering** (ohjaus). Lisäksi voidaan tehdä muita valintoja AirMar©-lähettimien osalta.

Ve	ssel / Sea Temperature	e Source
	None	
	PCM0	
	PCM1	
	PCM2	
	PCM3	
	AirMar0	
	AirMar1	
		6535

Joystick Installed (ohjaussauva asennettu)

Valitse ohjaussauvaohjauksella varustetuissa aluksissa valintaruutu Joystick Installed (ohjaussauva asennettu). Näin varmistetaan, että VesselView-yksikkö tunnistaa ohjaussauvalla järjestelmään tehdyt syötöt.

	Vessel
Tabs	>
Tanks	>
Speed	>
Steering	>
Sea Temperature Source	None
Joystick Installed	
	65692

Moottori

Useat Engine (moottori) -välilehdellä olevat asetusvalinnat on tehty ohjatun asennusohjelman yhteydessä, mutta moottoriasetuksiin voi tehdä muutoksia milloin tahansa.

	Engine
Number of Engines	1
Engines Shown	>
Engine Model	Pro Four Stroke 300
Limits	>
Supported Data	>
Cruise/SmartTow type	Auto
Active Trim	

Moottorien lukumäärä

Tämä luku tarkoittaa aluksen moottorien kokonaismäärää.

Näytetyt moottorit

Tämä luku tarkoittaa niiden moottorien lukumäärää, jotka näytetään tässä nimenomaisessa VesselView-yksikössä.

Moottorimalli

Moottorin mallin korostaminen ja valinta tuo esiin luettelon valittavissa olevista Mercury-perämoottoreista ja MerCruisermoottoreista.

Rajat

Limits (rajat) -kohdan avulla käyttäjä voi asettaa omat alueet useille moottoritietoja koskeville muuttujille, kuten: kierrosluku, jäähdytysnesteen lämpötila, öljyn lämpötila, akun jännite sekä tehostinpaine. Rajoihin tehtävät muutokset eivät vaikuta moottoriin tai Mercuryn Engine Guardian -ohjelmoinnin toimintaan. Tehtaalla ohjelmoitu moottorin ohjausmoduuli määrää moottorin todelliset rajat.

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

Vähimmäis- ja enimmäisoletusarvot on säädetty tehtaalla moottoriin, joka on valittu ohjatussa asennuksessa tai moottoriasetusvalikossa. Käyttäjä voi halutessaan muuttaa varoitusten raja-arvoja.

Tuettu data

Supported Data (tuetut tiedot) -kohdassa käyttäjä voi valita tietotyypit, joita VesselView näyttää. Tietolähteiden luettelo riippuu ohjatun asennusohjelman aikana valitusta moottorista. Valitse valintaruutu kunkin sellaisen tietokohteen osalta, jonka haluat VesselView-yksikön voivan näyttää.

Vakionopeus-/Smart Tow -tyyppi

Cruise/Smart Tow -tyypin asetus antaa käyttäjälle mahdollisuuden valita anturin, josta vakionopeuden automaattiohjausohjelman ja Smart Tow -ohjelman vesillelaskuprofiilit saavat nopeusdatansa. Vaihtoehtoja ovat Engine RPM (moottorin kierrosluku) tai GPS speed data (GPS:n nopeusdata). Jos valitset Auto, VesselView etsii verkosta nopeuspohjaisen datan lähteen ja käyttää valintoja uistelu- ja Smart Tow -toiminnoissa.

Active Trim (aktiivinen trimmaus)

Active Trim -asetukset sisältyvät ohjattuun asennusohjelmaan, mutta muutoksia voi tehdä milloin tahansa. Seuraa näytöllä näkyviä viestejä ja kehotuksia Active Trim -asetusten muuttamiseksi ja täydentämiseksi.

Omat valinnat

Preferences (omat valinnat) -vaihtoehdot Settings (asetukset) -valikossa kattavat VesselView-yksikön näyttöön ja ääneen liittyvät näkökohdat.



Key Beeps (näppäinäänet)

Aina kun jotakin yksikön painiketta painetaan, seuraa äänimerkki, joka ilmoittaa käyttäjälle, että painallus on tunnistettu. Näppäinäänet voidaan asettaa pois päältä, hiljaiselle, normaalille tai kovalle äänenvoimakkuudelle.

Taustavalo

Näytön valoisuustasoa voidaan muuttaa kymmenen prosentin korotuksin 10:stä 100 prosenttiin. Kyseistä prosenttiosuutta sovelletaan kaikkiin muihin aluksen SmartCraft-näyttöihin ja liitäntämittareihin.

Jos haluat, että VesselView-yksikön taustavalo on joko himmeämpi tai kirkkaampi kuin muissa välineissä, käytä Local gain (paikallinen voimakkuus) -kohtaa. Sitä muuttamalla voit optimoida VesselView-yksikön katselumukavuuden vaihtelevissa valo-olosuhteissa.

Kohoikkunat

Ajokulmaa koskevat ponnahdusikkunat voidaan kytkeä päälle tai pois laittamalla rasti ajokulmaa koskevan ponnahdusikkunan valintaruutuun tai ottamalla se pois.

Ajokulmaa koskevien ponnahdusikkunoiden osalta ikkuna voidaan säätää pysymään näytöllä kaksi, viisi tai kymmenen sekuntia.

Yksiköt

Yksittäisiä tietokohteita voidaan mukauttaa näkymään eri mittayksiköissä (seuraavassa taulukossa esitetään kullekin tietokohteelle valittavissa olevat mittayksiköt).

Tieto	Yksiköt
Etäisyys	nm, km tai mi
Etäisyys pieni	ft, m tai yd
Nopeus	kn, kph tai mph
Tuulen nopeus	kn, kph, mph tai m/s
Syvyys	m, ft tai fa
Korkeus merenpinnasta	m tai ft
Korkeusdatumi	Geoid tai WGS-84
Suunta	°M tai °T
Lämpötila	°C tai °F
Tilavuus	L tai gal
Talous	Distance/Volume (etäisyys/tilavuus), Volume/Distance (tilavuus/etäisyys), mpg, g/mi, km/L tai L/100km
Paine	in. Hg, bar, psi tai kPa
Barometrinen paine	in. Hg, mb tai hPa

Interface (käyttöliittymä)

Interface (käyttöliittymä) -asetuksilla hallitaan VesselView-näytön ulkonäköä.

Luettelon tietokohteista saa esiin korostamalla Home Screen (kotinäyttö) -vaihtoehdon. Jos haluat tietokohteen näkyvän VesselView-päänäytöllä, laita rasti kohdetta vastaavaan ruutuun. Käyttäjä voi valita päänäytölle enintään neljä kohdetta.

System Panel (järjestelmäpaneeli) -vaihtoehdon avulla käyttäjä voi valita enintään viisi kohdetta täydentämään järjestelmäpaneelia, joka sijaitsee päänäytön vasemmassa laidassa. Valitse näytettävät tietokohteeet siirtymällä kohtaan Settings>Preferences>Interface>System Panel (asetukset>omat valinnat>käyttöliittymä>järjestelmäpaneeli). Katso **System** (järjestelmä).

Hälytykset

Alarms (hälytykset) -asetuksessa käyttäjä voi tarkastella kaikkia nykyisiä ja edeltäviä vikoja ja hälytyksiä sekä valita, mitkä viat näytetään ponnahdusikkunassa.

History (historia)

VesselView arkistoi kaikki viat kohteessa History (historia) olevaan vikaluetteloon. Kaikkien vikojen tyhjentäminen poistaa vikahistorian.

Asetukset

Settings (asetukset) -vaihtoehtoon sisältyvät veden syvyyteen ja jäljellä olevaan polttoaineeseen liittyvät viat. Mukautettaviin vikoihin kuuluvat seuraavat:

- Shallow water (matala vesi)
- Deep water (syvä vesi)
- Speed through water rationality fault (nopeus veden halki -rationalisaatiovika)
- Fuel remaining low (jäljellä olevan polttoaineen määrä alhainen)
- Fuel remaining high (jäljellä olevan polttoaineen määrä korkea)

Veden syvyyteen ja polttoaineen määrään liittyviä vikoja voidaan muuttaa sen osalta, mitkä syvyydet tai määrät aiheuttavat vikailmoituksen. Jos valitset Enable (aktivoi) -ruudun, viat näytetään aktiivisina ponnahdusikkunoina. Jos et halua, että VesselView näyttää vikoja ponnahdusikkunoina, ota rasti pois Enable-ruudusta.

Jos vika ei ole kriittinen, kuten Shallow water (Matala vesi) ja Low fuel (Vähän polttoainetta), kuuluu kuusi lyhyttä piippausta ja näyttöön tulee ponnahdusikkuna, joka sisältää lyhyen kuvauksen viasta.

Tämäntyyppiset viat eivät muuta Mercury-välilehteä punaiseksi. Yläotsikkorivi sen sijaan muuttuu punaiseksi ja näyttää kansainvälisen varoitusmerkin.

Valitse Settings (asetukset) -valikossa Alarms (hälytykset).

	Settings
System	>
Vessel	>
Engine	>
Preferences	>
Alarms	>
Wireless	>
Personality file	>
	64920

Paina Enter-painiketta. Valitse Alarms (hälytykset) -ruudulla Settings (asetukset).

	Alarms
History	
Settings	>
Siren enabled	\checkmark
	64921

Alarms/Settings-ruudulla on useita tietokohteita, joita käyttäjä voi mukauttaa. Voit valita tietokohteen käyttämällä ylänuolinäppäintä ja alanuolinäppäintä kohteen korostamiseksi. Kun haluttu kohde on korostettu, paina Enter-painiketta.

Alarms / Sett	ings
Shallow water	
Deep water	
Speed through water rationality fault	
Fuel remaining low	
Fuel remaining high	
Fuel tanks	>
Fresh water tanks	>

64922

Tietokohdetta koskevalla asetusruudulla on useita kenttiä seuraavasti:

- Enable (aktivoi) antaa VesselView-yksikön seurata kyseisen tiedon arvoa
- Data Value (tiedon arvo) voi suurentaa tai pienentää arvoa, jolla vika havaitaan

Osa 3 - Päävalikon valinnat

• Save (tallenna) - tallentaa kaikki vian seurantaa ja tiedon arvoa koskevat muutokset



Siren Enabled (sireeni aktivoitu)

Siren Enabled (sireeni aktivoitu) aktivoi VesselView-yksikön äänimerkin soimaan ponnahdusikkunana näkyvän vian yhteydessä. Jos poistat rastin kyseisestä ruudusta, vioista ilmoittavien ponnahdusikkunoiden yhteydessä ei kuulu äänimerkkiä.

Wireless (langaton)

Wireless (langaton) -asetuksen avulla käyttäjä voi yhdistää VesselView-yksikön internetiin langattoman, näytön takana sijaitsevaan USB-porttiin yhdistetyn sovittimen avulla. Katso osa 4 – Päivitys Wi-Fi-yhteyden kautta.

Ohjelmatiedosto

Vessel Personality (aluksen mukautusasetukset) koostuu kaikista asetuksista ja omista valinnoista, jotka on tehty VesselView-yksikössä. Kyseiset asetukset voidaan tallentaa sisäiselle tallennusvälineelle tai ladata ulkoiselle laitteelle, niin että niitä voidaan käyttää muilla, yleisiltä ominaisuuksiltaan samankaltaisilla aluksilla.

Aluksen mukautusasetukset tuodaan asettamalla USB-asema yksikön takaosaan ja valitsemalla mukautusasetustiedosto.

Mukautusasetukset viedään valitsemalla Export (vienti) -vaihtoehto ja tiedoston tallennuskohteeksi joko sisäinen tallennusväline tai VesselView-yksikköön liitetty USB-asema.

Osa 4 - Ohjelmiston päivitysmenettely

Sisällysluettelo

Nykyisen ohjelmistoversion tarkastaminen	52	Päivitys Wi-Fi-yhteyden kautta	52
Nykyisen ohjelmiston lataaminen	52	Päivitys USB-portin kautta	57

Nykyisen ohjelmistoversion tarkastaminen

Kuka tahansa voi ladata VesselView-yksikön uusimman ohjelmiston Mercuryn verkkosivustolta osoitteesta https:// www.mercurymarine.com. Käynnistä VesselView ja tarkasta sen ohjelmistoversio. Jos VesselView on jo käynnissä, navigoi System Controls (järjestelmähallinta) -valikkoon. Katso VesselView-yksikön nykyinen ohjelmistoversio valitsemalla Settings>System>About (asetukset>järjestelmä>tietoja).



Nykyinen ohjelmistoversio ja sovelluksen versionumero

Nykyisen ohjelmiston lataaminen

Kaikki VesselView-ohjelmistopäivitykset ovat saatavana Mercury Marinen verkkosivustolla osoitteessa https:// www.mercurymarine.com. Lataa tiedosto USB-asemalle, jossa on vähintään 1 GB tilaa. Varmista, että tiedosto tallennetaan USB-aseman juurihakemistoon. Tallennusvälineen juuri on korkein taso, jossa tiedosto ei ole missään kansiossa.



TÄRKEÄÄ: VesselView-yksikön langattomat ohjelmistopäivitykset tehdään USB-porttiin liitetyn Wi-Fi-sovittimen avulla. Sovittimen on oltava kunnolla USB-porttiin kiinnitetty, jotta voitaisiin käyttää langatonta ominaisuutta.

Osa 4 - Ohjelmiston päivitysmenettely

Saat nykyisen VesselView-ohjelmiston Version (versio) ja Application (sovellus) -numerot selville navigoimalla Settings (asetukset) -valikkoon sekä korostamalla ja valitsemalla vaihtoehdon System (järjestelmä). Korosta ja valitse About (tietoja) tarkastellaksesi tietoja.

		Settings
System		>
Vessel		System / About
Engine Prefere Alarns Wireles:	VesselView 402 Version - 1.0 Platform - 28.0-704-gde0c3596 Application - 57.7.150	Hardware 256MiB 128MiB PCB 2 e4 6.0.909507.0
Persona	0 Barcode	Copyright 2017 Navico Copyright 2017 NSI Copyright 2017 Mercury Marine
		Support
		6526

VesselView-ohjelmiston päivitystä varten navigoi Settings (asetukset) -valikkoon.

		Menu
147	Iroll	/
Ċ	Performance	>
÷	Depth	>
Ø	Genset	>
\otimes	Maintenance	>
	File Browser	>
\$	Settings	>
		65250

Korosta ja valitse Wireless (langaton).

	Settings
System	>
Vessel	>
Engine	>
Preferences	>
Alarms	>
Wireless	>
Personality file	>
	65251

Osa 4 - Ohjelmiston päivitysmenettely

Useimmissa tapauksissa voidaan käyttää Client (asiakas) -vaihtoehtoa langattomaan internetlähteeseen yhdistämistä varten.



Valitse Connect to a wireless hotspot (yhdistä langattomaan verkkoon).



Esiin tulee näyttö, jossa näkyvät kaikki käytettävissä olevat langattomat verkot. Käytä **ylänuolinäppäintä** tai **alanuolinäppäintä** korostamista varten ja valitse haluamasi langaton verkko painamalla **Enter-painiketta**.

Wireless / Connect to a wireless hotspot		
Rescan		
BRN-Enterprise Authentication: OPEN Encryption: CCMP	11.	
ISETe st2 Authentication: OPEN Encryption: CCMP	11.	
BRN-Guest Authentication: OPEN Encryption:	, D	
	6525	

Mikäli langattomia verkkoja ei löydy, valitse Rescan (etsi uudelleen), niin alueella saatavilla olevia langattomia verkkoja etsitään uudelleen.



65265

Kun langaton verkko on valittu, käyttäjän on yhteyden luomiseksi asetettava Authentication Mode (todennustapa) tilaan OPEN (auki) sekä syötettävä Network Key (verkkoavain) tai salasana, jos verkkoyhteys on salattu.

nnect to a wireless hotspot / BRN-Guest		
Authentication Mode	OPEN	
Encryption Type		
Network Key		
Remember Key		
Connect automatically		
Connect		
	65257	

Korosta ja valitse Connect automatically (yhdistä automaattisesti).

onnect to a wireless hotspot / BRN-Guest		
Authentication Mode	OPEN	
Encryption Type		
Network Key		
Remember Key		
Connect automatically		
Connect		
	65250	

Korosta ja valitse Connect (yhdistä) painamalla Enter-painiketta.

onnect to a wireless h	notspot / BRN-Guest
Authentication Mode	OPEN
Encryption Type	
Network Key	
Remember Key	
Connect automatically	\checkmark
Connect	
	65260

Verkkoon yhdistämistä koskeva tieto näkyy näytön yläosassa. Yhteyden muodostamisessa voi kestää jopa minuutti.



Osa 4 - Ohjelmiston päivitysmenettely

Kun langaton yhteys on muodostettu, näytön yläosaan tulee tieto tästä.



System (järjestelmä) -asetusnäytöllä on vaihtoehto Check for updates (päivitysten tarkastus). Käytä **alanuolinäppäintä** Check for updates -vaihtoehdon korostamiseen ja paina **Enter-painiketta** hakeaksesi internetistä ajankohtaisia ohjelmistotiedostoja.

TÄRKEÄÄ: Varmista, että Wi-Fi-sovitin on yhdistetty VesselView-yksikköön ja että langaton verkko on käytettävissä.

	System
Helm	
Wizard	
Restore	
Network	>
Simulate	
Time	
Check for updates	
	65264

Jos uudempi käyttöohjelmistoversio löytyy, VesselView kehottaa käyttäjää lataamaan tiedoston tai ohittamaan päivityksen.



Download (lataus) -vaihtoehdon valinnan jälkeen tulee esiin latausruutu, jossa ilmoitetaan käyttäjälle, että tiedostoa siirretään paraikaa VesselView-yksikköön.



Kun päivityksen lataus on valmis, käyttäjälle ilmoitetaan, että tiedosto on valmis asennettavaksi. Käyttäjä voi korostaa ja valita vaihtoehdon Restart Now (käynnistä uudelleen nyt) ja asentaa päivityksen välittömästi tai korostaa ja valita vaihtoehdon Cancel (peruuta) ja asentaa päivityksen myöhemmin etsimällä tiedoston File Browser (tiedostoselain) - valikosta.

Software	Update
Update 57.7.164 is You can restart dev the update, or you update manually l Brows	ready to install. ice now to apply 1 can apply the ater using File er.
Restart M	low
Cance	I

Päivitys USB-portin kautta

- 1. Lataa ajankohtainen ohjelmistojulkaisu Mercuryn verkkosivuilta. Kopioi tiedosto USB-asemalle, jossa on riittävästi tilaa.
- 2. Käännä virta-avainta ja varmista, että VesselView on päällä. Odota kunnes VesselView on käynnistynyt kokonaan.
- 3. Liitä USB-asema huolellisesti VesselView-yksikön korttipaikkaan.
- 4. VesselView-yksikön valikkopainiketta painamalla pääsee päävalikkoruutuun.
- 5. Paina ylänuolinäppäintä tai alanuolinäppäintä navigoidaksesi File Browser (tiedostoselain) -vaihtoehtoon.



6. Valitse USB Storage (USB-tallennusväline).



7. Valitse päivitystiedosto, joka on ladattu USB-asemalle. Kun haluttu tiedosto on korostettu, paina **Enter-painiketta**. *HUOMAUTUS: Seuraava kuva on vain havainnollistava esimerkki. Päivitystiedoston todellinen nimi voi vaihdella.*



- 8. VesselView näyttää käyttäjälle kehotuksen ja neuvontaruudun. Älä sammuta yksiköstä virtaa päivitysprosessin aikana. Odota, että edistymistä kuvaava palkki osoittaa päivityksen olevan valmis.
- 9. Kehotus irrottaa USB-väline tulee näkyviin, kun päivitys on valmis lopetettavaksi.

