# VESSELVIEW 4 安装说明

注意:在完成安装后,将这些说明与产品放在一起,以备日后使用。

重要事项: 本文旨在指导代理商、造船师及公司服务人员正确开展产品的安装或维修工作。如果您尚未接受过与这些产品 或其他类似 Mercury Marine 产品的建议维修或安装程序有关的培训,请让获得授权的 Mercury Marine 代理商技术人员来开 展这些工作。若 Mercury 产品安装或维修不当,可能导致产品损坏或对产品安装或操作人员造成人身伤害。



参考 编号	数量	说明
1	1	VesselView 4
2	1	VesselView 4 线束总成
3	1	气温传感器及安装用五金件
4	1	VesseView 4 适配器线束
5	1	快速入门指南
6	1	遮阳罩
7	2	框条
8	1	安装用五金件
9	1	垫片

# VesselView 4 安装

接线

- 切勿试图连接 DTS 接线线束、用这种线束联网、与这种线束绑在一起、切换这种线束、从这种线束中抽取源电压或电流。
- 切勿试图将任何类型的通信或导航设备连接到 DTS 接线线束,但指定的连接点除外。
- 务必使用合适的电源连接件,如保险丝板或接线盒,来安装船用附属设备。
- 切勿试图直接在任何 DTS 电线线束中分接用于电源的接线。

▲ 警告

拼接或探测会损坏电线绝缘,从而让水进入接线中。水的入侵可能引起接线故障以及油门和换挡失控。为避免因船只失控 所致的重伤或致死风险,不得深入 DTS 系统的任何电线绝缘以进行拼接或探测。

#### 船用电气附件的接线说明

▲ 警告

压降过大可能影响到 DTS 系统的性能,进而发生因油门和换挡失控所致的重伤或死亡。不得将任何电气附件接入到 DTS 系统的 12 伏点火钥匙开关电路中。

重要事项: 不得将船用附件连接到点火钥匙开关。使用单独的 12 伏开关电源来连接船用附件。 重要事项: DTS 系统要求使用 12 伏恒定电源。如果将附件拼接或连接到 12 伏或点火钥匙开关 DTS 电路(紫色线、紫色/ 白色线或者红色线), 就可能导致保险丝烧断或电路过载,进而导致运行暂停或彻底停止。

#### 电磁干扰



与 VesselView 的最小距离

#### 线束安装说明

- 确定一条合适的路径,以用于将线束连接至其安装点。
- 检查布线路径,确保表面不存在任何可能割伤线束的尖锐边缘或毛刺。
- 沿布线路径用夹子或线束带固定并支撑线束,固定间距为 45.8 厘米 (18 英寸)。夹子或线束带必须设置在距离 DTS 系统中任何连接点 25.4 厘米 (10 英寸)以内的地方。
- 确保所有连接均是紧密的。用防护帽密封所有不使用的连接器。

#### 连接与间隙



#### 安装位置

在打孔或切割之前,必须仔细选择安装位置。VesselView 的安装必须使得操作员能够使用控件并清楚看到显示屏。显示屏 的对比度和防反光特性允许在受到阳光直射的情况下依然能够查看显示屏。如需获得最佳的效果,就将显示屏安装在不受阳 光直射并且窗子或明亮物体产生最少眩光的地方。

在切割之前,检查并确保面板后方的电线或其他零件均已露出。

不要将设备安装在可能手持使用的地方、可能受到水淹的地方或者会干扰船只运行的地方。

确保留有足够的间隙来连接所有相关线缆。

在确定安装位置时必须考虑通风良好。通风不良可能导致显示屏过热。



下面介绍了 VesselView 随附线束的安装。在仪表盘厚度大于所列出的尺寸时,无法使用 90°线束连接器来安装 VesselView。在仪表盘厚度超过最大允许厚度时,应订购直型连接器(零件号:8M0075079)。



#### 可选直型连接器

- 1. 检查并确保为 VesselView 线束连接留有足够的间隙。
- 2. 用胶带将裁切好的模板安装到安装表面。
- 3. 钻四个 4.5 毫米 (16 号钻头) 的安装孔 (如果使用带螺纹的螺钉和螺母以及垫圈)。
- 4. 钻四个 3.5 毫米 (29 号钻头)的安装孔 (如果使用平头钣金螺钉)。
- 5. 使用具有相应规格的钻头或孔锯来制作灰色切割区域的四个 19 毫米 (3/4 英寸) 拐角。
- 6. 用锯子或其他设备来去掉其余的灰色区域。
- 7. 用锉刀去除所有尖锐边缘。

- 8. 检查并确保 VesselView 能够配合到开口中。如果开口中的材料会产生任何干扰,就去掉这些材料。
- 9. 取下垫片上的保护粘垫,将其安装到 VesselView 的安装接触表面上。
- 10. 在插入到开口中之前,将所有线缆均连接到设备后部。
- 11. 用安装用五金件来固定设备。
- 12. 安装上框条和下框条。



框条安装

VesselView 4 SmartCraft 线束



- a SIMNET/NMEA 2K 连接
- **b** SmartCraft 网络及电源
- **c** VesselView 适配器线束
- **d** 左舷中心系统连接
- e- 空气温度传感器
- f- 右舷中心系统连接
- **g -** 喇叭
- h- 左舷系统连接
- i- 右舷系统连接
- j- 接线盒

# VesselView NMEA 2K 连接(可选)



- a-120 欧姆终端电阻器,1 个公 接头和1 个母接头
- **b** GPS
- **c** 绘图器
- d- NMEA 2K 带保险丝的电源
- e- 电源总线
- f VesselView

# 按钮识别

#### 按钮



- 按下 PAGES (页面) 按钮将激活滚动栏菜单。再次按下 PAGES (页面) 按钮将退出滚动栏菜单。
- 使用左箭头按钮和右箭头按钮可导航(突出显示)屏幕上的字段。
- 在所需图标突出显示时,按下回车按钮可进入该数据字段或功能。

#### 设置向导

重要事项: 在系统启动以获取船只和发动机数据的过程中,不要急着按下按钮来操作 VesselView。在 VesselView 初始启 动时或者在恢复出厂设置之后,系统将用几秒钟的时间来完成启动过程。 VesselView 设置向导会引导您完成 VesselView 配置的前几个步骤。可以通过滚动栏菜单中的 SETTINGS(设置)图标随 时访问设置向导。按下 PAGES(页面)按钮和右箭头,以访问 SETTINGS(设置)图标。



1. 在 SETTINGS(设置)图标突出显示的情况下,按下回车按钮。然后将显示 SETTINGS(设置)菜单屏幕。

Settings			
System	•		
Vessel	Þ		
Engines	Þ		
EasyLink	Þ		
Preferences	•		
Alarms	Þ		
Personality file	Þ		

2. 按下回车按钮,访问 System (系统)选项的浮出菜单,选择 Language (语言)。



3. 选择希望 VesselView 显示的语言。使用左箭头按钮和右箭头按钮来浏览语言选项。按下回车按钮,确认选择。



4. VesselView 主屏幕将以所选择的语言来显示。SETTINGS(设置)图标将突出显示。按下回车按钮。Settings(设置) 菜单中的 System(系统)将突出显示。按下回车按钮,随即将显示浮出菜单。按右箭头按钮,向下滚动至 Setup wizard (设置向导)。



5. 随即将显示一个文字屏幕。按下右箭头,突出显示 Next (下一个), 然后按下回车按钮。



# 导入配置

如需导入现有船只配置,则插入存有配置文件的微型 SD 卡,并在下拉菜单中选该文件。如果没有导入文件,则使用右箭头 按钮来突出显示 Next(下一个),并按下回车按钮。



#### 发动机设置

1. 在 Engine Setup (发动机设置) 屏幕中,按右箭头按钮和左箭头按钮来突出显示下拉字段。根据发动机类型和型号来进 行选择。



- a Engine Type (发动机类型)选择字段
- b Engine Model(发动机型号)选择字段
- c- Malfunction Indicator Lamp(故障指示灯)状态选择字段
- d 滚动栏

2. 向下滚动,以完成在 Engine Setup(发动机设置)屏幕中的选择。在完成了所有选择之后,突出显示 Next(下一个), 并按下回车按钮。



- a- 万向摇杆选择字段
- b- Number of Engines (发动机数量)选择字段

#### 显示设置

根据 Engine Setup(发动机设置)屏幕中指示的发动机数量,选择将要由此 VesselView 设备显示的发动机。最多可选择两 台发动机。按下回车按钮以继续。



#### 设备设置

在 Device Setup(设备设置)屏幕中,使用右箭头按钮和左箭头按钮来突出显示下拉菜单。如果使用了多台 VesselView 设 备,务必确保为每台设备分配唯一的编号,以免出现数据问题。操纵台编号应与每台 VesselView 设备的位置相符。突出显 示 Next(下一个)字段,然后按下回车按钮以继续。

DEVICE SETUP		a - VesselView 设备编号
Unique VesselView ID:		<b>b</b> - 操纵台位直编号
1	<b>a</b> 🔽	
Helm ID:		
1	<b>b -</b>	
Previous  Next >		
	56802	

#### 单位设置

选择 VesselView 在屏幕上显示数据时所用的测量单位,这些显示数据包括:速度、距离和体积。后期可修改特定的测量单 位。在选择了测量单位之后,突出显示 Next(下一个)字段,然后按下回车按钮。



a- 测量单位下拉菜单

### 油箱配置

在下拉字段中选择船上的燃油箱数量。突出显示 Next (下一个), 然后按下回车按钮以继续。



a- 油箱选择字段

56806

在 Vessel Fuel Capacity(船只燃油容量)屏幕中,按下回车按钮以激活数据字段中的闪烁光标。按回车按钮后,会使光标 从一个整数移动到下一个整数。按下左或右箭头按钮,选择正确的数字。在输入数字之后,按回车,直到不突出显示任何整 数。使用右箭头按钮来突出显示 Next(下一个)。按下回车按钮以继续。



56808

#### 速度设置

在 Speed Setup(速度设置)屏幕中,存在三个选项,用于确定 VesselView 将如何获取速度信息。如果船只配备有 GPS, 下拉菜单将允许选择可用设备。如果船只配备有空速传感器,则将选择此选项。如果船只配备有桨轮,则将显示供选择的下 拉选项。在选择了速度来源之后,突出显示 Next(下一个), 然后按下回车按钮以继续。

SPEED SETUP	
GPS source	
	-
Pitot source	
None	-
Paddle wheel source	
None	
Previous  Next  Next	
	56810

a- 速度数据选项

如果选择的速度来源是空速管,则将显示 Pitot Speed Setup(空速管速度设置)屏幕。使用 Pitot Sensor Type(空速传感 器类型)下拉菜单来选择合适的选项。大多数发动机使用的是 100psi 空速管。Mercury Racing 提供的产品将使用 200psi 空速管。在选择之后,使用右箭头按钮来突出显示 Next(下一个),并按回车继续。

a- 空速管选项菜单

PITOT SPEED SETUP	
Pitot Sensor Type	Π
200psi a	-
100psi 200psi	
1.000	
Uncalibrated Speed (mph)	
50	
Calibrated Speed (mph)	
<pre></pre>	
	56812

如果选择的速度来源是桨轮,则将显示 Paddle Wheel Speed Setup(桨轮速度设置)屏幕。使用 Paddle Wheel Sensor Type(桨轮传感器类型)下拉菜单来选择合适的选项。在选择之后,使用右箭头按钮来突出显示 Next(下一个), 并按回车 继续。

PADDLE WHEEL SPEED SETUP	<b>a</b> - 桨轮传感器类型字段
Paddle Wheel Sensor Type	
Current a	
Paddle Wheel Multiplier Hz/mph	
4.910	
Uncalibrated Speed (mph)	
50	
Calibrated Speed (mph)	
Previous  Next>	
56828	1

## 完成设置向导

使用右箭头按钮突出显示 Finish(完成)并按回车将完成 VesselView 的 Setup Wizard(设置向导)。在 Finish(完成)屏 幕替换为船只活动屏幕之前,不要关闭设备电源。

Configuration is nearly complete. These settings, and more, can be changed at any time in the Settings menu.	
< Previous Finish	4

#### 设置菜单

可使用 Settings(设置)菜单随时修改任何设置。可使用左箭头按钮和右箭头按钮以及回车按钮来导航所有下拉菜单和浮出 菜单。



#### 1. 系统菜单

occurrent		
System		Language English (US)
Vessel	•	About
Engines	•	Helm 1, Device 1
EasyLink		Setup wizard
Preferences	•	Restore defaults
Alarms	•	Network 🔸
Personality file		Simulate 🔹
		Time

#### 2. 船只菜单

Sy	intom			
Ve	stem	•		
	ssel	•	Tabs	
En	gines	•	Tanks	۲
Ea	syLink	•	Speed	
Pr	eferences		Steering	•
AI	arms	•	Sea Temp	Þ
Pe	rsonality file	•	Depth Offset 0.0	ft

56817

3. 发动机菜单



56818

#### 4. 快速链接菜单

Settings				
System	•			
Vessel				
Engines	۲			
EasyLink	۲	EasyLink 1		
Preferences	۲	EasyLink 2	•	
Alarms	•			
Personality file	۲			
			100000	12011
				568

#### 5. 首选项菜单



6. 报警菜单

Settings		
System		
Vessel		
Engines	Þ	
EasyLink	Þ	
Preferences		
Alarms		Alarm History
Personality file	•	Alarm Settings
		Show all Helm alarms 🔍
		5000

7. 个性化设置文件菜单

Settings		************		
System				
Vessel	۲			
Engines	۲			
EasyLink				
Preferences	۲			
Alarms	Þ			
Personality file	Þ	Export		
		Import	•	
		Restore	Þ	
			TTT III	IT I LA
				56822

# 如何更新您的 VesselView 4 软件

下面讲述了如何升级 VesselView 4 软件。需要连接互联网,同时还需要使用通信端口将文件传送至 FAT 或 FAT32 微型 SD 卡。

# 获取最新软件

1. Mercury 的网站上提供了适用于该显示屏的最新软件,下载地址:www.mercurymarine.com/vesselview。如需确定 VesselView 中的当前软件版本,请启动 VesselView。系统启动时,屏幕右下角将显示软件版本。如果 VesselView 已 经启动完成,则可选择 Settings(设置)>System(系统)>About(关于)来查看 VesselView 的当前运行版本。

MERCURY MARINE
EE02



56943

- 2. 选择 VesselView 4 产品,点击 DOWNLOAD UPGRADE (下载升级)。
- 3. 根据电脑的安全设置,可能会显示安全警告。点击 Allow(允许)以继续。
- 4. 在硬盘上创建一个文件夹以保存文件。
- 如果询问 SAVE(保存)还是 RUN(运行),则选择 SAVE(保存),然后保存到硬盘。
  注意: 文件大小通常为 20-40 MB。
  重要事项: 有些浏览器可能会修改文件扩展名。检查并确保文件名和扩展名未被修改。文件名后的正确扩展名应为.upd。不要对文件重命名,也不要修改扩展名。
- 将文件保存到硬盘之后,将文件复制到容量不小于 512 MB 的空 FAT 或 FAT 32 微型 SD 卡根目录中。该驱动器的根目 录是最上层,不要放在文件夹中。

#### 升级 VesselView

升级之前及期间应注意以下重要事项:

- 每个显示屏必须分别升级,没有对多个 VesselView 同时升级的自动网络功能。
- 在升级过程中,不要关闭显示器或切断电源。
- 在升级过程中,不要移除微型 SD 卡。
- 检查并确保点火钥匙已关闭且 VesselView 未打开。
  注意:有些系统可能通过专用电路而不是通过点火钥匙打开电路来启动 VesselView。
  重要事项:软件升级前,必须将 VesselView 关闭至少 30 秒。
- 2. 将微型 SD 卡插入读卡器插槽中,直至卡入到位。
- 3. 打开点火钥匙,检查并确保 VesselView 已打开。
- 4. 让系统启动。更新过程将自动进行。
- 5. 在加载软件时,不要关闭点火钥匙,不要关闭 VesselView,也不要移除微型 SD 卡。升级过程可能需要几分钟。

Update in progress. Please do not remove the SD card or power off during this process.

56561

6. 加载结束后,移除微型 SD 卡,然后系统将自动重启,以完成升级。



90-8M0105015 十一月 2014

7. 检查并确保所升级的软件版本是正确的版本。按下 PAGES(页面)键,使用右箭头来滚动至 Settings(设置)菜单。 使用回车按钮和箭头按钮来突出显示 System(系统)并打开 About(关于)。当前软件版本随即列出。

#### 安装环境气温传感器

注意:环境气温传感器属于选装器件。

- 1. 选择气温传感器的安装位置。将传感器安装在能够接触外部空气但又不受阳光直射的地方。
- 2. 钻一个 19 毫米 (0.75 英寸) 的安装孔。
- 3. 如下图所示装上安装适配器。



10738

4. 将传感器旋入安装适配器。

5. 将温度传感器连接到 VesselView 线束上的连接器。

Products of Mercury Marine W6250 Pioneer Road Fond du Lac, WI 54936-1939 Alpha、Axius、Bravo One、Bravo Two、Bravo Three、Circle M with Waves 标志、K-planes、 Mariner, MerCathode, MerCruiser, Mercury, Mercury with Waves 标志, Mercury Marine, Mercury Precision Parts、Mercury Propellers、Mercury Racing、MotorGuide、OptiMax、Quicksilver、 SeaCore、Skyhook、SmartCraft、Sport-Jet、Verado、VesselView、Zero Effort、Zeus、#1 On the Water 及 We're Driven to Win 是 Brunswick Corporation 的注册商标。Pro XS 是 Brunswick Corporation 的商标。Mercury Product Protection 是 Brunswick Corporation 的注册服务标志。