

VesselView 4

章 1 - はじめに

VesselView のアップグレード	4
外気温センサーの設置	5
メンテナンス	5
ディスプレイ画面のクリーニング	5
メディア ポートのクリーニング	6
動かなくなったボタン	6

章 2 - 初期画面とセットアップウィザード

スプラッシュ画面	
セットアップ ウィザード	8
設定のインポート	10
エンジンのセットアップ	10
ディスプレイのセットアップ	11
デバイスのセットアップ	12
単位のセットアップ	
タンクの設定	12
速度のセットアップ	
セットアップ ウィザードの終了	

起動時の表示画面 起動	16 16 17 17 18 18
----------------	----------------------------------

章 3 - 画面の概要と操作

システム ステータス フィールドの機能	.22
データ フィールドの拡大	. 22
自動循環	.23
スクロール バーの機能	. 23
スクロール バーのアクティブ化と操作	. 24
ユーザー選択データ エリア	. 24
ユーザー選択データの選択の確定	. 24
スクロール バーのアイコン	.24
拡張 (X-Pand)	. 24
温度	. 24
圧力	. 25
電圧	. 25
燃料	. 25
タンク	. 25
詳細表示	.25
性能	. 25
トリムとタブ	. 25
旅ログ	. 26
ナビゲーション	. 26
発電機	. 26
ECO	. 26
自動操縦	.26
クルーズ	.26
トロール	.26
スマート牽引	. 27
設定	. 27
エコモード	. 27
エコ モード	.27
エコの最小値と最大値	. 28
エコ RPM およびトリムの目標	. 28
目標の色	. 28
エコ ナビゲーション	. 29

エコ更新	29
最小化	30
エコを終了する	30
ECO の目標の変更	31
目標値の変更	31
スマート牽引モード	31
スマート牽引	31
特徴	32
スマート牽引の有効化	32
スマート牽引の目標	33
スマート牽引の概要パネル	33
スマート牽引のユーザー選択データ エリア	34
ナビゲーション	34
保存	35
カスタム起動の作成	36
Smart Tow の無効化	36
クルーズ制御モード	36
クルーズ制御	36
クルーズ制御データ エリア	36
定数データ フィールドの変更	36
クルーズ — ユーザー選択データ エリア	37
クルーズの操作	37
トロール制御モード	39
トロール制御	39
トロール制御データ エリア	40
定数データ フィールドの変更	40
トロール — ユーザー選択データ エリア	40
トロール ナビゲーション	40
自動操縦画面	42
自動操縦画面の概要	42
自動操縦画面の操作	42
自動操縦の最小化	42

章 4 - 設定とキャリブレーション

[Settings] メニューの操作	44
メニューの操作	44
システム	44
ノフィン (言語)	1 I 1 A
Language (日田)	44
ADOUL (ハーション情報)	45
Helm 1, Device 1 (探 形 装 直 1 、 デ ハ イ 人 1)	45
セットアップ ウィザード	45
Restore defaults (初期設定を復元)	45
ネットワーク	46
シミュレート	46
時間	46
」 如	
加	40
メノ (ノノッノ)	
	48
タンクのキャリフレーション	48
速度	48
ステアリング	48
海水温度	48
Depth Offset (深度オフセット)	49
Engines $(T \sqrt{3} \sqrt{2})$	49
というには、(エンジン) まテカのエンジン	4 0
夜小中のエンノンノ	50
エノンノてナル	51
限界個	51

対応データ	51
$T \neg \mp - \kappa$	51
エコ C 「	の挿
Gluise/Sinartiow Type (フルース/スマート年5	
, , , , , , , , , , , , , , , , , , ,	
トリム	51
EasyLink	51
Engine and Transmission (エンジンとトランス	ミッ
ション)	52
RPM Śvnc (RPM 同期)	53
タンク	53
- アクラン・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	53
ネ元政と ブザー	
ノリー	54
	54
Scroller Bar (スクロールバー)	55
Data Boxes (データボックス)	55
Pop-ups (ポップアップ)	55
Auto-Cvcle Interval (自動循環間隔)	55
单位	55
アラーム	56
ア ク	
個別設定ノノイル	57
エンスホート	58
インホート	58
Restore (復元)	58

章 5 - 警告アラーム

警告 - 障害とアラーム60	燃料に関する重大なアラーム
警告 — 故障およびアラーム	深さに関するアラーム60

1

章 1 - はじめに

目次

_				_
Ves	iselView 4 の概要	2	VesselView のアップグレード	4
	ボタン	. 2	外気温センサーの設置	. 5
	リア パネル	2	メンテナンス	5
Ves	iselView 4 の画面表示の場所と説明	3	ディスプレイ画面のクリーニング	. 5
Ves	selView 4 ソフトウェアの更新方法	3	メディア ポートのクリーニング	6
	最新ソフトウェアの取得	4	動かなくなったボタン	. 6

VesselView 4 の概要

重要: VesselView は、Mercury Marine Outboards、Mercury MerCruiser、および Mercury Diesel が製造した製品に対応し た多機能ディスプレイ (MFD) です。接続されているパワー パッケージによっては、このマニュアルで説明されている機能 の一部が無効になります。

VesselView 4 は、最大 2 つのガソリン エンジンまたはディーゼル エンジンの情報を表示できる、ボートに関する包括的な 情報センターです。詳細な情報 (水温と水深、トリムの状態、ボート速度、ステアリング角度、および燃料、オイル、水、 水タンクの状態) を含む運転データを継続的に監視してレポートします。

VesselView は、ボートの全地球測位システム (GPS) やその他の NMEA 対応装置と完全に一体化でき、最新の航行、速度、 目的地までの燃料情報などを提供します。

VesselView は、自動操縦およびジョイスティック操作用に拡張されたディスプレイです。これらの操縦に関する機能はす べて、Mercury Marine の自動操縦制御エリア ネットワーク (control area network: CAN) パッドを介して制御されます。 VesselView は、制御のモードがアクティブまたはスタンバイの場合に表示されます。船がウェイポイントに到達すると、 ポップアップが表示され、方向転換への対応を促します。最大効率を実現するために、追加の表示テキストを使用して、エ ンジンおよびドライブを調整することができます。

VesselView にはマイクロ SD カード ポートが装備されており、正規の OEM またはディーラーで船の個別設定をインポー トすることができます。また、所有者が最新ソフトウェア バージョンにアップグレードする場合に使用することもできま す。3 基エンジンまたは 4 基エンジン アプリケーション、あるいは 2 つ目の操舵装置として、複数の VesselView を使用 する場合、同じマイクロ SD カードを使用して、これらの設定をダウンロードすることができます。

ボタン



- ページ ボタンを押すと、スクロール バー メニューがアクティブになります。もう一度ページ ボタンを押すと、スクロール バー メニューが終了します。
- 画面上のフィールドを移動 (ハイライト表示) するには、左右の矢印ボタンを使用します。
- 目的のアイコンがハイライト表示されているときに決定ボタンを押すと、そのデータ フィールドまたは機能を使用できます。

リア パネル



項目	機能	説明
а	NMEA 2000	NMEA 2000 ネットワークに接続します
b	SmartCraft	電源入力。また、SmartCraft ネットワークに接続し、SC 100 のゲージをリンクしま す

VesselView 4 の画面表示の場所と説明

VesselView には、特定のエンジン情報およびアクティブなモードを表示する複数のフィールドがあります。



- 1. 電圧または深さ: このデータ フィールドはユーザー定義可能です。利用可能な表示内容のリストは、[Settings] メニュ ーで変更できます。
 - 深さトランスデューサが設置されている場合、電圧は表示されません。
 - 深さトランスデューサが設置されていない場合、または取り外されている場合、深さではなく電圧が表示されます。
- 2. 燃料: このデータ フィールドはユーザー定義可能です。利用可能な表示内容のリストは、[Settings] メニューで変更で きます。
 - 総燃料のみを表示します。個別の燃料データは、燃料管理の画面上に配置されます。
- 3. ステアリング角度: 設置されている場合、ユーザーは 45° または 60°の最大限度を選択し、角度を反転できます。ステアリング角度は、センサーが設置され、制御モジュールによって監視されている場合に使用可能になります。船外機が、設置されたパワー パッケージである場合、デフォルトではこの機能はオフになりますが、[Settings] メニューで手動でオンにすることができます。
- RPM: エンジンの回転数 (RPM) を表す移動バーを表示します。2 基エンジン アプリケーションでは、個別の 2 つの移動バーが表示されます。
- 5. 速度: 船の速度を表示します。速度ソースが使用できない場合は、ディスプレイにダッシュ記号が表示されます。ディ スプレイには、速度値、速度ソース (パドル ホイール、ピトー管、または GPS)、および測定単位 (MPH がデフォル ト) が表示されます。2 桁の整数より大きい速度値は、小さいフォントで表示されます。
- 6. ギア位置: DTS 製品では、エンジンごとにすべてのギア位置が表示されます。これらの位置は、F (フォワード)、N (ニ ュートラル)、および R (リバース) として定義されます。DTS 以外の製品では、N (ニュートラル) および G (ギアが入 っている) が表示されます。
- トリム: このデータ フィールドはユーザー定義可能です。最大 2 つのエンジンのトリムを表示します。トリムのポッ プアップは、コンテキスト データ エリアで使用可能です。トリムのポップアップは、[Settings] メニューでオンとオフ を切り替えることができます。
- 8. タブ: このデータ フィールドはユーザー定義可能です。利用可能な表示内容のリストは、[Settings] メニューで変更で きます。
 - 設置されている場合、トリム データの左側にポート タブが表示され、トリム データの右側にスターボード タブ が表示されます。
- スクロール バー アイコン: 画面の選択済みのデータ エリアに現在表示されているデータを表すアイコンを表示します。スクロール バーを開くには、ページ ボタンを押します。ユーザーはスクロール バーで別のアイコンを選択することができ、その後、選択されたデータが表示されます。
- 10. システムの状態フィールド:現在アクティブなモードと警告を表示します。
- ユーザー選択データ エリア: 初期起動時スキャンの進捗状況、良好な管理メッセージ、メンテナンス スケジュール、 および警告を含む、すべての選択済みデータを表示します。

VesselView 4 ソフトウェアの更新方法

次の説明は、VesselView 4 ソフトウェアの更新方法を説明しています。FAT または FAT 32 の micro SD カードにファイル を転送するのに使用する通信ポートとインターネットアクセスが必要です。

最新ソフトウェアの取得

 ディスプレイの最新ソフトウェアは、Mercuryのウェブサイト(www.mercurymarine.com)からダウンロードできま す。VesselViewのソフトウェアバージョンを判別するには、VesselViewの電源を入れます。システムの起動中に、画 面の右下にソフトウェアのバージョンが表示されます。VesselViewの電源が入っている場合は、[Settings](設定)> [System](システム)>[About](バージョン情報)の順に選択すると、現在使用中のVesselViewソフトウェアのバー ジョンを確認できます。





- 2. VesselView 4 製品を選択して、[DOWNLOAD UPGRADE] をクリックします。
- コンピューターのセキュリティ設定によっては、セキュリティ警告メッセージが表示されることがあります。[Allow] (許可)をクリックして続行します。
- 4. ファイルを保存するためのフォルダをハード ドライブ上に作成します。
- [SAVE](保存)または[RUN](実行)を求められたら、[SAVE]を選択して、ハードドライブに保存します。
 注意: 通常のファイルサイズは、20~40 MB です。
 重要: ブラウザに応じて、ファイルの拡張子が変わることがあります。ファイル名と拡張子が変わっていないことを 確認してください。正しい拡張子は、.upd です。ファイル名と拡張子は変更しないでください。
- 6. ファイルをハードドライブに保存したら、そのファイルを 512 MB 以上の空き容量のある FAT または FAT 32 micro SD カードのルートにコピーしてください。ドライブのルートは、最上位であり、フォルダに含まれません。

VesselView のアップグレード

アップグレード プロセスの前およびその最中の重要な考慮事項

- 各ディスプレイを個別にアップグレードする必要があります。複数の VesselView を同時にアップグレードする自動 ネットワーク機能はありません。
- アップグレード プロセス中にディスプレイの電源を切ったり、電源を中断したりしないでください。
- アップグレード プロセス中にマイクロ SD カードを取り出さないでください。
- 1. イグニッションキーがオフであること、VesselView の電源が入っていないことを確認します。 注意: 設置条件によっては、イグニッション キー オン回路ではなく、専用の回路で VesselView の電源を入れる場合 もあります。

重要: ソフトウェアのアップグレード前に最低 30 秒は VesselView の電源をオフにしてください。

- 2. マイクロ SD カードをカード リーダー ポートにカチッと音がするまで所定の位置に差し込みます。
- 3. イグニッション キーをオンして、VesselView がオンになっていることを確認します。
- 4. システムの起動を許可します。更新プロセスが自動的に開始されます。

5. ソフトウェアのアップロード中は、イグニッション キーをオフにしたり、VesselView の電源を切ったり、マイクロ SD カードを取り出したりしないでください。アップグレード プロセスが完了するのに数分かかる場合があります。

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

> > 56561

 アップロードが終了したら、マイクロ SD カードを取り出します。アップグレードを完了するために、システムが自動 的に再起動されます。



7. アップグレードしたソフトウェアのバージョンが正しいことを確認します。ページキーを押して、右矢印キーを使用し て[Settings](設定)メニューにスクロールします。決定ボタンと矢印ボタンを使用して**システム**をハイライト表示し てから[About] (バージョン情報)を開きます。現在のソフトウェアのバージョンの一覧が表示されます。

外気温センサーの設置

注意:外気温センサーの設置はオプションです。

- 1. 気温センサーの場所を選択します。外気に触れる場所で、直射日光の当たらない所にセンサーを取り付けます。
- 2. ドリルで 19 mm (0.75 インチ) の取り付け穴を開けます。
- 3. 下に示されているように、取り付け用アダプタを設置します。



- 4. 取り付け用アダプタにセンサーを通します。
- 5. 温度センサーを VesselView ハーネスのコネクタに接続します。

メンテナンス

重要: ユニットが稼働していないときには、保護用に提供されたサンカバーを設置することをお勧めします。

ディスプレイ画面のクリーニング

塩分などの環境堆積物を防止するために、ディスプレイ画面を定期的にクリーニングすることをお勧めします。乾いた布や 湿った布の使用時に、ディスプレイのコーティングが、結晶化した塩によって傷つけられる可能性があります。付着した塩 分を溶解して除去するために、布に十分な量の真水が含まれていることを確認してください。クリーニング中は、画面に強 い圧力をかけないでください。

布でウォーターマークを除去できない場合は、温水とイソプロピル アルコールの 50/50 混合溶液で、画面をクリーニング します。アセトン、ミネラルスピリット、テルペンチン タイプの溶剤、またはアンモニアベースのクリーニング製品は使 用しないでください。強力な溶剤や洗剤を使用すると、防幻コーティング、プラスチック、またはゴム製のキーが損傷する 可能性があります。 プラスチック製ベゼルやゴム製キーへの紫外線による損傷を防ぐために、ユニットを使用していないときはサンカバーを設 置することをお勧めします。

メディア ポートのクリーニング

結晶化した塩などの堆積物を防止するために、メディア ポート ドア エリアは定期的にクリーニングしてください。マイク ロ SD カード ポート内の赤色のゴム複合プラグは、カード ポートへの水の侵入防止に役立ちます。

重要: クリーニング後、またはソフトウェアの更新後にプラグを設置してください。

注意: 溝側を上にしてプラグを設置してください。ドアがプラグにぶつからないように、反対側は面取りされています。



動かなくなったボタン

押し下げ状態のまま動かなくなったボタンがないことを確認します。動かなくなったボタンが見つかった場合は、そのボタ ンを小刻みに揺り動かして自由に上下するようにします。

章2-初期画面とセットアップウィザード

目次

	8	データ ソースのセットアップ 15
セットアップ ウィザード	8	起動時の表示画面16
設定のインポート	10	起動
エンジンのセットアップ	10	エンジン オフ、イグニッション オン
ディスプレイのセットアップ	11	アイドル状態でエンジンが稼働
デバイスのセットアップ	12	エンジンの故障17
単位のセットアップ	12	故障時の操作 17
タンクの設定	12	エンジンのメンテナンス スケジュール
速度のセットアップ	15	システム スキャン - スキャン レポート
セットアップ ウィザードの終了	15	通信エラー 19

スプラッシュ画面

イグニッションキーをオンにすると、Mercury の起動スプラッシュ画面が表示されます。運転時間は最大 9,999 時間までサ ポートされています。画面右下にはソフトウェアのバージョンが表示されます。エミッションコントロール付きのパワー パッケージでは、画面左下にエンジンアイコンが表示されます。



Mercury のスプラッシュ画面

セットアップ ウィザード

重要: VesselView のシステムの起動中に、船やエンジンのデータを取得するために、急いでいくつものボタンを押さない ようにしてください。VesselView の最初の起動時または工場出荷時設定へのリセット後に、システムが起動プロセスを完 了するのに数秒かかります。

VesselView セットアップウィザードは、VesselView の最初の設定手順をガイドします。セットアップウィザードには、ス クロールメニューの設定アイコンからいつでもアクセスできます。ページボタン、右矢印ボタン、決定ボタンを押して、 [Settings] メニューに移動します。



1. VesselView で表示する言語を選択します。左矢印ボタンと右矢印ボタンを使用して、言語の選択肢をスクロールしま す。決定ボタンを押して、選択します。VesselView が言語の変更を確認し、再起動するように求めます。再起動画面 が表示されます。元の画面に戻ると、すべてのテキストが選択した言語で表示されます。



2. ウェルカム画面が表示されます。右矢印を押して、[Next] フィールドをハイライト表示します。



3. 選択した言語で VesselView のメイン画面が表示されます。[SETTINGS] アイコンがハイライト表示されます。決定ボ タンを押します。[Settings] メニューで [System] がハイライト表示されます。決定ボタンを押すと、フライアウトメニ ューが表示されます。右矢印ボタンを押して、[Setup wizard] までスクロールダウンします。



56792

設定のインポート

既存の船の設定をインポートするには、設定ファイルが入っている micro SD カードを挿入して、ドロップダウンメニュー から、そのファイルを選択します。インポートするファイルがない場合は、右矢印ボタンを使って [**Next**] をハイライトさ せ、決定ボタンを押します。

IMPORT CONFIG	
To import configuration, select settings file and press Import.	
no settings to import	
Previous Next> Import	
	56794

エンジンのセットアップ

 [Engine Setup] (エンジンセットアップ) 画面で、右矢印ボタンと左矢印ボタンを押して、ドロップダウンフィールドを ハイライト表示します。エンジンの種類とモデルに基づいて選択します。

	ENGINE SETUP	
\langle	Engine Type	
	Verado Verado	
	OptiMax TwoStroke Outboard FourStroke Outboard SeaPro FourStroke Outboard Jets Gas Sterndrive Gas Inboard Gas Tow Sport Diesel Sterndrive	
	Previous Next>	
		60111

エンジンの種類の選択

	ENGINE SETUP
	Engine Type
	Verado 🗸
\bigcirc	Engine Model
	Pro Four Stroke 300
	Pro Four Stroke 300
	Pro Four Stroke 250
	Pro Four Stroke 200
	Six-Cylinder 350
	Six-Cylinder 275
	Six-Cylinder 250
	Six-Cylinder 225
	Six-Cylinder 200
	Four-Cylinder 200
	<previous next=""></previous>
	6011

エンジンのモデルの選択

2. [Engine Setup] (エンジンセットアップ) 画面で、スクロールダウンして選択を完了させます。すべてを選択したら、 [Next] をハイライト表示し、決定ボタンを押します。

Engine Ty	12		
Verado			-
Engine Mo	del		
Pro Fou	Stroke 300		-
Does vess	l have a joystick		
No		the state of the s	
No			
Yes			

ジョイスティックのオプションの選択

	ENGINE SETUP
	Engine Type
	Verado 🔻
	Engine Model
	Pro Four Stroke 300 🔹
	Does vessel have a joystick?
	Yes
\triangleleft	Number of Engines
	2
	1
	2
	3
	<pre></pre>

60114

エンジンの基数の選択

ディスプレイのセットアップ

[**Engine Setup**] 画面で選択したエンジン基数に応じて、この VesselView ユニットで表示するエンジンを選択します。最大 2基まで選択できます。

DISPLAY SETUP	
Select which engines to show on this display.	
o Port o STBD	
Previous Next	
	60116

デバイスのセットアップ

[Device Setup] (デバイスセットアップ) 画面で、右矢印ボタンと左矢印ボタンを使用して、ドロップダウンメニューをハイ ライト表示します。複数の VesselView デバイスを使用する場合は、データに関する問題を避けるために、各ユニットに一 意の番号を割り当ててください。操舵装置の番号は、各 VesselView ユニットの場所と一致する必要があります。[Next] を ハイライト表示し、決定ボタンを押して続けます。



- a VesselView デバイス番号
- **b** 操舵装置の場所番号

単位のセットアップ

VesselView が表示する画面データ (速度、距離、容積) の測定単位を選択します。各測定単位は後で変更することができま す。測定単位を選択したら、[Next] をハイライト表示し、決定ボタンを押します。



60119

タンクの設定

[Tank Setup] (タンクセットアップ) 画面では、最大 8 個のタンクに、タンクの種類、容量、およびタンク名を割り当てることができます。[%] 列は、現在のタンク容量を表します。[Refresh] (更新) ボタンを選択すると、タンクセンサーにクエリが送られ、読取値が更新されます。

「Unmonitored」(未監視)のタンクは、それについてセンサーが関連付けられていないタンクです。

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

60120

矢印ボタンを使用して、タンクの種類を切り替えます。

PORT 1 TANK	CONFIGURATION
Tank type	
Fuel	
None Fuel	
Oil Water Gray Black Live well	
ОК	Cancel
	60121

矢印ボタンを使用して数字を変更し、タンクの容量を入力します。決定ボタンを使用して、次の桁に進みます。数字の変更 を終了したら、決定ボタンを押して先に進みます。

60122

[Name] (名前)の欄を選択し、矢印ボタンを使用して文字列を切り替えます。

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

矢印ボタンを使用して OK ボタンを選択し、決定ボタンを押します。この操作によりタンク選択画面に戻るので、追加タン クの設定を完了させます。

тапк сур				
Fuel				
Tank cap	acity (ga	illons)		
0200.0	0			
Name				
PORT	UEL			

60124

同じ手順でボートの残りのタンクの種類、容量、名前を割り当てます。完了したら、[Next] ボタンを選択して、セットアッ プウィザードを続けます。

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

60125

速度のセットアップ

[Speed Setup] (速度のセットアップ) 画面には、VesselView による速度情報の取得方法を決めるためのオプションが3つあ ります。GPS 付きのボートの場合は、ドロップダウンメニューから、利用可能なデバイスを選択できます。ピトー管セン サー付きのボートの場合は、このオプションを選択します。パドルホイール付きのボートの場合は、選択するオプションが ドロップダウン表示されます。速度情報源を選択したら、[Next] をハイライト表示して決定ボタンを押し、先へ進みます。



- a PCM0 = スターボード アウター
- **b** PCM1 = ポート アウター
- c- PCM2 = スターボード インナーまたはセンター
- **d** PCM3 = ポート インナー

セットアップ ウィザードの終了

右矢印ボタンを使用して [**Finish**] をハイライト表示し、決定ボタンを押すと、VesselView のセットアップウィザードが終 了します。[Restarting] (再起動) 画面が表示されます。[Restarting] 画面がボートの動作画面に切り替わるまで、ユニットの 電源は切らないでください。



データ ソースのセットアップ

すべて製品の電源を ON、すべてのエンジンを ON にして、データを生成するすべてのソースが確実に検出されるようにし ます。

VesselView が検出可能なデータソースを設定するように求めます。[OK] を選択して、先へ進みます。 [Start] を選択して手順を始めます。 **注意**: 間違って [Cancel] を選択しても、[Settings] > [System] > [Network] > [Auto select] からデータソースの設定を完了さ せることができます。自動選択はボートのネットワークをスキャンして、船内の互換性のあるすべてのデバイスを識別しま す。

自動選択が完了したら、[Close]を選択します。

起動時の表示画面

起動

スプラッシュ画面シーケンスの後の起動時に、メインのディスプレイがロードされ、データとグラフィックがすべてアクティブになります。2 つの状態 (エンジン オフまたはエンジン稼働中) が利用可能です。次のチャートと情報では、定数データ エリアとユーザー選択データ エリアの変更方法の手順について説明します。

エンジン状態	ユーザー選択データ エリア
エンジン オフ、イグニッション オン	良好な管理メッセージ
エンジン クランキング	システム スキャンが進行中、プロペラのアニメーションが表示される
アイドル状態でエンジンが稼働	プロペラの色が緑に変わる
ギアが入った状態でエンジンが稼働	レベル 1 のスマート コンテキスト データ

エンジン オフ、イグニッション オン

イグニッションがオンで、かつエンジンが稼働していない場合、ユーザー選択データ エリアに Mercury の良好な管理メッ セージ画面が表示されます。すべての機能が使用可能となり、エンジン データは表示されません。

- メッセージはランダムに選択されます。例: 救命胴衣はありますか、安全にボートを運転してください。
 - 良好な管理リストの項目は、エンジンの種類や個別設定に応じて変わる場合があります。

アイドル状態でエンジンが稼働

エンジンが稼働しているときに、システム スキャン レポートが終了すると、ディスプレイのユーザー選択データ エリア に、緑のプロペラが表示されます。

 画面のユーザー選択データ エリアに、プロペラのアニメーションと、スキャンが進行中であることを示す進捗状況バ ーが表示されます。



任意の時点でエンジンにギアが入ると、システム スキャンが停止され、プロペラが緑色に変わり、レベル1のスマート データが表示されます。

スキャンが完了すると、様々なポップアップ メッセージ (エンジンの故障、メンテナンス通知、通信エラー、システム OK スキャン レポート) が表示される可能性があります。



スキャン完了

エンジンの故障

システム スキャン中にエンジンの故障が検出されると、ユーザー選択データ エリアの太字カラー故障画面に説明テキスト が表示されます。故障画面の色は、検出された故障の種類に依存します。システム ステータス フィールドは、表示される 故障に応じて変わります。



故障時の操作

故障が存在する場合は、故障フィールドの最下部に沿って、故障が番号付きで示されます。

- 1. 選択タブは、1つ目の番号にデフォルト設定されます。
- 2. 各故障を確認するには、左矢印ボタンまたは右矢印ボタンを押します。



- 3. 選択された故障は、白地のボックスに黒の番号で表示されます。
- 選択された故障が、故障番号と、表示するデータが他にあることを示すプラス (+) 記号との間で交互に切り替わります。



5. プラス (+) 記号が有効になっている場合は、決定ボタンを押すと、その故障に関連する追加のデータが表示されます。

- 追加のデータによってさらに多くのページが必要になる場合は、故障フッター エリアに1つ以上の円が表示されます。 選択されたページの円は白色になります。このエリアには、故障に関する長いテキスト説明が表示されます。
- 7. 故障フッターを終了するには、左矢印ボタンまたは右矢印ボタンを使用して、故障フッターの [X] をハイライト表示します。決定ボタンを押すと、故障フッターが終了し、システム ステータス フィールドに戻ります。

エンジンのメンテナンス スケジュール

システム スキャン中にメンテナンス通知が検出されると、ユーザー選択データ エリアに説明テキストが太字カラーで表示 されます。左下隅のシステム ステータス フィールドは、表示されているメンテナンスの問題に応じて変わります。常識に 従って投資を守るようにし、エンジン オイルのチェックを定期的に、できれば毎回使用する前に行ってください。

 スケジュールされたメンテナンス時間が完全になくなると、ユーザー選択データエリアに、スケジュールされたメン テナンスの実行を促す一般的なメンテナンス通知が表示されます。



2. + アイコンを開き、テキストを展開します。メンテナンスを 100% にリセットしたり、画面を終了することができます。

注意: システムの故障が解消されるまで、レンチ アイコンのメンテナンス通知がシステム ステータス フィールドに 表示されます。



52448

3. メンテナンス通知をリセットすると、レンチ アイコンはシステム ステータス フィールドに表示されなくなります。



システム スキャン - スキャン レポート

システム スキャンが完了し、故障、メンテナンス通知、または通信エラーがない場合は、ユーザー選択データ エリアに [SCAN COMPLETE] と表示され、レポートと良好な管理メッセージが示されます。スキャン レポートは、エンジンにギア が入るまで表示されます。または、左右の矢印ボタンを使用して [X] をハイライト表示し、決定ボタンを押して終了するこ ともできます。

• 良好な管理メッセージはランダムに選択されます。例:救命胴衣はありますか、安全にボートを運転してください。

良好な管理リストの項目は、エンジンの種類や個別設定に応じて変わる場合があります。



スキャン完了

良好な管理メッセージ

通信エラー

•

システム スキャンで通信エラーが検出されると、スキャンが停止し、すべてのデータ フィールドが点線付きで表示されま す。システム ステータス フィールドはグレーになり、赤色の円に囲まれた X と [Comm Error] と書かれたテキストが表示 されます。



通信エラー

NOTES :

章3-画面の概要と操作

目次

システム ステータス フィールドの機能	22	エコ更新	29
データ フィールドの拡大	22	最小化	30
自動循環	23	エコを終了する	30
スクロール バーの機能	23	ECO の目標の変更	31
スクロール バーのアクティブ化と操作	24	目標値の変更	31 📿
ユーザー選択データ エリア	24	スマート牽引モード	31
ユーザー選択データの選択の確定	24	スマート牽引	31
スクロール バーのアイコン	24	特徴	32
拡張 (X-Pand)		スマート牽引の有効化	32
温度	24	スマート牽引の目標	33
圧力	25	スマート牽引の概要パネル	33
電圧	25	スマート牽引のユーザー選択データ エリア	34
燃料		ナビゲーション	34
タンク		保存	35
詳細表示		カスタム起動の作成	36
性能		Smart Tow の無効化	36
トリムとタブ		クルーズ制御モード	36
旅ログ	26	クルーズ制御	36
ナビゲーション		クルーズ制御データ エリア	36
発電機	26	定数データ フィールドの変更	36
FCO	26	クルーズ ― フーザー選択データ エリア	37
自動操縦	26	クルーズの操作	37
クルーズ	26	トロール制御モード	39
トロール	26	トロール制御	00
スマート牽引	27	トロール制御データ エリア	40
シー ション・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	27	定数データ フィールドの変更	40
エコモード		トロール ニューザー選択データ エリア	40
エコ モード		トロール ナビゲーション	40
エコで「	27 28		40
エコッぷうにこ 駅穴に Tコ RPM およびトリムの目標		自動操縦画面の概要	42
	20 28	白動海線画面の海作	1 2 12
エコードグロ	20 20	白動海峡回回のはに	<u>۲</u> 2
		ロ 助 未減 ツ 取 ブ し	42

システム ステータス フィールドの機能

システムステータスフィールドは、特定のエンジンの情報と作動中のモードを知らせるのに使用されます。このフィールド は、ポップアップ式の警告が全画面表示される場合を除き、常にメイン画面の左下に表示されます。色やアイコン、テキス トは、システムの状態や警告、メンテナンスの指示、作動中のモードによって変わります。船の個別設定と設置されている パワーパッケージの種類は、システムステータスフィールドに表示されるアイコンに直接影響します。表示されるアイコン の一部を以下の表に挙げます。

システムステーダ人の例	
٤١ 51875	イグニッションがオンの場合のエンジン アイコン。このアイコンは、パワー パッケージに排ガス制御が備わって いる場合にのみ表示されます。
COMM ERROR	イグニッションがオンの場合の通信エラー。パワー パッケージが制御エリア ネットワークを介して通信してい ません。
SYSTEM OK 52100	制御エリア ネットワークに接続されているすべてのコンポーネントが、通常の運転パラメータの範囲内にあるこ とを示します。
WARNING 52101	警告アイコンは、故障があることを示します。
FC STBD	スターボード エンジンの船上診断によって故障が検出されたことを示す警告。エンジンの場所が特定されたその 他の故障もすべて同様に表示されます。
SYSTEM OK TRACK SYSTEM OK STANDBY 52104	自動操縦ウェイポイントの追跡。オレンジ色は、ウェイポイントの追跡がアクティブでありコンピュータ制御さ れていることを示します。自動操縦ウェイポイントの追跡がスタンバイ モードの (アクティブでない)場合、フィ ールドの色はグレーになります。この配色の変化は、すべての自動操縦機能で同じです。

データ フィールドの拡大

データ フィールドを拡大するには、拡張 (X-PAND) アイコンをハイライト表示して決定ボタンを押します。



拡張アイコン

このアイコンがアクティブ化されると、ユーザー選択データ エリアが、アクティブ表示されたデータ選択からの拡大され たデータで埋められます。最大 6 つのデータ選択を、1 つずつ拡大することができ、これらが以下の図に示す時間的順序で 循環します。データ フィールド 3 および 4 には、オプションのユーザー選択データのみが表示されます。

注意:初期設定では、トリムとタブは、外部制御装置で作動されている場合を除き、拡大表示されません。これらが外部 制御装置で作動されている場合は、ポップアップが使用されます。トリムとタブのポップアップは [**Settings**] メニューでオ フにできます。

- 1. Volts or depth (ボルトまたは深度): このデータフィールドはユーザー定義可能です。表示可能な内容の全リストは [Settings] メニューにあります。
- 2. ステアリング角度は、設置されているセンサーが SmartCraft 制御エリアネットワークに接続されている場合に表示可能です。ステアリング角度は初期設定でオフになっていますが、[Settings] メニューにて手動でオンにできます。
- 速度:船の速度を表示します。速度ソースが使用できない場合は、ダッシュが表示されます。画面には速度値、速度ソ ース(パドルホイール、ピトー管、GPS)、単位(初期値は MPH)が表示されます。速度値が2桁を超える場合は、 小さなフォントで表示されます。
- RPM: エンジンの回転数 (RPM) を表す移動バーを表示します。2 基エンジン アプリケーションでは、個別の 2 つの移動バーが表示されます。
- 5. 燃料: このデータ フィールドには搭載されている総燃料が表示されます。
 ・ 総燃料のみを表示します。個別の燃料データは、燃料管理下にある選択済みのデータ エリアに配置されます。
- 6. スクロールバーを使って別の Mercury のアプリ画面を選択すると、ユーザー選択データエリアを開くことができます。 この画面セクションのアイコン間を移動するには、ページボタンと矢印ボタンを使用します。
- 7. ギア位置: DTS の製品は各エンジンのすべてのギア位置を表示します。位置は、F 前進、N ニュートラル、R 後進と定義されています。DTS 以外の製品は、N ニュートラルと G インギアを表示します。
- トリム: このデータフィールドはユーザー定義可能です。最大2基のエンジンのトリムを表示します。選択されたデ ータエリアでトリムのポップアップ表示が可能です。トリムのポップアップは [Settings] メニューでオフ/オンできま す。
- 9. 選択されたデータアイコン:画面の選択されたデータエリアに現在表示中のデータを示すアイコンを表示します。選択 されたデータが現在表示されていない場合は、以前に選択したデータアイコンも表示します。ページボタンを選択し、 スクロールバーを開きます。スクロールバーでアイコンを選択すると、選択されたデータが表示されます。
- 10. システムの状態:現在アクティブなモードと警告を表示します。
- 11. 選択されたデータエリア: 初期起動スキャンの進捗状況、良好な管理メッセージ、メンテナンススケジュール、警告な ど、選択したすべてのデータを表示します。
- 12. 自動循環アイコンは、メニュー選択に関連付けられた全てのデータ画面を表示します。ユーザーが選択した間隔で順番に繰り返し表示します。
- 13. Xアイコンは、現在選択されているデータを閉じる、または終了します。

各データ フィールドには、ユーザー選択データ エリアの左下隅に独自のページ インジケータがあります。矢印ボタンを使 用すると、個々のページ、自動循環アイコン、または終了アイコンに移動できます。自動循環アイコンまたは終了アイコン を使用するには、そのアイコンがハイライト表示されているときに、決定ボタンを押します。



a-ページのインジケータ
 b- 自動循環アイコン
 c- 終了アイコン

自動循環

- 自動循環を選択しても、アクティブにしていない場合は、アイコンが白色のフィールドに表示されます。
- 決定ボタンを押すと、自動循環が作動します。アイコンが青いフィールドに白い矢印と共に表示され、自動循環がオフ にされるまでこの配色は維持されます。自動循環の初期設定時間は1ページにつき5秒間です。この値は [Settings] メニューで変更できます。
- 自動循環がアクティブな場合、矢印ボタンは使用できません。いずれかのページをハイライト表示し、決定ボタンを押します。自動循環は、アクティブなままですが、表示されません。自動循環に戻るには、自動循環アイコンをハイライト表示し、決定ボタンを押します。
- 自動循環をオフにするには、[X] をハイライト表示し、決定ボタンを押します。ユーザー選択データ エリアの表示が終 了します。

スクロール バーの機能

スクロールバーを使用すると、画面のユーザー選択データエリアに現在表示されていないアイテムにアクセスできます。ア イテムは起動されるまで非表示で、[Settings]メニューで選択した時間だけ表示されます。5秒以上活動がない場合、ユー ザー選択データエリアのアイコンアイテムはオフになります。アクティブな時は、ユーザー選択データエリアが変化し、ア イコン名とその機能に付随するデータを表示します。

スクロール バーのアクティブ化と操作

- 1. ページ ボタンを押して、スクロール バー メニューをアクティブにします。
- 2. 左矢印ボタンまたは右矢印ボタンを使用して、表示したいアイコンをハイライト表示します。選択するスクロールバーのアイコンが青色の枠でハイライト表示されます。

注意:スクロールバーの左右に矢印アイコンが表示されます。矢印アイコンが1つしか見えないときは、表示された 矢印ボタンで選択項目を移動しなければなりません。両方の矢印が見えるときは、どちらの矢印ボタンを使ってもかま いません。



- **a** 選択されたアイコン
- **b** スクロールバー矢印ボタン

ユーザー選択データ エリア

スクロールバーを操作中にアイコンをハイライト表示して決定ボタンが押さないと、ユーザー選択データエリアが変化して、アイコン、アイコン名、機能の説明を表示します。ユーザー選択データエリアは、この情報を最大 30 秒間表示します。決定ボタンを押さないときに、ハイライトされたユーザー選択データとそれに対応するスクロールバーが画面に留まる時間は、[Preferences] > [Scroller Bar] > [Auto hide delay] から設定できます。

ユーザー選択データの選択の確定

アイコンが選択されているときに、決定ボタンを押します。アイコンがシステム ステータス フィールドの横に表示され、 その選択項目に関連する完全なデータがユーザー選択データ エリアに表示されます。

スクロール バーのアイコン

拡張 (X-Pand)

拡張 — 選択したデータ画面からのデータを拡大表示します。選択したデータは画面にサイクル表示されます。



温度

温度 — エンジン温度およびオイル、水、燃料の流体温度の値を表示します。環境大気温度とマニホールド空気温度を表示 します。表示可能な情報は、パワーパッケージによって異なります。



圧力

圧力 — エンジンの水圧、油圧、燃料圧力、ブースト圧力を表示します。表示可能な情報は、パワーパッケージによって異なります。



電圧

電圧 — 全エンジンのバッテリー値を表示します。



燃料

燃料 — 燃料システム統計 (現在の燃費、平均燃費、1 時間当たりの使用量、総容量、消費済み燃料)を表示します。



タンク

タンク – 燃料、水、排水、2 サイクルオイル容量の船内タンクデータを表示します。



詳細表示

詳細表示 — 追加のエンジン情報 (マニホールドの温度、スロットル率、エンジン負荷、マニホールドブースト圧力) を表示 します。表示可能な情報は、パワーパッケージによって異なります。



性能

性能 — 詳細な性能データ (ピーク性能 (RPM または速度)およびプロペラ 1 回転当たりの前進距離 (インチ)) を表示します。



トリムとタブ

トリムとタブ — ドライブトリム位置とタブの位置を表示します。この機能が情報を表示するには、タブにセンサーが設置 されている必要があります。



旅ログ

旅ログ — 記録された航行データ (総距離、総使用時間、平均速度、平均燃料消費) が表示されます。記録されたデータは消 去してゼロにリセットできます。



ナビゲーション

ナビゲーション — 搭載されているナビゲーションシステムに関連するデータ (コンパス方位、経度と緯度、ウェイポイン トまでの所要時間 (TTW)、ウェイポイントへの角度 (BTW)、ウェイポイントまでの距離 (DTW)、対地方位 (COG)) を表示 します。



発電機

発電機 — NMEA 2000 または J1939 プロトコル制御エリア ネットワークを介して発電機から送信できるデータ (現在の状態 (稼働/停止))、電圧 (AC/DC)、ヘルツ、時間、油圧、および水温) を表示します。



ECO

エコ — 最も優れた燃費を達成するため、トリム位置とエンジン速度の最適化へ導く情報を表示します。 *注意:操作に関する詳細な情報は、本セクションのエコモードをご覧ください。*



自動操縦

自動操縦 — 自動操縦データを表示します。 注意:操作に関する詳細な情報は、本セクションの自動操縦モードをご覧ください。



クルーズ

クルーズ — クルーズ制御を作動します。エンジン RPM または船速によって船を制御できるようにします。船速制御に は、パドル ホイール センサーまたは GPS が必要です。

注意:操作に関する詳細な情報は、本セクションの**クルーズ制御モード**をご覧ください。



トロール

トロール — 低速エンジン制御を作動します。エンジン RPM での制御が可能です。

注意:操作に関する詳細な情報は、本セクションのトロール制御モードをご覧ください。



スマート牽引

スマート牽引 — 選択用にスマート牽引のプロファイルを作動します。プロファイルは変更、追加、保存が可能です。 *注意:操作に関する詳細な情報は、本セクションのスマート牽引モードをご覧ください。*



設定

設定 — データのオン/オフ、センサーデータの公差 ± の変更、優先される表示値 (メートル単位/帝国単位/海里) の選択、お よび工場出荷時設定へのリセットを行えるメインの場所です。

注意: 工場出荷時設定にリセットすると、カスタマイズされたすべての設定が消去されます。詳細はセクション4をご覧 ください。



エコモード エコモード



エコ モードでは、オペレーターを最適なトリム位置とエンジン速度に誘導して最良の燃費を達成するための情報を表示し ます。エンジン制御モジュール (ECM) または推進制御モジュール (PCM) が、パワー パッケージおよび船上の各種センサ ーからの情報に基づき最適燃費を計算します。

- 1. ページボタンを押し、スクロールバーをオンにします。
- 矢印ボタンを押してエコアイコンをハイライト表示し、決定ボタンを押します。ユーザー選択データエリアに、エコア イコンの要素と最も優れた燃費を達成する方法に関する短い説明が表示されます。



注意: エコモードが作動中に、現在別のデータ値が表示されている場合は、システムフッターデータフィールドの4 番目の位置に、初期設定のトリム値が表示されます。トリム値は、現在別のデータ値が表示されている場合には、画面 の右下に表示されます。



エコモード作動時のトリム値

エコの最小値と最大値

エコモードが作動中で、エンジンが前進ギアに入っているとき、最小値と最大値のラインが RPM スイープに表示されま す。これらのラインは、計算対象となる能動的最適化範囲を示します。このウィンドウは、[**Settings**] メニューで調整でき ます。



エコ RPM およびトリムの目標

RPM 値が最小値範囲に達すると、RPM およびトリムの目標が表示されます。目標値がどこにあるかをユーザーに知らせる ために、RPM スイープ全体にわたって色付きのラインが、色付きの目標と共に表示され、最適値に達すると色が変わりま す。

目標の色

	三角色ルール					
状態	色	塗りつぶし値	動作	画像		
目標未達成	黄色	輪郭線	点滅	52170		
目標達成	緑色	べた	連続	52171		

以下は、異なる状態でのエコ RPM 目標の例です。



最適化されていない



最適化されている

ユーザー選択データ エリアには、トリムの目標が表示されます。



52173

すべての目標が達成されると、ユーザー選択データ エリア画面が内容説明から [OPTIMIZED] の表示に変わり、現在の燃費 値が示されます。



エコ ナビゲーション

ユーザー選択データ エリアのフッターに、[REFRESH]、[MINIMIZE]、および [X] と表示されます。ページ ボタン、矢印ボ タン、および決定ボタンを使用して、これらの機能を操作できます。

- [MINIMIZE] を選択すると、エコの内容説明が非表示になり、システム ステータス フィールドに [ECO MODE] と表示 されます。最小化した場合、他の情報をユーザー選択データ エリアに表示できます。
- [REFRESH]を選択すると、エコ値がリセットされ、RPM およびトリムの目標値を決定するために新しいパラメータ が使用されます。
- [X] を選択すると、エコ モードが終了し、定数データ エリアから RPM およびトリムの目標値が削除されます。
- アクティブなエリアには白色の境界線が表示されます。



a- 更新 b- 最小化機能のアクティブ化 c- 終了

エコ更新

更新を実行すると、エコの場合に RPM およびトリムの目標として使用する現在の値を再計算できます。

1. 矢印ボタンを使用して更新機能をハイライト表示し、決定ボタンを押します。

2. ユーザー選択データ エリアに内容説明が表示されます。矢印ボタンを使用して更新機能をハイライト表示し、決定ボ タンを押します。



- 新しい目標の計算が完了すると、ユーザー選択データ エリアの表示が変わり、値が更新されたことが示されます。
 [X] をハイライト表示し、決定ボタンを押すと、エコの内容説明を示すメイン画面に戻ります。
- 4. [٨] をハイフィト衣示し、決定小ダノを押すこ、エコの内谷説明を示すメイノ画面に戻ります。



5. エコ ユーザー選択データ エリアに内容説明が表示され、最適化して最良の燃費を実現する方法に関する新しい目標値 が表示されます。

最小化

最小化とは、ユーザー選択データ エリアに追加の情報を表示しながら、ユーザーがエコ機能を続行できるようにする機能 です。

- 最小化を選択すると、エコの指示が消え、ユーザー選択データエリアに追加情報が表示されます。一部のアイテムは、 スクロールバーからも選択できます。
 - スクロールバーで選択できるアイテムは、拡大、燃料管理、旅ログ、電圧、ナビゲーション、圧力、温度、タン ク、発電機に限られます。

注意:スクロールバーに表示されるアイテムは、ゲージと船の個別設定から得られる情報によって異なります。

- エコが作動中、スクロールバーのアイテムはグレーになり、利用不可能となり選択できません。
- 2. 最小化がアクティブな場合、システム ステータス フィールドに [ECO] と表示されます。
- 3. エコ モードを拡大表示するには、矢印ボタンを使用してエコ アイコンをハイライト表示し、決定ボタンを押します。
- 4. エコ モードで最適化が達成されると、ユーザー選択データ エリアのテキストが [OPTIMIZED] に変わります。

エコを終了する

エコモードを終了するには、ユーザー選択データエリアのフッターにある X マークを選択してください。VesselView がエ コ機能をオフにします。

ECO の目標の変更

エコのソフトウェアは、船の運転中、エンジンセンサーを監視し、最適な燃費数値を求めます。ソフトウェアが燃費の向上 を認識すると、VesselView はその時のトリムとエンジン RPM の値を記録します。この計算は、エコ画面が表示されてい るか否かに関係なく行われます。ソフトウェアは RPM とトリムの値を記録すると、最適な航行速度とトリム設定を矢印で 示します。遊び方に合わせてゲージをカスタマイズする設定がありますが、大半の用途では、エコ画面のキャリブレーショ ンは必要ありません。初期設定は大半の船の用途で許容可能なパラメーター範囲となっています。以下に初期設定と調整 オプションを示します。調整オプションは、任意のパラメーターがハイライト表示されているときに決定ボタンを押すとオ ンになります。

Setti	Settings				
Syste	m	•			
Vesse	1	•			
Eng	Engines sh	own 🕨			
Eas	Engine mod	el Pro Four Stroke 300 🔻			
Pre	Limits				
Por	Supported	Supported Data			
Fei	ECO Mod	Fuel Economy Stability 0.7 sec			
	Cruise/S	RPM Stability 0.7 sec			
	Trim	RPM Window Min 2000 rpm			
	RPM Window Max 4000 rpm				
	RPM Target Proximity 10 %				
		Trim Target Proximity 3 %			



60837

デフォルトでのエコの目標設定			
燃費の安定性	0.7 秒		
RPM 安定性	0.7 秒		
RPM ウィンドウ最小	2000 RPM		
RPM ウィンドウ最大	4000 RPM		
RPM 目標近接度	10%		
トリム目標近接度	10%		

重要: マイクロ SD カードを使用して船固有の設定をアップロードした場合には、エコ画面を使用する前に、手動でのト リム キャリブレーションを実行する必要があります。デフォルトのトリム キャリブレーションを使用した場合、エコ画面 が適切に機能しません。

目標値の変更

- 1. ページボタンを押し、スクロールバーを開きます。
- 2. 矢印ボタンを押して、設定アイコンをハイライト表示します。決定ボタンを押します。
- 3. 矢印ボタンを押して、[Network] をハイライト表示します。決定ボタンを押します。
- 4. 矢印ボタンを押して、[ECO Mode] をハイライト表示します。決定ボタンを押します。
- 5. 矢印ボタンを押して、変更する対象 (RPM ウィンドウ最小や RPM ウィンドウ最大) をハイライト表示し、決定ボタン を押します。
- 6. 矢印ボタンを押して各桁の数 (X000) を変更します。決定ボタンを押してその数を保存し、次の桁の数 (0X00) に移動 します。矢印ボタンを使用して、この桁の数を変更します。
- 7. 最後の桁の数 (000X) を変更したら、決定ボタンを押します。

注意:決定ボタンを押すと、[Settings] メニューが閉じます。他の目標値を変更するには、ページボタンを押します。 設定が、ハイライト表示されたアイコンになります。前に概説したものと同じ手順に従って、他の目標値を変更してく ださい。

スマート牽引モード

スマート牽引



スマート牽引は、ウォータースキーやチュービングなどの多様なマリンスポーツ用具に合わせて、ボートの加速と速度目標 を管理するために簡単に使用できるプログラムです。スマート牽引は、加速、ホールショット、オーバーシュート、減速、 一貫性のない速度目標など、推測に頼りがちな速度調節の課題に対応します。プロファイルを選択して [ENABLE]を選択 し、コントロールハンドルをスロットル全開にすれば、その他の調節や操作は、スマート牽引に任せられます。 スマート牽引は、船に GPS が設置され制御エリア ネットワークに接続されている場合を除き、エンジン RPM に基づいて 動作します。船に GPS が組み込まれている場合、スマート牽引の制御オプションとして、速度目標またはエンジン RPM 目標を選択できます。また、カスタムの起動プロファイルを作成することも可能です。



特徴

ユーザーが設定を調節できるよう、Smart Tow はユーザー選択式のデータ領域とフッターセクションを使用します。タッ チまたはスワイプして、選択ボックスフィールド間を移動します。フッターセクションでは、Smart Tow を無効化、保存、 または終了できます。タッチするか、または回転ノブを使用して、データ領域のフッターにあるアイテムをハイライトして 選択します。

スマート牽引では、工場出荷時設定の起動ファイルが5種類あります。また、カスタムの起動プロファイルを新たに作成 することもできます。カスタム プロファイルは、乗船者の水上スポーツの経験レベルが異なる場合に便利です。上級者向 けに難易度の高いプロファイル、子ども向けの優しいプロファイル、ゴムボートなどの牽引用プロファイルを作成できま す。



工場プリセット プロファイル

プロファイルには、5項目の選択フィールドがあります。矢印ボタンと決定ボタンを使用して、プロファイルの選択を変更 します。

- 設定点は RPM または速度です。データ画面領域で RPM または速度を調整できます。
- [Ramp] (ランプ) は、ボートがセットポイントに到達するまでの時間です。
- [Overshoot] (オーバーシュート)は、ボートが到達するセットポイントを超過する割合です。

オーバーシュート継続時間は、ボートが設定点を超過し続ける時間の長さです。

希望の設定値に調整したら、データエリアのフッターで [NEXT] を選択します。キーボード画面が表示され、名前をつけて プロファイルリストに保存できるようになります。プロファイルの名前を付けて、決定キーを選択し、新しいプロファイル をリストに追加します。

[ENABLE] / [DISABLE] (有効/無効) は、機能をオン/オフします。RPM スイープは、無効時にはノンアクティブな白いスイ ープとして表示されます。RPM スイープは、有効時にはアクティブなオレンジ色のスイープとなります。スマート牽引が オフ (無効状態) のとき、すべての設定を変更することができます。

[SAVE] を選択します。保存により、スマート牽引画面で、簡易保存、新規として保存、カスタムの作成、プロファイルの 削除の選択が可能になります。

Xを押すと、スマート牽引は無効になり、固定およびユーザー選択データエリアが初期設定画面に戻ります。

スマート牽引の有効化

スマート牽引をオンにするには、プリセット起動プロファイルまたはカスタム起動プロファイルを選択します。ボートや人 を牽引する準備ができたら、スロットルレバーをフルスロットル位置に入れます。スマート牽引が起動プロファイルを開始 します。アニメーションドットがパスに沿って移動し、起動プロファイルの現在の進み具合を示します。

- 1. [ENABLE] (オン) は、準備ができているとき、緑になります。
- 2. [DISABLE] (オフ) は、アクティブでないとき、赤になります。

ボートは、[DISABLE] が選択されるまで、またはスロットルレバーをアイドル位置に移動するまで、設定された RPM か速 度目標で航行し続けます。

スマート牽引の目標

スマート牽引では、RPM スイープの範囲内に RPM およびオーバーシュートのインジケータを組み込むことで、定数デー タ エリアを変更します。RPM 設定点の目標がオレンジ色で示され、オーバーシュートのスケールが白色で示されます。



a - RPM 設定点目標 b - オーバーシュート スケール

RPM 設定点目標は、輪郭線表示 (アクティブでない場合) からベタ表示 (アクティブの場合) に変わります。

RPM 設定点目標				
状態	色	塗りつぶし値	画像	
設定点	オレンジ	輪郭線	52182	
アクティブ	オレンジ	べた	52183	

スイープ牽引がアクティブでない場合、RPM スイープ表示が白色になります。アクティブになると、RPM スイープ表示の 色がオレンジに変更されます。



アクティブな RPM スイープ表示の色がオレンジになっています

スマート牽引の概要パネル

スマート牽引を初めて起動する場合は、その前に概要パネルが表示されます。この画面は、短時間表示されたままになりま す。概要パネルでは、[SMART TOW] 画面を操作する方法の説明が示されます。この画面からは、ヘルプを非表示にするこ とも、続行することも、スマート牽引機能を終了することもできます。

- [HIDE HELP] を選択すると、次の起動時にヘルプ画面が表示されなくなり、スマート牽引のデフォルト画面が引き続き起動されます。
- [CONTINUE]を選択すると、スマート牽引のデフォルト画面が起動され、次にスマート牽引を起動したときの起動シー ケンスでも概要ページが表示されます。



• [X] を選択すると、[SMART TOW] オプションが終了します。

スマート牽引のユーザー選択データ エリア

デフォルトのスマート牽引画面を使用すると、スマート牽引機能の設定を選択、設定、および変更することができます。ス マート牽引がアクティブの場合、起動グラフのドットがアニメーション表示され、起動シーケンスを実行します。このドッ トは、システムが起動シーケンスのどの部分を実行しているのかを示す起動パスに沿って移動します。



アニメーション表示された起動グラフのドット

ナビゲーション

スマート牽引では、ユーザー選択データエリアとこのエリアのフッター セクションを利用して、設定を調整することがで きます。ページボタンで、フィールド間の選択ボックスを移動できます。フッターセクションでは、スマート牽引の有効/ 無効の切り替え、保存、または終了の操作が可能です。

5 つの選択タブがあります。ページボタンで、プロファイル選択、RPM/速度設定点、および有効/無効をスクロールしま す。選択タブが [ENABLE] の上にあるときは、矢印キーで選択を [SAVE] または [X] (終了)に変更できます。

- フッター エリアにある項目については、選択を受け入れるには決定ボタンを押す必要があります。
- フッター エリアの上にあるフィールドについては、決定ボタンは不要です。



オペレーターは、設定点値を使用して、RPM または速度の設定点を調整できます。オペレーターが [QUICK SAVE] によっ て値を上書きするまで、これらの値は 10 mph または 1700 RPM にデフォルト設定されます。

スマート牽引がアクティブな場合、設定点がデフォルト選択になります。オペレーターは、矢印ボタンを押すことにより、RPM または速度を調整できます。



a- 設定点のデフォルト選択

必要な設定に調整した後、ページボタンを押すと、カーソルがユーザー選択データエリアのフッターエリアにある [ENABLE] 選択項目に移動します。

[ENABLE] / [DISABLE] (有効/無効) は、機能をオン/オフします。RPM スイープは、非アクティブな白いスイープとして表示されます。システムがオフ状態のときは、すべての設定を変更することができます。
 a. アクティブな場合、[ENABLE] アイコンが緑色になります

b. アクティブでない場合、[DISABLE] アイコンが赤色になります



- a- アクティブでない 赤色
- b MPH モードが選択されている場合、通常の RPM スイ ープが表示される

- 矢印ボタンを使用して、[SAVE] をハイライト表示します。[SAVE] を選択すると、[SMART TOW] 画面が変更され、オペレーターは、[QUICK SAVE]、[SAVE AS NEW]、または [CREATE CUSTOM] を選択できます。
- オペレーターが [X] を選択し、決定ボタンを押すと、スマート牽引が無効化され、定数およびユーザー選択データ エリ アがデフォルト画面に戻ります。

保存

オペレーターが [SAVE] を選択し、決定ボタンを押すと、ユーザー選択データ エリアが保存のオプションに移行します。 [QUICK SAVE] がデフォルト選択です。

• ページボタンを使用すると、選択肢間を移動できます。決定ボタンを押すと、選択が確定します。



- [QUICK SAVE] は、新しい RPM 値または速度値と共に既存のプロファイルを保存します。決定ボタンを押すとデータ が保存され、[SMART TOW] 画面に戻ります。
- [SAVE AS NEW] を使用すると、現在の設定に名前を付けて保存できます。決定ボタンを押すとファイル名入力に移行 します。初期設定では、ファイル名の選択がアクティブになっています。
 - a. 矢印ボタンを使用して、文字を変更します。
 - b. 決定ボタンを使用して、次の文字に進みます。



c. ページボタンを使用して [SAVE] をハイライト表示し、決定ボタンを押して変更内容を確定します。 注意: 終了するには、ページボタンを押して選択タブをナビゲーションフッターに移動し、矢印ボタンを押し て [X] を選択し、決定ボタンを押してください。新しいデータを保存せずに、画面がメイン画面に移行します。

カスタム起動の作成

カスタム起動の作成機能を使用すると、オペレーターはカスタム起動プロファイルを作成できます。オペレーターは、RPM または速度、ランプ、オーバーシュート、およびオーバーシュート継続時間の設定点を調整できます。オペレーターがこの オプションを選択すると、ユーザー選択データエリアが、カスタムのプロファイル設定画面に移行します。

2500> RPM
3.8
16%
2.5 SEC
х

- ページボタンを押して、調整が必要なフィールドに選択タブを移動します。矢印ボタンを使用すると、選択されたアイ テムの値を調整できます。
- カスタム プロファイルの入力が完了したら、ページボタンを使用して [Next] または [X] をハイライト表示します。
 a. [Next] を選択すると、ユーザー選択データエリアが [SAVE AS NEW] に移行し、新しい起動プロファイル用のカスタム名を作成できます。決定ボタンを押して、選択項目を受け入れます。
 - b. [X]を選択すると、カスタム プロファイル設定が保存されず、画面がメインの [SMART TOW] 画面に移行します。

Smart Tow の無効化

スマート牽引を終了するには、[DISABLE] を選択する必要があります。VesselView により、スロットル制御が操船者に戻 されます。スマート牽引が有効になっている場合、スロットルレバーを速度目標以下のところまで動かすと、ボートは減速 しますが、ボートの最高速度は目標速度以上にはなりません。

クルーズ制御モード

クルーズ制御



クルーズ機能を使用すると、オペレーターは、設定点を選択し、船が特定の速度またはエンジン RPM を維持するように調 整できます。

- ・ 船の制御エリア ネットワークに Mercury Marine GPS が組み込まれていない限り、クルーズは RPM ベースとなります。
- 船に Mercury Marine GPS が備わっている場合、デフォルト設定は船の速度になります。
- RPM セットポイント、または速度ベースのセットポイントのどちらかを選択できます。選択されたクルーズ オプションのタイプは、[Settings] メニューで変更できます。
- スクロール バーを開いて、クルーズ アイコンをハイライト表示します。クルーズ アイコンを識別するには、「スクロール バーのアイコン」を参照してください。

クルーズ制御データ エリア

定数データ フィールドの変更

クルーズの場合も、スマート牽引やエコ モードの目標と同様に、RPM スイープ内に RPM インジケータを導入することで 画面の定数データ フィールドを変更します。

- クルーズ モードが作動すると、固定データフィールドの要素が、次の情報を伝達するために変更されます。
 - RPM 設定点。

アクティブになると RPM スイープの色がオレンジに変わり、エンジンがコンピューター制御されていることが 示されます。



a- クルーズが作動していない b- クルーズが作動している

クルーズ — ユーザー選択データ エリア

クルーズでは、アクティブになると、画面のユーザー選択データ エリアが変更されます。

- ユーザー選択データエリア内の要素が変化し、次の設定が可能になります。
- a. RPM 設定点。

•

b. クルーズ ステータスの有効化または無効化。



クルーズの操作

クルーズ モードには、スマート牽引と同様に、変更されたナビゲーション システムが備わっています。ユーザー選択デー タ エリアのフッターでは、オペレーターが、クルーズの有効化/無効化、最小化、またはプログラム要素の終了を実行でき ます。フッターでの操作は、他の機能と同じ基本的な操作選択方針に従います。

- 1. 矢印ボタンを使用して、選択項目間をスクロールします。
- 2. 決定ボタンを押すと、選択が有効になります。



60839

a. [ENABLE] / [DISABLE] (有効/無効) は、クルーズ機能をオンまたはオフにします。[ENABLE] を選択後、スロット ルレバーを全開前進位置に入れると、VesselView がボートの速度を制御します。



[ENABLE] を選択



[DISABLE] を選択

b. クルーズを無効にすると、スロットルでボートを好きな速度に調整することができます。目標マーカーは RPM スイープのクルーズ設定点に留まります。



60844

c. [ENABLE]を選択すると、RPM スイープをクルーズ設定点に戻します。



60842

- d. [MINIMIZE] は、クルーズデータを非表示にし、システムステータスフィールドに [CRUISE] と表示します。これ により、選択した他のアイコンからの情報を表示できます。
- 設定点調整選択フィールドがクルーズの起動時の初期設定位置になります。必要な設定に調整した後、ページボタンを 押すと、選択タブがユーザー選択データエリアのフッター エリアにある [ENABLE] / [DISABLE] 選択項目に移動しま す。
 - a. 矢印ボタンを使用して、設定点の選択項目間を移動します。
 - b. 選択タブがナビゲーションエリア (設定点フィールド) の外にある場合は、RPM または速度の調整を変更するだ けで済みます。新しい設定を機能させるために、決定ボタンを押す必要はありません。
- 4. [MINIMIZE] は、ユーザー選択データエリアに追加のデータを表示しながら、クルーズ機能を使用できるようにする機能です。
 - 重要: クルーズが最小化されると、設定点を調整できません。
 - a. スクロールバーのアイコンの選択が制限されます。クルーズが作動中、アクセスできないアイテムはグレー表示 されます。
 - b. 自動操縦が作動中、クルーズは最小化され、システムステータスフィールドに [CRUISE] と表示されます。
 - システムステータスフィールドを選択すると、自動操縦設定の上にクルーズ データが表示されます。
 - 自動操縦のポップアップ通知が発生する場合や、自動操縦の CAN トラックパッドを使用する場合は、自動操縦のデータがユーザー選択データエリアに自動的に入力されます。ポップアップデータを非表示にするには、最小化を実行する必要があります。
- 5. [MINIMIZE] を作動後、システムステータスフィールドに [CRUISE] と表示されます。
- 6. クルーズ要素を表示しているときに [X] を選択し、決定ボタンを押すと、クルーズ機能が無効化されます。クルーズ アイコンは、別のアイコンがスクロール バーから選択されるまで、システム ステータス フィールドの隣に表示されます。

トロール制御モード

トロール制御



トロール機能を使用すると、オペレーターは、設定点を選択し、船が特定の速度またはエンジン RPM を維持するように値 を調整できます。

- 船の制御エリア ネットワークに Mercury Marine GPS が組み込まれていない限り、トロールは RPM ベースとなります。
- 船に Mercury Marine GPS が備わっている場合、デフォルト設定は船の速度になります。
- RPM セットポイント、または速度ベースのセットポイントのどちらかを選択できます。選択されたトロールオプションの種類は、[Settings] メニューで変更できます。
- 矢印ボタンを使用して、トロール アイコンをハイライト表示します。トロール アイコンを識別するには、スクロール パーのアイコンを参照してください。

章3-画面の概要と操作

トロール制御データ エリア

定数データ フィールドの変更

トロールの場合も、スマート牽引やエコ モードの目標と同様に、RPM スイープ内に RPM インジケータを導入することで 画面の定数データ フィールドを変更します。

- トロール制御モードがアクティブ化されると、定数データ フィールドの要素が、次の情報を伝達するために変更されます。
 - RPM 設定点
 - アクティブになると RPM スイープの色がオレンジに変わり、エンジンがコンピュータ制御されていることが示されます。



a- アクティブでない b- アクティブ

トロール — ユーザー選択データ エリア

トロールでは、アクティブになると、画面のユーザー選択データ エリアが変更されます。

- ユーザー選択データ エリア内の要素は、ユーザーが次の要素を設定できるように変更されます。
 - a. RPM 設定点
 - b. トロール ステータスの有効化または無効化



トロール ナビゲーション

トロール モードには、スマート牽引と同様に、変更されたナビゲーション システムが備わっています。ユーザー選択デー タ エリアのフッターでは、オペレーターが、トロールの有効化/無効化、最小化、またはプログラム要素の終了を実行でき ます。フッターでの操作は、他の機能と同じ基本的な操作選択方針に従います。

1. 矢印ボタンを使用して、フッターの選択肢の間を移動します。



2. 決定ボタンを押すと、選択が有効になります。

a. 要素機能を有効化または無効化します。



[ENABLE] を選択



[DISABLE] を選択

- b. [DISABLE]を選択すると、スロットル制御がオペレーターに戻ります。まだギアが入っている間にスロットルを アイドル位置に入れるまで、トロールを再び作動させることはできません。
- c. [MINIMIZE] は、トロールデータを非表示にし、システム ステータス フィールドに [TROLL] と表示します。これ により、選択した他のアイコンからの情報を表示できます。
- 3. トロールの起動時には、設定点調整選択フィールドがデフォルトの場所になります。オペレーターが必要な設定に調整 したら、ユーザー選択データ エリアのフッターにある有効化/無効化選択への矢印ボタンを使用します。
 - a. 矢印ボタンを使用して、設定点選択とフッター間を移動します。
 - b. 選択タブがフッター操作エリア (設定点フィールド)の上にある場合、オペレーターは、RPM または速度の調整 を行うために、矢印ボタンを使用するだけで済みます。新しい設定を機能させるために、決定ボタンを押す必要 はありません。
- 4. [MINIMIZE]は、ユーザー選択データエリアに追加のデータを表示しながら、トロール機能を使用可能にする機能です。 重要: トロールが最小化されると、設定点を調整できません。
 - a. スクロールバーのアイコンの選択が制限されます。トロールが作動中、アクセスできないアイテムはグレー表示 されます。
 - b. 自動操縦が作動中、トロールは最小化され、システム ステータス フィールドに [TROLL] と表示されます。



60848

- システムステータスフィールドを選択すると、自動操縦設定の上にトロール データが表示されます。
- 自動操縦のポップアップ通知が発生する場合や、自動操縦の CAN トラックパッドを使用する場合は、自動操 縦のデータがユーザー選択データエリアに自動的に入力されます。ポップアップデータを非表示にするに は、最小化を実行する必要があります。

章3-画面の概要と操作

- 5. 最小化がアクティブ化されると、システム ステータス フィールドに [TROLL] と表示されます。
- 6. トロール要素を表示しているときに [X] を選択すると、トロール機能が無効化されます。トロール アイコンは、別のア イコンがスクロール バーから選択されるまで、システム ステータス フィールドの隣に表示されます。

自動操縦画面

自動操縦画面の概要



VesselView は、自動操縦機能およびジョイスティック操作用に拡張されたディスプレイです。これらの操縦に関する機能 はすべて、Mercury Marine の自動操縦制御エリア ネットワーク (control area network: CAN) パッドを介して制御されます。 VesselView は、モードがアクティブまたはスタンバイの場合に表示されます。船がウェイポイントに到達すると、ポップ アップが表示され、方向転換に対応するかどうかを尋ねられ、さらにエンジンおよびドライブを調整して最大効率を実現す る方法に関するテキストが表示されます。

- 自動操縦 CAN トラックパッドの任意のボタンを押すと、VesselView が自動操縦画面を表示するようにデフォルト設定されます。
- この機能をオンにすると、自動操縦がアクティブ表示されます。モードと機能はすべて CAN パッドで制御されます。

自動操縦画面の操作

自動操縦画面には、変更されたナビゲーション システムが表示されます。2 ページのデータに情報が表示されます。使用 できる選択項目は、ページ インジケータと [X] のみになります。

- 1ページ目には、基本的な自動操縦情報が記載されます。
- 2ページ目には、追加のナビゲーション データが記載されます。
- [X] を使用して自動操縦データを非表示にし、システム ステータス フィールドに自動操縦モードを表示します。これに より、ユーザー選択データ エリアに他の情報を表示できます。



自動操縦の最小化

ユーザー選択データ エリアで最小化を選択すると、自動操縦データが削除されます。スクロール バーから限定された項目 を選択して、ユーザー選択データ エリアに表示することができます。デフォルトでは、直前のユーザー選択データが表示 されます。

- スクロールバーで選択できるアイテムは、拡張、エコ、燃料管理、旅ログ、電圧、ナビゲーション、圧力、温度、タン ク、クルーズ、発電機セット、設定に限られます。
- 注意:スクロールバーに表示できるアイテムは、セットアップウィザードで選択されたエンジンによって異なります。
- エコがアクティブのときに自動操縦が最小化されると、システム ステータス フィールドに [AUTO] と表示されます。
- 自動操縦がアクティブな場合、スクロール バーにある項目で選択できないものはグレー表示されます。
- 自動操縦ポップアップが表示されたとき、または自動操縦 CAN パッドのボタンを押したときに、ユーザー選択データ エリアに自動的に自動操縦データが入力されます。このデータを非表示にするには、[X] を選択する必要があります。
- システム ステータス フィールドには、自動操縦のモード (追跡、自動、ウェイポイント シーケンス、またはスタンバイ) が表示されます。ウェイポイント シーケンスは、システムステータス フィールドにオレンジ色で表示され、他のモードはすべてグレー表示されます。

章 4 - 設定とキャリブレーション

目次

[Settings] メニューの操作	44	対応データ	51
メニューの操作	44	エコ モード	51
システム	44	Cruise/SmartTow Type (クルーズ/スマー	ト牽引の
Language (言語)	44	種類)	51
About (バージョン情報)	45	トリム	51
Helm 1, Device 1 (操舵装置 1、デバイス 1) 45	EasyLink	51
セットアップ ウィザード	, 45	Engine and Transmission (エンジンとトラ	ランスミ
Restore defaults (初期設定を復元)	45	ッション)	
ネットワーク		RPM Svnc (RPM 同期)	
シミュレート		タンク	53 4
時間	46	環境設定	
船		ブザー	
タブ (フラップ)	47	バックライト	54
タンク	48	Scroller Bar (スクロールバー)	
タンクのキャリブレーション	48	Data Boxes (データボックス)	
速度	48	Pop-ups $(\# \vee \vee \vee \vee \vee)$	55
ステアリング	48	Auto-Cycle Interval (自動循環間隔)	
海水温度	48	単位	55
Depth Offset (深度オフセット)	49	アラーム	
Engines (エンジン)	49	個別設定ファイル	57
		エクスポート	
エンジンモデル	51	インポート	58
	51	Restore (復元)	58

[Settings] メニューの操作

メニューの操作

- 1. ページ ボタンを押します。
- 2. 最後のアイコンがハイライト表示されるまで、右矢印ボタンを押します。最後のアイコンは [Settings] メニューです。
- 3. 決定ボタンを押します。
- 4. 左矢印ボタンまたは右矢印ボタンを押して、ページに移動します。
- 5. 決定ボタンを押して、メニューを開きます。
- 6. 設定を変更した後、ページボタンを複数回押して、設定アイコンに戻ります。



システム



以下の表は、[Settings] メニューの操作を概説しています。アスタリスク (*) は、メニューのそのポイントで行うべき追加 選択があることを示しています。

System (システム)					
Language (言語) >	必要な言語を選択します	_			
About (バージョン情 報) >	ソフトウェア バージョンを表示します				
Helm 1, Device 1 (操舵	Select helm position (操舵装置位置を選択) >	キャンセルまたは保存して再起動			
装置 1、デバイス 1) >	Select device position (デバイス位置を選択) >	キャンセルまたは保存して再起動			
Setup wizard (セットア ップウィザード) >	Next to begin Setup wizard ([Next] でセットア ップウィザードを開始) >	*			
	All Settings (すべての設定) >	選択 — ドット、非選択 — 空白			
Restore defaults (初期 設定を復元) >	Engine Limits (エンジン限界値) >	選択 — ドット、非選択 — 空白			
	Alarm History (アラーム履歴) >	選択 — ドット、非選択 — 空白			
Network (ネットワー ク) >	Auto Select (自動選択) >	Sources (ソース) >	Data Source Selection (データソ ース選択) >	*	
Simulate (シミュレー ト) >	オン — チェックマーク、オフ — チェックマー クなし	*			
	現地時間オフセット				
時間 >	Time Format (時間形式) >	12 時間または 24 時間			
	Date Format (日付形式) >	月/日/年または日/月/年			

設定の変更はいつでも [<mark>Settings</mark>] メニューから実行できます。ドロップダウンメニューとフライアウトメニューはすべて、 左矢印ボタン、右矢印ボタン、および決定ボタンを使って移動することができます。

Language (言語)

VesselView に表示する言語を選択します。

1. 設定アイコンをハイライト表示して、決定ボタンを押します。[Settings] メニュー画面が表示されます。



2. 決定ボタンを押して、[System] オプションのフライアウトメニューにアクセスし、[Language] を選択します。

Settings		
System		Language English (US)
Vessel	•	About
Engines	۲	Helm 1, Device 1
EasyLink	Þ	Setup wizard
Preferences		Restore defaults
Alarms	Þ	Network 🕨
Personality file	Þ	Simulate 🛛 🗨
		Time
		500

About (バージョン情報)

VesselViewの現在のソフトウェアバージョンを表示します。

Helm 1, Device 1 (操舵装置 1、デバイス 1)

VesselView の特性を設定します。操舵装置や VesselView が複数あるボートでは、ネットワーク経由の適正なデータ伝送 を確保するために欠かせない設定です。

セットアップ ウィザード

設定ツールを使用すると便利で簡単に設定できます。セットアップウィザードは、必要な船舶情報の選択をガイドし、オペ レーターが利用できる機能やオプションを決定します。

- ・ micro SD カードから設定をインポートします
- エンジンの設定
 - エンジンの種類を選択する
 - エンジンのモデルを選択する
 - ジョイスティックの有無
 - エンジンの基数を選択する
- 表示設定では、VesselView がどのエンジンを表示するか選択します
- ・ デバイス設定では、VesselViewのIDと場所を割り当てます
- 単位設定では、表示される測定単位 (メートル法または米国標準) を選択します。単位はいつでも [**Preferences**] メニュ ーで変更できます。
- タンク設定では、タンクの種類、容量、船のタンク名を設定します
- 速度設定では、VesselViewに速度データを送信するデバイスの種類を選択することができます
- セットアップウィザードを終了すると、すべての選択が保存され、ナビゲーション画面に戻ります

Restore defaults (初期設定を復元)

すべての設定、アラーム履歴、エンジン限界値を消去できます。

注意:エンジン限界値を消去しても、Engine Guardian 保護には影響しません。エンジン限界値はオペレーターが好きな値 に設定し、いつでも変更または消去が可能です。

ネットワーク

ネットワーク設定では、多くのデータソースを選択し、CAN バスおよび NMEA バックボーンに設置されたデータレポート (入出力) コンポーネントが ないかスキャンし、診断レポート (CAN および NMEA 通信ネットワークのエラーとオーバーラ ンに関するデータを示す診断) を検討することができます。これは、CAN および NMEA の通信エラーを診断する技術者に 有益です。デバイスリストには、認識された CAN バスおよび NMEA バックボーンのすべてのデータレポートコンポーネン トが表示されます。

- 自動選択は、ネットワークをスキャンし、互換性のあるデバイスを識別します。
- ソースでは、VesselView にデータを伝送するデバイスを選択することができます。各アイテムの初期設定の選択は VesselView です。

Data Source Selection (データソースの選択)					
GPS >	All data (すべてのデータ) >	自動			
Vessel (船) >	Heading, Vessel fuel rate, Rudder angle, and Trim tabs (方位、空燃比、舵角、トリムタブ) >				
Engine (エンジン) >	Port and Starboard (左舷および右舷) >	温度、油温、ブースト圧力、油圧、水圧、RPM、オ ルタネーター、空燃比、エンジン時間、予知一般メ ンテナンス、トリム状態、故障表示ライト、エンジ ン性能			
Fuel Tank (燃料タンク) >	Port Fuel and Starboard Fuel (左舷燃料および右舷燃料) >				
Fuel Tank (燃料タンク) >	Port and Starboard (左舷および右舷) >	燃料レベルと燃料残量			
Water Tank (水タンク) >	Water (水) >	真水レベル			
Live Well (生け簀) >	Live Well (生け簀) >	生簀の水位			
Battery (バッテリー) >	#>	バッテリー電圧			
Speed/Depth (速度/深度) >	Pitot Speed and Depth (ピトー管速度および深度) >	ソース			
Log/Timer (ログ/タイマー) >	Water Distance (水上距離) >	計算済み			
Environment (環境) >	Outside Temperature (外部温度) >	ソース			

• デバイスリストには、自動選択のプロセスで発見されたすべてのコンポーネントが表示されます。

- 診断オプションは、現在の活動と CAN ネットワークへの負荷率を表示します。
- 磁気変動は、[Auto] にセットすることも、[+] / [-] で変動を、小数点2桁を含む最大5桁に変更することもできます。
- Smart Contextual Enabled は、ユーザー選択データエリアでデジタルエンジン RPM の表示をオン/オフします。
- CANHは、通信問題を診断する目的でオフにしてもかまいません。通常運転時、この機能は必ずオンが選択されます。

シミュレート

シミュレーションモードは、VesselView をネットワークからオフにし、画面にランダムデータを生成します。表示される データを正確なデータと見なして、ボートのナビゲーションに使用してはなりません。シミュレーションは、オペレーター が実際に水上で使用する前に VesselView に慣れるために使用することができます。

時間

時間設定は、現地時間、12/24時間形式、日付形式を選択することで変更できます。

大なり記号 (>) は、メニューの追加選択肢があることを示します。アスタリスク (*) は、この設定メニューアイテムに追加 情報があることを示します。

船



90-8M0130997 jpn 3月2016



Vessel では、タブデータのソースの割り当て、タンク名と容量の設定、速度情報源の決定、速度と海水温の割り当て、お よび水深トランスデューサーオフセット、エンジンのソース、燃料タンク数、総燃料容量の設定を行うことができます。燃 料容量は燃料補給後にリセットも可能です。

大なり記号 (>) は、メニューの追加選択肢があることを示します。アスタリスク (*) は、この設定メニューアイテムに追加 情報があることを示します。

	船					
タゴト		Starboard Calibration (右舷キャリ ブレーション) >	Calibration Window (キャリブレ ーションウィンドウ) >	リセット、保存、キャンセル		
		Outboard Calibration (船外機キャ リブレーション) >	Calibration Window (キャリブレ ーションウィンドウ) >	リセット、保存、キャンセル		
Tanks (タンク) >	Tank name and position (タンクの名前と位置) >	キャリブレーション >	Calibration Window (キャリブレ ーションウィンドウ) >	リセット、保存、キャンセル*		
速度 > Speed Source (速度ソ ース) >		Strategy or GPS (ストラテジーま たは GPS) >	GPS >	CAN P または CAN H		
	Speed Source (速度ワ ース) >	Pitot (ピトー管) >	Pitot Source (ピトー管ソース) >	センサーの種類		
		Paddle wheel (パドルホイール) >	Paddle wheel Source (パドルホ イールソース) >	センサー — 現在またはレガシー		
Steerir (ステア ス) >	Steering Angle Source (ステアリング角度ソー ス) >	選択肢				
Steering (ステ	Show (表示) >	ドット — 表示、空白 — 非表示				
アリング)>	Invert Steering (ステア リングの反転) >	ドット — はい、空白 — いいえ		*		
	オフセット >	Offset options (オフセットオプシ ョン) >	保存またはキャンセル	*		
Sea Temp (海 水温) >	Selection (選択) >					
Depth Offset (深度オフセッ ト) >	オフセット>	Offset options (オフセットオプシ ヨン) >	キャリブレーション >	保存またはキャンセル		

タブ (フラップ)

タブデータソースは、この設定で選択することができます。タブデータソースには、タブ、TVM、PCM が含まれます。 タブソースオプションの位置は以下のとおりです。

- 1. PCM0 = 右舷外部エンジン
- 2. PCM1 = 左舷外部エンジン
- 3. PCM2 = 中央または右舷内部エンジン
- 4. PCM3 = 左舷内部エンジン
- 5. TVM = ポッドドライブ
- 6. TAB = タブモジュール

表示オプションでは、タブデータを画面状に表示するか決定します。チェック=表示、チェックなし=非表示。

タブ キャリブレーションにより、タブを最上位または最下位にして、パーセンテージを記録できます。これは、真の 0°ト リム位置 (タブが船底に対して平行になるポイント)を判断する際に便利です。正確にキャリブレーションが行われたタブ は、画面にスライダーの正確な位置を表示します。

タブのキャリブレーションを行うには、タブをハルに対して平行にトリムして、読取値を記録します。これは、タブが実質 0%の状態です。タブを完全に下げて、読取値を記録します。これは、タブが実質 100%の状態です。[SAVE] を選択して、 キャリブレーション済みの新しいタブデータを保存します。

タンク

異形タンク、底が V 字形のタンク、段差のあるタンク、ボートが水中にあるときのタンクのアスペクトなど、タンクのキャリブレーションが必要になる状況は数多くあります。フロートやセンダーは、不正確な情報を送ることがあり、燃料やその他の容量表示に問題を起こします。タンクのキャリブレーションを最も正確に行う方法は、容量が分かっている空のタンクで始める方法です。容量の 1/4 を注入して、フロートまたはセンダーの位置を記録します。タンクが完全に満たされるまで、1/4 ずつ増やしながら、この手順を繰り返して、その都度、フロートまたはセンダーの位置を記録します。

タンクの設定はセットアップウィザードでカバーされていますが、いつでも変更できます。

タンクのキャリブレーション

タンクのキャリブレーションにより、満杯時から空になるまでの読取値を調整することができます。タンクがハイライト表 示されているときに、決定ボタンを押してキャリブレーション画面を作動します。

2番目の列に、初期設定の読取値があります。これらは、矢印ボタンを押して選択できます。例えば、下記の例で、燃料タ ンクは明らかに満杯でも、79%という読取値が送られてくる場合には、100%行の [Record] ボタンを選択すると、 VesselView は、読取値 79%を満杯として認識します。それに合わせて、容量 50%の場合と空になった場合の読取値を調 整します。すでにタンクのレベルを把握している場合は、タンクのキャリブレーションを使用して、ゲージの読み取りを修 正して、既知のレベルにいつでも合わせることができます。

速度

速度ソースの設定は、セットアップウィザードのプロセスでカバーされていますが、GPS、ピトー管、パドルホイールの ソースはこのメニューで変更できます。ストラテジーと GPS はオプションです。船に GPS が搭載されている場合 (CAN ネットワークに接続) は、このオプションを選択します。船にピトー管センサーやパドルホイールが搭載されている場合 は、このオプションを選択します。ピトー管センサーとパドルホイールを使用する速度ストラテジーは、後ほどこのセクシ ョンで説明します。

[Speed Source] (速度ソース) には、GPS と GPS ソース、CAN P または CAN H ネットワークを選択するオプションがあり ます。ピトーセンサーおよび/またはパドルホイールを使用する戦略も選択できます。ピトーまたはパドルホイールのオプ ションを選択すると、ソースの選択肢が表示されます。

PCM オプションの位置を下図に示します。



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

対水速度 (Speed through the water: STW) のしきい値は、パドルホイールからの計算が別のソース (GPS またはピトー管) に切り替わる場合のおおよその移行速度です。初期設定速度は、フィールドを選択し、画面上のキーパッドを使用して新し い値を入力することで変更できます。

ステアリング

ステアリングのデータソースは、PCM または TVM のどちらかになるように選択できます。画面上にデータを表示したり、 ステアリングの入力を反転したり、ステアリングのオフセット角を確立したりするオプションもあります。

[Invert steering] (ステアリングの反転) のオプションは、後部に面する VesselView がある場合に便利です。この場合、ステ アリングデータは、操船者の視点と一致します。

ステアリングの [Offset] (オフセット) は、船外機、スターンドライブ、船内機を 0°に合わせる際に使用します。ドライブが ハルに対して垂直に配置されている場合、ステアリング角は、ドライブのステアリングセンサーとは一致しないことがあり ます。この差異を調整するには、[Offset] タブを選択します。[Steering Angle Calibration] (ステアリング角のキャリブレー ション) ウィンドウが表示されます。[Calibrated] の行の [Zero] ボタンを選択すると、オフセットが適用されます。[SAVE] ボタンを選択するまで、このオフセットは画面のインジケーターに反映されないことに留意してください。

海水温度

船の水温センダーの種類に応じて、データのソースを選択することができます。PCM オプションは、SmartCraft センサー を搭載する船用です。Airmar® オプションは、エンジンの4ピンの診断接続にセンサーがつながれている船用です。表は、 VesselView に温度データを送信するために使用されているエンジンの位置を示しています。

	SmartCraft センサー		Airmar センサー
PCM0	右舷外部エンジン	Airmar0	右舷外部エンジン
PCM1	左舷外部エンジン	Airmar1	左舷外部エンジン
PCM2	右舷内部エンジンまたは中央	Airmar2	右舷内部エンジン
PCM3	左舷内部エンジン	Airmar3	左舷内部エンジン

Depth Offset (深度オフセット)

深度オフセットは、トランスデューサーから実際の喫水線までの距離です。オフセットの初期設定は、0.0 フィートです。 オフセットをトランスデューサーより下に設定するには、深度オフセットを減らします。オフセットをトランスデューサー より上に設定するには、深度オフセットを増やします。



- **a-** 深度トランスデューサー
- b-オフセットをトランスデューサー より下に設定するには、深度オフセ ットを減らす
- **c** オフセットなし。深度トランスデ ューサーから底までの距離。
- d-オフセットをトランスデューサー より上に設定するには、深度オフセ ットを増やす

Engines (エンジン)





56818

エンジンでは、エンジンの種類とモデルを設定することができます。エンジンの限界値は、運転パラメーターの最小値と最 大値を使用して設定できます。サポートされているデータ項目の選択は、このメニューからオン / オフが可能です。エコ、 クルーズ、スマート牽引、トリムの設定は、[Settings] の [Engines] メニューから調節します。 大なり記号 (>) は、メニューの追加選択肢があることを示します。

Engines (エンジン)				
Engines shown (表示	Select (课択) >	左舷、ドット — はい、空白 — いい え		
エンジン) >		「右舷、ドット — はい、空白 — いい え		
Engine model (エンジ ンのモデル) >	選択			

Engines (エンジン)				
	RPM >	Min, Max, and Warnings Options (最小値、最大値、警告オプション) >	リセット、保存、キャンセル	
	Fuel Rate (空燃比) >	STBD or PORT (右舷または左舷) >	Min, Max, and Warnings Options (最小値、最大値、警告オプショ ン) >	リセット、保存、キャンセル
	Coolant Temp (クーラン ト温度) >	Min, Max, and Warnings Options (最小値、最大値、警告オプション) >		
	Oil Temp (油温) >	Min, Max, and Warnings Options (最小値、最大値、警告オプション) >	リセット、保存、キャンセル	
	Oil Pressure (油圧) >	Min, Max, and Warnings Options (最小値、最大値、警告オプション) >	リセット、保存、キャンセル	
限界値 >	Water Pressure (水圧) >	Min, Max, and Warnings Options (最小値、最大値、警告オプション) >	リセット、保存、キャンセル	
	Battery Voltage (バッテリ 一電圧) >	Min, Max, and Warnings Options (最小値、最大値、警告オプション) >	リセット、保存、キャンセル	
	Intake Temp (吸気温度) >	STBD or PORT (右舷または左舷) >	Min, Max, and Warnings Options (最小値、最大値、警告オプショ ン) >	リセット、保存、キャンセル
	Boost Pressure (ブースト 圧力) >	STBD or PORT (右舷または左舷) >	Min, Max, and Warnings Options (最小値、最大値、警告オプショ ン) >	 リセット、保存、キャンセル
	Trans Oil Pressure (トラ ンスミッション油圧) >	STBD or PORT (右舷または左舷) >	Min, Max, and Warnings Options (最小値、最大値、警告オプショ ン) >	リセット、保存、キャンセル
	Trans Oil Temperature (ト ランスミッション油温) >	STBD or PORT (右舷または左舷) >	Min, Max, and Warnings Options (最小値、最大値、警告オプショ ン) >	リセット、保存、キャンセル
	Actual Gear >	ドット — はい、空白 — いいえ		
	Boost Pressure (ブースト 圧力) >	ドット — はい、空白 — いいえ		
	Fuel Pressure (燃圧) >	ドット — はい、空白 — いいえ		
	Gear Pressure (ギア圧力) >	ドット — はい、空白 — いいえ		
Supported Data (サポ	Gear Temperature (ギア 温度) >	ドット — はい、空白 — いいえ		
ートされているナー タ)>	Load Percent (負荷率) >	ドット — はい、空白 — いいえ		
	Manifold Temperature (マ ニホールド温度) >	ドット — はい、空白 — いいえ		
	Oil Pressure (油圧) >	ドット — はい、空白 — いいえ		
	Oil Temperature (油温) >	ドット — はい、空白 — いいえ		
	Throttle Percent (スロッ トル率) >	ドット — はい、空白 — いいえ		
	Water Pressure (水圧) >	ドット — はい、空白 — いいえ		
	Fuel Economy Stability (燃費安定性) >	データを入力		
	RPM Stability (RPM 安定 性) >	データを入力		
ECO Mode (エコモー	RPM Window Minimum (RPM ウィンドウ最小) >	データを入力		
ド) >	RPM Window Maximum (RPM ウィンドウ最大) >	データを入力		
	RPM Target Proximity (RPM 目標近接度) >	データを入力		
	Trim Target Proximity (ト リム目標近接度) >	データを入力		
Cruise/SmartTow Type (クルーズ/スマ ート牽引の種類) >	RPM — オート、RPM、速 度			
トリム>	Show (表示) — PORT and STBD (左舷と右舷) >	Has Trim (トリムあり) — ドット — あり、空白 — なし	Calibration Data (キャリブレーションデータ) >	リセット、保存、キャンセル

表示中のエンジン

表示エンジンは、セットアップ ウィザードのプロセスで設定しますが、表示オプションは、[Engines] メニューの設定でい つでも変更できます。VesselView では、セットアップ ウィザード プロセスで選択したエンジンの数に応じて、最大2基の エンジンを表示できます。操船者は、表示するエンジンを選択できます。エンジンの選択項目にチェックマークがあるかど うかで、VesselView に表示されるエンジンが決まります。

エンジンモデル

[Engine model] (エンジンモデル) 設定では、パワーパッケージの詳細を変更できます。エンジンモデルはセットアップウィ ザードで設定しますが、いつでも変更できます。ここで変更を加えると、他の設定や表示オプションが VesselView で利用 できなくなることがあります。ロータリーノブを使用してエンジンのリストをスクロールし、ロータリーノブを押して選択 します。

限界値

[Limits] (限界値) は、RPM、クーラント温度、オイル温度、バッテリー電圧、およびブースト圧力など、エンジンのさまざ まなデータ パラメーターを特定の範囲に設定しやすくします。限界値を変更しても、エンジンパッケージや Mercury の Engine Guardian プログラミングの動作には影響しません。エンジンに対する実際の限界値は、そのエンジンの工場出荷時 プログラム制御モジュールによって決まります。

設定	説明
Min (下限):	画面に表示されるグラフの下限値
Max (上限):	画面に表示されるグラフの上限値
Warning low (下限警告):	画面に表示されるグラフにおいて、一番下の赤色区分の上限値
Warning high (上限警告):	画面に表示されるグラフにおいて、一番上の赤色区分の下限値

対応データ

[Supported Data] (サポートされているデータ) 設定では、画面にどのエンジンとドライブの情報を表示するかを選択するこ とができます。データのボックスは、選択したエンジンモデルに基づいて事前に選択されていますが、いつでも変更できま す。サポートされているデータはエンジンによって異なります。

エコモード

[ECO Mode] (エコモード) 設定では、燃費と RPM 表示のリフレッシュ間隔の調整、希望する RPM 範囲の調整、および RPM とトリム目標の精度の調整を行うことができます。初期値は、エンジンモデル選択メニューで選択されたエンジンモデルに 基づきます。詳細は、**セクション3- エコモード** をご覧ください。

Cruise/SmartTow Type (クルーズ/スマート牽引の種類)

Cruise/SmartTow Type (クルーズ/スマート牽引の種類)の設定では、VesselView が速度データ (GPS、RPM、オート)を受け取るソースを選択します。初期設定はオートです。VesselView は、セットアップウィザードで入力された速度情報源からのデータを監視します。

トリム

[Trim] (トリム) 設定では、VesselView 画面にどのエンジンとドライブのトリム位置を表示するかを選択することができま す。[**Settings**] メニューでトリムにチェックが入っていないと、トリムの画面表示は追加のデータボックスに取って代わら れます。

またトリム設定では、ドライブやエンジンのトリム表示範囲のキャリブレーションも行うことができます。VesselView は、 ユーザー選択データボックスに目盛り付きのスケールと、画面下に目盛り付きスライダーを表示します。トリム率は、明る いグレーのマークで示されます。チルトは、黒っぽいマークで示されます。グラフの白いバーは、実際のトリム位置を示し ます。

キャリブレーションウィンドウを使用して、トリム率を微調整し、画面のトリムステータスフィールドに実際の限界値をより的確に表示することができます。

トリム範囲とチルト範囲が重なるポイントは、トリムがチルトになるポイントです。このパーセント点は、トリムスケール 表示のスライダーバーの位置をより正確に反映するために調整することができます。

EasyLink



90-8M0130997 jpn 3月2016



SC 100 ゲージ付きの船は、SC 100 ゲージでデータが受信されるように、VesselView でイージーリンクをオン (ドット) にしなければなりません。

EasyLink			
	エンジンとトランスミッション >	左舷または右舷 — オン— ドット、オフ — ドットなし	
	RPM sync (RPM 同期) >	左舷または右舷 — オン— ドット、オフ — ドットなし	
	Fuel tank 1 (燃料タンク 1) >	左舷または右舷 — オン— ドット、オフ — ドットなし	
ポート、スターボード >	Fuel tank 2 (燃料タンク 2) >	オン — ドット、オフ — ドットなし	
	Oil tank (オイルタンク) >	オン — ドット、オフ — ドットなし	
	Fresh Water (真水) >	オン — ドット、オフ — ドットなし	
	廃水タンク >	グレータンク 1、ブラックタンク 1 — オン — ドット、オフ — ドットなし	

[EasyLink] 設定では、VesselView ハーネスのリンクゲージコネクタを、操舵装置のリンクゲージへのデータ送信に使用す る設定が可能です。VesselView ハーネスの 4 つのリンクゲージ接続には、SYS LINK STBD および SYS LINK PORT とい うラベルが付されています。

左舷と右舷のリンクコネクタは、リンクハーネスのラベルと異なるソースから来るデータの送信用に選択できます。これ は、類似するゲージがリンクゲージのメスゲージ延長ハーネスの届かない場所にある場合に便利です。



VesselView ハーネスの EasyLink コネクタの例

Engine and Transmission (エンジンとトランスミッション)

データの送信にハーネス接続の使用を選択すると、エンジンとトランスミッションのデータを選択して互換性のあるリンク ゲージに表示することができます。

RPM Sync (RPM 同期)

RPM 同期では、CAN トラックパッドの SYNC ボタンを使用して、複数のエンジンを同じ RPM レベルにすることができま す。船に SYNC リンクゲージがある場合は、SYNC 達成までの針の動きが見えます。このゲージではリンクハーネス接続 の初期位置は PORT (左舷)です。PORT には常にチェックを入れておかなければなりません。



タンク

タンクの設定中、各タンクの位置、名前、容量を定義した情報が入力されました。リンクゲージ設定では、選択されたタン クタブからのデータを送信するリンクハーネスを選択することができます。矢印付きのタンクタブは、[Vessel Settings] メ ニューでタンク設定中にタンクが定義済みで、タンクに EasyLink の場所を割り当てられることを示します。

環境設定



Settings		
System		
Vessel		
Engines	•	
EasyLink	•	
Preferences	Buzzer	
Alarms	Backlight	Þ
Personality f	Scroller Bar	Þ
	Data Boxes	►
	Popups	Þ
	Auto-cycle interval 5 seconds	-
	Units	₽

56820

[Preferences] メニューでは、ビープ音量の設定、バックライト設定の変更、スクロールバー項目のアクティブ化、データ ボックスの追加、ポップアップ画面のカスタマイズ、単位の選択を行うことができます。 大なり記号 (>) は、メニューの追加選択肢があることを示します。

環境設定			
	Key beeps (キーのビープ音) — オフ、小、中、大	_	
ブザー>	Alarm beeps (アラームのビープ音) — オン— ドット、オフ — ド ットなし	_	

環境設定				
	レベル >	0%〜100%を選択		
	Night mode (夜間モード) >	オン — ドット、オフ — ドットなし		
779994 12	Network update (ネットワーク更新) >	オン — ドット、オフ — ドットなし		
	Local gain (ローカルゲイン) >	0%〜100%を入力		
	Auto-hide delay (自動非表示遅延) >	5 / 10 / 15 / 20 秒を選択		
		X-Pand (拡大) — オン — ドット、オフ — ドット なし		
		Temperatures (温度) — オン — ドット、オフ — ドットなし		
		Pressure (圧力) — オノートット、オノートット なし		
		voltage (電圧) ニオン ニドッド、オノニドッド なし		
		Tank $(9 \lor 2)$ - $7 \lor 8 \lor 1$		
		Advanced (詳細表示) — オン — ドット、オフ — ドットなし		
		Performance (性能) — オン — ドット、オフ — ド ットなし		
Scroller Bar (スクロールバー) >	Item visibility (項目の表示) >	Trim and Tabs (トリムとタブ) — オン — ドット、 オフ — ドットなし		
		Trip Log (旅ログ) — オン — ドット、オフ — ドッ トなし		
		Navigation (ナビゲーション) — オン — ドット、 オフ — ドットなし		
		Generator (発電機) — オン — ドット、オフ — ド ットなし		
		ECO (エコ) — オン — ドット、オフ — ドットな し		
		Autopilot (自動操縦) — オン — ドット、オフ — ド ットなし		
		Cruise (クルーズ) — オン — ドット、オフ — ドッ トなし		
		Troll Control (トロール制御) — オン — ドット、オ フ — ドットなし		
		SmartTow (スマート牽引) — オン — ドット、オフ — ドットなし		
データ ボックス >	注意 :利用可能なデータボックスはハリーハッケーシに依存し ます。表示するオプションを選択します。	_		
	Warnings (警告) >			
Pop-ups (ポップアップ) >	Joystick Piloting (ジョイスティック操作) >			
		オノー ドット、オノー ドットなし		
	Irim pop-up time (トリムホッフ / ッフ 時間) >	2/5/10 砂を選択		
Auto-cycle Interval (目動循境間隔) >	1/5/10 砂を選択 Distance (明朝) new law mi	—		
	Ulstance (距離) — nm、km、mi	—		
	Distance small (距離小) — ft、m、yd	—		
	Speea (迷度) — Kn、Kpn、mpn	—		
	vvina speed (風速) — kn、kph、mph、m/s	—		
	Deptn (沭皮) — M、T、Ta	—		
単位 >	Alliuude (/世奴) — m、π	—		
	Heading (万1⊻) — M、 1 Temperature (温度) °C °C	—		
	remperature (温度) — し、ド	—		
	Volume (谷重) — L、gal			
	Economy (烝賀) — 距離/重、軍/距離、mpg、g/mi、km/L、L/100km	—		
	Pressure (上刀) — In. Hg、bar、psi、kPa	—		
	」 Daro Pressure (八気圧) —IN. Hg、mb、nPa	—		

ブザー

ブザー設定では、キータッチビープ音の音量を設定することができます。ビープ音は、選択を行ったことを確認する音声で す。

アラームのビープ音はこのタブからオン/オフが可能です。すべてのアラームは、アラームのビープ音の状態にかかわらず、 VesselView 画面に表示されます。アラームのビープ音の設定は、Mercury Guardian システムによって運転されていないア ラームにのみ適用されます。例えば、燃料低レベルなどがあります。

バックライト

バックライトは、このメニューで設定することができます。

• 画面の明るさレベルは、10〜100%まで 10%刻みで変更できます。

- 夜間モードは暗い場所での表示により適しています。
- ネットワーク更新は、レベルタブで選択したのと同じレベルパーセンテージで、VesselView に接続されているすべてのリンクゲージとデバイスを表示します。
- ローカルゲインは、[Network update] (ネットワーク更新)のボックスにチェックが入っている場合でも、他の画面やゲ ージから独立して、VesselView 画面を調節する目的に限って使用できます。照明の条件によっては、VesselView の画 面は明るすぎて見にくい場合がありますが、他の画面とゲージは同じ明るさを維持する必要があるかもしれません。 VesselView 画面にローカルゲインを適用するには、次の手順に従ってください:
 - a. [Level]を選択し、明るさ (%)を選択します。
 - b. [Local gain] (ローカルゲイン) を選択して、ステップ a で選択したパーセンテージをキーパッドで入力し、[**OK**] を 選択します。
 - c. [Level] オプションを **100%** に戻します。VesselView 画面は減光したまま、すべてのネットワークのデバイスと ゲージは明るさを維持します。
 - d. VesselView を最大の明るさに戻すには、[Local gain] を選択し、100 と入力して、[OK] を選択します。
 - e. [Level] タブを選択し、100 以外のパーセンテージを選択して、決定ボタンを押します。[**100%**] を選択すると、ユニットは 100%の明るさに戻ります。

Scroller Bar (スクロールバー)

スクロールバーの設定には、選択を行わない場合に、最小化までの時間を 5〜30 秒遅延する、自動非表示遅延があります。 スクロールバーの [Item visibility] (項目の表示)では、チェックを入れたアイテムを VesselView 画面下のスクロールバーメ ニューに表示します。スクロールバーの項目は、セットアップウィザードで選択したエンジンに基づいて事前に選択されて いますが、いつでもチェックをオン/オフできます。

Data Boxes (データボックス)

データボックスは、画面に最大3つのデータ項目を表示します。

データボックスの数は、設定メニューの選択に応じて、1 から最大 3 つまで増やすことができます。1 つのデータボックス が表示される場合は、画面の左上に表示されます。追加のデータボックスがグレー表示になっている場合は、すべての利用 可能なスペースが現在 VesselView によって使用されています。画面のスペースを空けるには、次の手順に従います。 2 つ目のデータボックスを作動させるために、[Settings] メニューに入ります。[Vessel] > [Tabs] > [Show] を選択します。

[Show] オプションのチェックを外して、[Tabs] のデータを画面から消します。画面のこの部分には、代わりに2つ目のデ ータボックスが配置されます。

3 つ目のデータボックスを作動させるために、[Settings] メニューに入ります。[Engines] > [Trim] > [Show] を選択します。 [Show] オプションのチェックを外して、[Trim] のデータを画面から消します。画面のこの部分には、代わりに 3 つ目のデ ータボックスが配置されます。

注意: [Fuel Used] (使用済み燃料)データボックスは値をリセットできません。FULUSD として表示される使用済み燃料の 値は、表示されている間、ずっと増え続けます。使用済み燃料の値は、マスターリセットによってのみ消去されます。使用 済み燃料データボックスを表示している場所で、[Fuel Used Trip] (航行中の使用済み燃料) データボックスを選択します。 リセット手順は、スクロールバーの旅ログアイコンで見つかります。ユーザー選択データエリアで [RESET] を選択すると、 画面の値が消去されます。[FULTRP] として表示される航行中の使用済み燃料は、この手順で自由に何度でもリセットでき ます。

Pop-ups (ポップアップ)

ポップアップでは、画面に表示されるポップアップの種類を選択することができます。ポップアップの種類には、警告、ジ ョイスティック操作、トリム情報があります。

ジョイスティック操作アラートは、画面下のシステムステータストレイに表示され、自動操縦機能が作動していることを示 します。

[Warnings] チェックボックスにチェックを入れると、ユーザー選択データエリアにエンジンの障害がフルサイズで表示されます。チェックを外すと、障害は画面左下のシステムステータスフィールドに表示されます。

Auto-Cycle Interval (自動循環間隔)

自動循環間隔は、ユーザー選択データエリアのデータが表示される時間を決定します。選択肢は1秒、5秒、10秒です。

単位

単位は独立的に選択できます。米国標準単位、メートル法、海里から選択可能です。

アラーム



56821

アラームでは、アラーム履歴の確認、特定のアラームのオン/オフ、すべてのアラームの表示を行うことができます。矢印 を使用してオプションをハイライト表示し、決定ボタンを押してアラームをオンまたはオフにします。

	 アラーム				
	アラーム履歴	レガシー アラームを表示します	注意: 表の下のテキストを参照。		
		注意 : アラームを受け取るにはこれらの設定をオンにしな ければなりません。			
		Shallow water (浅水) — オン — ドット、オフ — ドットな し			
		Deep water (深水) — オン — ドット、オフ — ドットなし			
		Speed through water rationality fault (対水速度推論の誤 り) — オン— ドット、オフ — ドットなし			
		Fuel remaining low (燃料残量が少ない) — オン — ドッ ト、オフ — ドットなし			
			PORT FUEL low (左舷燃料が少ない) — オン — ドッ ト、オフ — ドットなし		
		Fuel Tanks (倣料タンク) >	PORT FUEL high (左舷燃料が多い) — オン — ドッ ト、オフ — ドットなし		
	Alarm Settings (アラー ム設定) >		STBD FUEL low (右舷燃料が少ない) — オン — ドッ ト、オフ — ドットなし		
			STBD FUEL high (右舷燃料が多い) — オン — ドッ ト、オフ — ドットなし		
アラーム >		(1) (1) tanks (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1)	Oil low (オイルが少ない) — オン — ドット、オフ — ドットなし		
			Oil high (オイルが多い) — オン — ドット、オフ — ド ットなし		
		Freach water taply (吉水なンク) こ	Fresh water low (真水が少ない) — オン — ドット、 オフ — ドットなし		
			Fresh water high (真水が多い) — オン — ドット、オ フ — ドットなし		
		Orouwater tenks (# 1/ 2 · 2) >	Gray water low (排水が少ない) — オン — ドット、オ フ — ドットなし		
			Gray water high (排水が多い) — オン — ドット、オ フ — ドットなし		
		Black water tanks (汚水タンク) >	Black water low (汚水が少ない) — オン — ドット、オ フ — ドットなし		
			Black water high (汚水が多い) — オン — ドット、オ フ — ドットなし		
		Line well wedge deplor (牛 (+ 等力 > 力) >	Live well low (生け簀の水が少ない) — オン — ドッ ト、オフ — ドットなし		
			Live well high (生け簀の水が多い) — オン — ドッ ト、オフ — ドットなし		
	操舵装置のアラームをす べて表示	オン — ドット、オフ — ドットなし			

[Alarm History] (アラーム履歴)で**ページ**ボタンを長押しする。ポップアップウィンドウが現れ、すべての障害を消去するオ プションが表示されます。オプションを選択すると、履歴が消去されます。アラーム履歴とデータは、VesselView ユニッ トからの転送や保存はできません。

[Alarm Settings] (アラーム設定) では、パラメーター (最小値、最大値、アラームが鳴る時) を選択し、変更することができ ます。

[Show all Helm alarms] (操舵装置のアラームをすべて表示) チェックボックスは、オン (ドット) またはオフ (ドットなし) に することができます。

個別設定ファイル



章 4 - 設定とキャリブレーション



[Personality Settings] (個別設定) メニューでは、船の個別設定をエクスポートまたはインポートすることができます。船の 個別設定は、ボートの製造者とボート所有者が VesselView ですべての設定を行うために使用するファイルで、船内のシス テムを最適化するためのものです。VesselView との間でファイルを転送するには、micro SD カードポートを使用します。 micro SD カードからインポート可能な個別設定は VesselView によって検出されるので、リストをスクロールして適切な個 別設定を選択することができます。個別設定ファイルをエクスポートするには、VesselView に micro SD カードを挿入しな ければなりません。

復元オプションは、OEM 設定を復元するために、訓練を受けた技術者のみが使用できます。ボートの製造者またはディー ラーによって設定された VesselView には、船固有のファイルが含まれています。ユニットを元の設定に戻すには、このフ ァイルを使用することができます。このオプションが必要な場合は、正規ディーラーにご連絡ください。

Personality File (個別設定ファイル)			
	Export (エクスポート) >	To new file (新しいファイルへ)	
Personality file (個別設定ファイル) >	Import (インポート) >	適切なファイルが SD ファイルにあること	
	Restore (復元) >	注意: 訓練を受けた技術者のみが使用。	

エクスポート

個別設定ファイルを VesselView からエクスポートするには、[Export] オプションを選択します。個別設定をエクスポート するかを尋ねるウィンドウが表示されます。これにより、VesselView のすべての設定を含むファイルが作成されます。こ のファイルは、将来、VesselView を現在の個別設定に戻すためにインポートすることができます。

インポート

個別設定ファイルをインポートするには、VesselView に SD カードが挿入されていることを確認します。[Import] を選択 し、表示された個別設定ファイルを選択します。SD カードのすべての設定は、フォルダの中ではなく、ルートレベルでな ければなりません。個別設定ファイルのインポートは、セットアップウィザードのプロセスでも実行できます。

Restore (復元)

復元オプションは、OEM 設定を復元するために、訓練を受けたインストール技術者のみが使用できます。ボートの製造者 またはディーラーによって設定された VesselView には、船固有のファイルが含まれています。ユニットを元の設定に戻す には、このファイルを使用することができます。このオプションが必要な場合は、正規ディーラーにご連絡ください。

章 5 - 警告アラーム

目次

警告 - 障害とアラーム	60	燃料に関する重大なアラーム60
警告 — 故障およびアラーム	60	深さに関するアラーム60

章 5 - 警告アラーム

警告 - 障害とアラーム

警告 — 故障およびアラーム

すべての Mercury の警告 — 故障およびアラームは、アラームの発生時にどのような画面が表示されているかにかかわりな く表示されます。アラームがアクティブ化されると、システム ステータス フィールドに、アラーム テキストとアイコンが 表示されます。故障は、説明用の短いテキスト、長いテキスト、およびアクション テキストと共に、全画面表示されます。 ・ 障害が発生した場合:

a. システムステータスフィールドが赤に変わり、警告アイコンとテキストを表示します。



- b. 燃料と深度の障害には追加のオプションがあります。これらは、**燃料に関する重大なアラーム**と**深度に関するア ラーム**で説明されています。
- c. レベル3の障害 (トリム、ナビゲーション、エコ、燃料) は、[Settings] メニューでオン/オフすることができます。 初期設定はオンになっています。[Settings] メニューでオフにされている障害は、システムステータスフィールド だけに表示されます。
- d. すべてのレベル 4 (Guardian の障害) は、[Settings] メニューで何が選択されているかにかかわらず、必ず表示されます。

e. 障害が排出制御に関連する場合、システムステータスフィールドにエンジンアイコンが表示されます。

- ユーザー選択データエリアで障害を選択した場合:
 - a. 障害のタイトルと警告アイコンが最上部に表示されます。
 - b. 短い障害の説明文と障害の場所 (エンジン) がタイトルの下に表示されます。
 - c. 障害が複数ある場合は、ページボタンを押して障害にアクセスします。矢印キーを使用して、各障害へ移動しま す。



- a- 障害のタイトルと警告アイコン
- **b** 短いテキストまたはレガシーテキスト
- c-障害のあるエンジンの場所
 d-アクションテキスト
- e- 障害の数

燃料に関する重大なアラーム

燃料に関するアラームは、エンジン ECM/PCM によってではなく、VesselView の [Settings] > [Alarms] > [AlarmSettings] > によって管理されます。

- 通知のプロパティと燃料レベルのアラームは、[Settings] メニューで設定できます。
- 燃料を場所2(「画面表示の場所と説明」を参照)の固定データフィールドとして選択すると、燃料データフィールドは 警告を表示します。
- 警告アイコンは燃料アイコンに取って代わり、データフィールドは引き続き赤になります。
- 燃料を場所2の固定データフィールドとして表示しない場合でも、警告障害としてオンになると、システムステータスフィールドには、赤色のフィールドと「FUEL」が表示されます。
- [Settings] メニューで、燃料警告をユーザー選択データエリアのポップアップとして選択することもできます。[X]を選択すると、燃料レベルアラームが最小化されます。障害はその後も画面設定に応じて、2ヵ所のうち1ヵ所に表示されます。

深さに関するアラーム

深度に関するアラームは、エンジン ECM/PCM によってではなく、VesselView の [Settings] > [Alarms] > [AlarmSettings] > によって管理されます。

• 通知のプロパティと深さの警告レベルは、[Settings] メニューで設定できます。

- 深度を場所1(「画面表示の場所と説明」を参照)の固定データフィールドとして表示すると、深度データフィールドは 警告を表示します。
- 警告アイコンは深度アイコンに取って代わり、データフィールドは引き続き赤になります。
- 深度を場所1の固定データフィールドとして表示しない場合でも、警告障害としてオンになると、システムステータスフィールドには、赤色のフィールドと「DEPTH」が表示されます。
- [Settings] メニューで、深度の警告をユーザー選択データエリアのポップアップとして表示することもできます。[X] を 選択すると、深度のアラームが最小化されます。障害はその後も画面設定に応じて、2ヵ所のうち1ヵ所に表示されま す。