

VesselView 403

INNHOLD

Del 1 - Komme i gang

Samsvarserklæring	2
Standard	2
Testrapport	2
VesselView – Oversikt	2
VesselView 403 – panelets forside	3
VesselView 403 – panelets bakside	3

Ledningsopplegg	4
Vedlikehold av enheten	4
Rengjøre skjermen	.4
Rengjøring av mediespor	. 4
Elektriske forbindelser	.4

Del 2 - Startsider og oppsettveiviser

Splash-skjermbildet	
Oppsettveiviser	6
Oversikt	
Importere en konfigurasjon	6
Motoroppsett	7
Enhetsoppsett	8
Med joystick	8

Hatighetsoppsett	8
Oppsett av måleenheter	11
Tankoppsett	11
Oppsett av Active Trim	14
Fullføre oppsettsveiviseren	16
Kildevalg-varsel	
Ta øyeblikksbilder av skjermen	17

Del 3 - Hovedmenyvalg

Oversikt	20
Forstørre dataskjermer	20
Taste inn tekst og numre	21
Startside	21
Aktiv trim	22
Active Trim – innføring	22
GPS	23
På grunt vann	23
Tilhengerposisjon og Active Trim	23
Trimprofiler – oversikt	23
Oppsett og kalibrering	24
Drivstoff	25
Batteri	26
Hastighet	26
Trim/hjelperor	26
System	27
SmartTow	29
Tur	30
Tanker	31
Feillogg	31
Troll (dorge)	33
Ytelse	35
Dybde	35
Genset	35
Vedlikehold	36
Filnavigasjon	37
Innstillinger	39
System	39
Om	39
Ror	39
Veiviser	40
Gjenopprett	40

Nettverk	40
Simulate (simulering)	41
Tid	42
Se etter oppdateringer	42
Fartøy	43
Tabs (trimror)	43
Tanker	43
Hastighet	44
Styring	44
Vanntemperaturkilde	45
Med joystick.	45
Motor	45
Antall motorer	45
Engines Shown (motorvisning)	45
Engine model (motormodell)	45
Limits (grenser)	46
Supported Data (støttede data)	46
Cruise/Smart Tow Type (fartsholder/Smart Tow-type	e)
	46
Aktiv trim.	46
Preferanser	46
Tastelvd	46
Bakarunnsbelvsning	46
Popup-vinduer	46
Enheter	46
Grensesnitt	47
Alarmer	47
Historikk	17
Innstillinger	47 17
Sirene aktivert	18
	18
Tilopeningefil	18
1 11/231111/23111	40

Del 4 - Framgangsmåte for programvareoppdatering

Kontrollere gjeldende programvareversjon......52

Laste ned gjeldende programvare.....52

1

Del 1 - Komme i gang

Innhold

Samsvarserklæring Standard Testrapport VesselView – Oversikt VesselView 403 – panelets forside VesselView 403 – panelets bakside	Ledningsopplegg
VesselView 403 – panelets bakside	

Samsvarserklæring

Mercury Marine erklærer at de følgende produktene som denne erklæringen er relatert til, er i samsvar med kravene i EUdirektiv 2014/30/EU (elektromagnetisk kompatibilitet) og avsnitt 182 i den australske standarden vedrørende radiokommunikasjon (elektromagnetisk kompatibilitet) fra 2008, og oppfyller alle gjeldende tekniske vedtekter.

Vurderingen er blitt utført i samsvar med vedlegg II i det ovennevnte direktivet.

Produkt	Mercury Marine VesselView 403	

Dette produktet er testet ihht. følgende standarder.

Standard

Standard	Beskrivelse
EN 60945:2002	Maritimt utstyr og maritime systemer for navigasjon og radiokommunikasjon –
Avsnitt 9 og 10	Generelle krav – Testmetoder og krav til testresultater

Testrapport

Laboratorium	Rapportnummer
TÜV SÜD AMERICA INC.	SD72119173-0816 Rev.1

Undertegnede erklærer herved at utstyret som er spesifisert ovenfor samsvarer med ovennevnte direktiver og standarder for CE-merking, for salg i Europa og Australia.

Autorisert representant	
Adresse	Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939
Signatur	John Pfeifer, President, Mercury Marine
Dato	01.10.2017

Det vises til særskilte tiltak og begrensninger som kjøper, montør og bruker må ta hensyn til når produktet skal idriftssettes, for å opprettholde samsvar med de ovennevnte direktivene. De relevante produkthåndbøkene inneholder utfyllende informasjon om disse tiltakene og begrensningene.

VesselView – Oversikt

VIKTIG: VesselView er et multifunksjonsdisplay (MFD) som er kompatibelt med produkter som er produsert av Mercury Marine Outboards, Mercury MerCruiser, Mercury Diesel. I tillegg kan VesselViews programvare installeres på kompatible displayenheter fra Lowrance® og Simrad®. Enkelte av funksjonene som er forklart i denne håndboken vil bli deaktivert avhengig av motorenheten de er forbundet med.

VesselView er et omfattende informasjonssenter som kan vise informasjon for opptil to bensin- eller dieselmotorer. VesselView overvåker og rapporterer kontinuerlig driftsdata samt detaljert informasjon som vanntemperatur og -dybde, trimstatus, båtens hastighet, styrevinkel og status for drivstoff-, olje-, vann- og spillvannstankene. VesselView kan integreres med båtens globale posisjoneringssystem (GPS) eller annet utstyr som er kompatibelt med NMEA, for å gi oppdatert informasjon om kurs, hastighet og drivstofforbruk til målet. VesselView er et ekstra display for autopilot- og joystick-operasjoner. Funksjonaliteten ved disse styreegenskapene kontrolleres via Mercury Marines kontrollområdenettverk for autopilot (CAN) på panel eller via joystick-styring. VesselView vil vise om en kontrollmodus er aktiv eller i standby; det vil dukke opp varselmeldinger som etterspør reaksjoner ved endringer i kursen når fartøyet ankommer rutepunkter. Ytterligere tekst på displayet kan brukes til å justere motorene og drivverkene til å oppnå maksimal effektivitet.

Skjermoppløsning	320 x 240 – H x W
Skjermtype	LED-bakbelyst optisk bundet fullfarget transflektiv TFT-LCD-skjerm
Skjermstørrelse	104 mm (4,1 tommer)
Synsvinkel	170 grader
Driftstemperatur	-25 °C til 65 °C (-13 °F til 149 °F)
Brukstemperatur under lagring	-40 °C til 85 °C (-40 °F til 185 °F)
Vannmotstand	IPX7
Produktbredde	118 mm (4,64 tommer)
Produktdybde	36,5 mm (1,43 tommer)
Produkthøyde	115 mm (4,52 tommer)
Produktvekt	0,32 kg (0,7 lb)
Strømforbruk	2,2 W (maksimum)
Strømtilførsel	NMEA 2000®

NMEA 2000 lastekvivalensnummer (LEN)

4 nettverkslaster

VesselView 403 - panelets forside

VesselView 403 har fem knapper og ingen trykkskjerm-funksjonalitet.



Fremre kontroller

- a Meny-knapp
- b Ned-pil
- c Enter-knapp
- d Opp-pil
- e Hastighetsreguleringsknapp

- Meny-knappen gir tilgang til Mercurys menyfunksjoner.
- Ned-pilen muliggjør navigasjon nedover for alternativene eller valgene som vises på skjermen.
- Enter-knappen brukes for å velge, aktivere, deaktivere eller lagre et valg.
- Opp-pilen muliggjør navigasjon oppover for alternativene eller valgene som vises på skjermen.
- Hastighetsregulerings-knappen gir tilgang til hastighetsreguleringsfunksjonene i VesselView.

VesselView 403 - panelets bakside

Ledningskoplingspunktene på baksiden av VesselView-panelet gjør det mulig å koble til en Mercury SmartCraftnettverkskommunikasjonskabel, og tillater at enheten kan kommunisere via et NMEA 2000-nettverk. Det finnes også en USB-port hvor du kan sette inn en wi-fi-dongle eller en bærbar lagringsenhet for å oppdatere programvare, laste opp fartøytilpasninger eller laste ned skjermbilder.



Panelets bakside

- a Mercury SmartCraft-tilkobling
- **b** NMEA 2000-tilkobling
- **c** USB-port

Ledningsopplegg

Det følgende bildet illustrerer et vanlig ledningsopplegg som inkorporerer VesselView i båtens kommunikasjonsnettverk.



- a Valgfri tilkobling til en kartplotter eller et multifunksjonsdisplay
- **b** 120 ohm endemotstand, han
- c 120 ohm endemotstand, hun
- d NMEA® 2000 sikret strømkilde
- e Strømbuss
- f NMEA® 2000 T-kontakt
- g VesselView 403
- h Med værdeksel ubrukt
- i Koplingsboks

Vedlikehold av enheten

VIKTIG: Det anbefales at det medfølgende, hvite soldekslet i plast brukes som beskyttelse når enheten ikke er i drift.

Rengjøre skjermen

Det anbefales å rengjøre skjermen med jevne mellomrom for å forebygge opphopning av salt og annet rusk fra omgivelsene. Krystallisert salt kan komme til å skrape opp skjermens ytre belegg når du bruker en tørr eller fuktig klut. Forviss deg om at kluten vætes med nok ferskvann til å oppløse og fjerne saltavleiringer. Ikke trykk hardt på skjermen under rengjøringen. Dersom du ikke får fjernet vannmerker med kluten, blander du en del varmtvann med en del isopropylalkohol og rengjør skjermen med denne blandingen. Ikke bruk aceton, rensebensin, løsemidler med terpentin, eller rengjøringsmidler basert på ammoniakk. Bruk av sterke løsemidler eller rengjøringsmidler kan føre til skader på antirefleksbelegget, plasten eller gummitastene. Når enheten ikke er i bruk bør du installere soldekslet for å forhindre at plastrammene og gummitastene skades av UV-stråling.

Rengjøring av mediespor

Medieport-området bør rengjøres med jevne mellomrom for å forhindre at krystallisert salt og annet rusk hoper seg opp.

Elektriske forbindelser

Det bør utføres en rutinekontroll av de elektriske forbindelsene for å forhindre at krystallisert salt og annet rusk hoper seg opp.

Innhold

Splash-skjermbildet	Hatighetsoppsett
Oppsettveiviser	Oppsett av måleenheter
Oversikt	Tankoppsett11
Importere en konfigurasjon6	Oppsett av Active Trim
Motoroppsett	Fullføre oppsettsveiviseren 16
Enhetsoppsett	Kildevalg-varsel
Med joystick8	Ta øyeblikksbilder av skjermen 17

Splash-skjermbildet

VesselView viser et oppstartsbilde ved oppstart. En illustrasjon av en motor i det nedre hjørnet indikerer at motorkraften på fartøyet er utslippskontrollert.



Oppstartsbilde

Oppsettveiviser

Oversikt

VesselViews oppsettveiviser tar deg gjennom de første trinnene i konfigureringen av VesselView. Du kan alltid gå til oppsettveiviseren ved å trykke på **meny**-knappen. I meny-skjermbildet bruker du **ned-pilen** for å navigere til alternativet **Settings** (innstillinger). I innstillingsmenyen bruker du **ned-pilen** for å navigere til alternativet **System** og starter **Wizard** (veiviser).

I Welcome (velkomst)-skjermen trykker du på ned-pilen for å starte oppsettveiviseren.



Importere en konfigurasjon

Oppsettveiviseren starter med å spørre brukeren om det er lagret en konfigurasjonsfil på den lokale lagringsenheten eller lastet opp på USB-lagringsenheten som er satt inn i baksiden av enheten. Dette kan være til hjelp og spare tid for oppsettet dersom innstillingene og preferansene som skal brukes for dette fartøyet er identiske med et fartøy som allerede er blitt brukt for å lage en konfigurasjonsfil. Dersom det ikke finnes noen fil å importere, trykker du på **ned-pilen** for å fortsette med veiviseren. Dersom det finnes en fil å importere, bruker du filnavigasjonsmenyen for å finne konfigurasjonsfilen. Se **Avsnitt 3 – Filnavigasjon**.



Motoroppsett

I motoroppsettdelen av oppsettveiviseren kan brukeren velge motormodell, antall motorer på fartøyet og antall motorer, inntil to, som skal vises på en særskilt VesselView-enhet.

MERK: VesselView 403 vil kun vise data for to motorer. Fartøy med tre eller flere motorer trenger flere VesselView 403enheter.

Trykk på **enter**-knappen for å åpne motorvalget. Bruk pilknappene for å navigere opp og ned på listen. Trykk på **enter**knappen når den riktige motoren er merket.



Motorvalg

Trykk på **enter**-knappen for å åpne skjermen med antall motorer. Bruk høyre og venstre pilknapp for å velge riktig antall motorer på fartøyet.



Antall motorer

Trykk på **enter**-knappen for å åpne skjermen med valg av motorer som vises. Avhengig av antall motorer som ble valgt i det forrige trinnet, er det bare tilsvarende alternativer som blir vist her. Dersom det for eksempel ble valgt tre motorer, gis brukeren valget mellom **Port** (babord), **Starbord** (styrbord) og **Center** (midten). Bruk pilknappene for å merke et alternativ, og trykk på **enter**-knappen for å aktivere avkryssingsboksen for motorene som skal vises på VesselView. Det kan vises maksimalt to motorer på en enkelt VesselView 403-enhet.

Når du er ferdig med motoroppsettdelen av veiviseren, trykker du på **meny**-knappen for å gå tilbake til motoroppsettskjermen. Trykk på **pilknapp ned** for å gå videre til neste trinn i veiviseren.



Motorer som vises

Enhetsoppsett

I enhetsoppsett-skjermen bruker du opp- og ned-pilen og enter-knappen for å bekrefte valget. Dersom du bruker flere VesselView-enheter, må du tilordne enhetene unike nummer for å unngå dataoverføringsproblemer. Rornumre bør samsvare med plasseringen til den enkelte VesselView-enheten. Det er vanlig å gi hovedroret nummer 1 og det sekundære roret nummer 2. Trykk på **ned-pilen** for å gå videre til neste trinn i veiviseren.



Oppsett av ror og enhet

Med joystick

For fartøy utstyrt med joystick-styring, merker og velger du avkryssingsboksen Joystick Installed (joystick installert). Dette vil sikre at inndata til systemet, innført av joysticken, vil gjenkjennes av VesselView-enheten.

Vessel S	etup
Specify whether this vessel has joystick insta	alled.
Joystick Installed	\checkmark
	65801

Hatighetsoppsett

Hastighetskilden bestemmer hvordan hastighetsdata skal innhentes. En strategi tar i bruk pitot- og skovlhjulsdata for å fastslå fartøyets hastighet. Etter at du har valgt strategi, må du velge motorkilde for pitot- og skovlhjulsdata. GPS bruker data fra GPS-enheten til å bestemme hastighet. Når GPS er valgt, må den riktige nettverksbussen velges som kilde for GPS-data til VesselView.

Bruk **opp-** og **ned-pilene** og **enter**-knappen for å foreta valg i hastighetsoppsett-skjermene. Merk og velg GPS-kilden.



Valg av hastighetskilde

For GPS-hastighetsdata velger du den CAN-bussen som overfører GPS-data via SmartCraft-nettverket.



Merk og velg hastighetskilden.



For en hastighetsstrategi merker og velger du alternativet Pitot source (pitotkilde), og velger den motor-PCM-en som vil rapportere dataene fra pitotsensoren.

	Speed Setup
Select sources for speed	data.
GPS Source	SmartCraft (Can-P)
Speed Source	Strategy
Pitot source	PCMO
Paddle source	PCM0
	65294
N	
NO	one
PC	M0

PCM0	
PCM1	
PCM2	
PCM3	
	64827

Valg av motorplassering

Velg alternativet Paddle source (skovlhjulkilde) og velg den motor-PCM-en som vil rapportere dataene fra skovlhjulsenderen.

	Speed Setup
Select sources for spee	ed data.
CDCC	6
GPS Source	SmartCraft (Can-P)
Speed Source	Strategy
Pitot source	PCM0
Paddle source	PCMD
	65295

None	
PCM0	
PCM1	
PCM2	
PCM3	
	64827

Valg av motorplassering



a - PCM0 = styrbord/ytre

- b PCM1 = babord/ytre
- **c** PCM2 = styrbord/indre eller midtre
- d PCM3 = babord/indre

Når valgene er fullført i hastighetsoppsettdelen av veiviseren, trykker du på **ned-pilen** for å gå videre til neste trinn i veiviseren.

Oppsett av måleenheter

VesselView lar brukeren velge de måleenhetene som er vist. Bruk opp- og ned-pilene og enter-knappen for å foreta et valg.



Måleenheter som kan vises

Når valgene er fullført i enhetsoppsettet, trykker du på ned-pilen for å gå videre til neste trinn i veiviseren.

Tankoppsett

VIKTIG: Kontroller at alle tanksensorene og -senderne er riktig koblet til nettverket før du forsøker å konfigurere nye tanker. Tankoppsettet lar brukeren velge tanktype, stille inn tankvolumet og navngi tanken.

Når Tanks (tanker) er merket, trykker du på enter-knappen for å fortsette.



Når Configure new tank (konfigurer ny tank) er merket, trykker du på enter-knappen.



Tankkonfigurasjonsskjermen inneholder all informasjonen som VesselView trenger for å vise nøyaktige tankdata.



MERK: Hvis du velger generatorsett-drivstoff som tanktype, vil ikke generatorsett-tankens volum legges til det totale volumet for drivstofftankene.

For å velge tanktype, bruker du **opp-** og **ned-pilene** for å merke ønsket tanktype. Når tanktypen er valgt, trykker du på **enter**-knappen.

None	
Fuel	
Oil	
Water	
Gray	
Black	
Live well	
Genset Fuel	
	65340

Tast inn navnet på tanken. Navnet kan være opptil ni karakterer langt. Se **Avsnitt 3 – Taste inn tekst og numre**. Når du har tastet inn navnet på tanken, trykker du på **meny**-knappen for å gå videre til det neste trinnet.



Tast inn tankens kapasitet. Følg den samme framgangsmåten som i det forrige trinnet for å fullføre oppføringen. Når du har tastet inn kapasiteten til tanken, trykker du på **meny**-knappen for å gå videre til det neste trinnet.



VesselView gir brukeren mulighet til å snu om på volumverdiene til de tankene som overvåkes. Dette alternativet er tilgjengelig for å kunne tilpasse enkelte tanksendere som sender data motsatt av tradisjonelle standardsendere. Standard tanknivåsendere leser en motstand på 33–240 ohm. En avlesning på 240 ohm indikerer en tom tank, og en avlesning på 33 ohm indikerer en full tank. Inverterte tanksendere leser vanligvis 0–180 ohm, hvor 0 ohm er en full tank og 180 ohm er en tom tank.

Sensor		CNTR 2 (88%)	
Туре		Live well	
Name	L	IVE	
Capacity (gal)		0000.00	400
Inverted			
Calibration			
	Save		
	Cancel		
		6534	17

Utføre kalibrering av tank: Det er mange situasjoner hvor en tank kan trenge kalibrering: uvanlig formet tank, tank med Vbunn og tank med trappetrinn på sidene. Tankens aspekt når båten er i vannet kan også spille en rolle. Flottører og sendere kan sende unøyaktige data til brukeren og skape problemer med visning av drivstoff og andre volumer. Den mest nøyaktige måten å oppnå tankkalibrering på er å starte med en tom tank med en kjent kapasitet. Pump en fjerdedel av kapasiteten og registrer posisjonen til flottøren eller senderen. Gjenta denne fremgangsmåten med trinnvise økninger på en fjerdedel til tanken er full, og registrer posisjonen til flottøren eller sensoren hver gang. Tankkalibrering lar brukeren justere avlesningene for tanken, fra full til tom.

Bruk **opp-** og **ned-pilen** for å merke kalibreringsradene. Når en rad er merket, trykker du på **enter**-knappen for å endre prosentdataene. Trykk på **meny**-knappen for å gå ut av kalibreringsraden.

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%
	Save	
	Cancel	
		65348

Når alle felt og valg er blitt konfigurert, merker du alternativet Save (lagre) og trykker på **enter**-knappen for å lagre tankinnstillingene på VesselView.

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	ncel	
		65340

VesselView vil returnere til konfigurasjonsskjermen for ny tank. Hvis det ikke finnes flere tanker å konfigurere, trykker du på **meny**-knappen for å returnere til veivisermenyen, og trykker på **ned-pilen** for å fortsette med veiviseren.

Oppsett av Active Trim

Fartøy med Mercury Marines Active Trim kan håndtere trimprofiler ved hjelp av VesselView-skjermen. Funksjonaliteten til Active Trim-tastaturet vil ikke bli påvirket.

VesselView vil veilede brukeren gjennom flere trinn i konfigurasjonsprosessen for Active Trim. Følg alle anvisningene og bekreftelsene på skjermen for å fullføre konfigurasjonsprosessen.

Når Active Trim er merket, trykker du på enter-knappen for å starte oppsettprosessen.



Bruk **opp-** og **ned-pilene** for å merke en Active Trim-profil. Jo høyere nummeret er, desto mer aggressiv vil motor- eller drivverkstrimmingen være ved lave hastigheter. Hovedtrimprofilen blir gjennomsnittet av den kjørende profilen. Den kjørende profilen kan justeres underveis for å fininnstille fartøyets egenskaper på vannet. For å finne den beste hovedprofilen for fartøyet, bør båten kjøre i marsjhastighet. Når Calibrate (kalibrere) er merket, trykker du på **enter**-knappen for å fortsette.



Følg anvisningene på skjermen for å fullføre trim ned-justeringen. Trykk på enter-knappen for å fortsette.



Følg anvisningene på skjermen for å fullføre trim opp-justeringen. Trykk på enter-knappen for å fortsette.



VesselView vil vise hovedprofilskjermen når trim opp- og trim ned-justeringen er fullført. Det er ikke nødvendig å kalibrere hver enkelt av de fem hovedtrimprofilene. Trim ned- og trim opp-justeringen gjelder for trimavlesningene til alle de fem profilene. For å gå ut av Active Trim-delen av oppsettveiviseren, trykker du på **meny**-knappen.



Oppsett av Active Trim er fullført.

Fullføre oppsettsveiviseren

For å avslutte oppsettveiviseren, trykker du på enter-knappen.

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

Oppsettveiviser fullført

Kildevalg-varsel

Etter at oppsettveiviseren er fullført, vises et kildevalg-varsel. Valg av start, ved å trykke på **enter**-knappen, vil du starte prosessen med å søke i fartøyets nettverk etter identifiserbare sensorer og sendere som tilhører dataoverføringsenheter.

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

65793

Valg av datakilde pågår. Skjermen vil vise framgangen fra 0 til 100 prosent.



Når valget er fullført, trykker du på enter-knappen for å fortsette. VesselView vil returnere til startskjermen.



Ta øyeblikksbilder av skjermen

VesselView gir muligheten til å ta skjermbilder under drift i sanntid.

VIKTIG: Gå alltid frem med forsiktighet når du avleder oppmerksomheten fra vannet foran deg. Forviss deg om at ikke er noen hindringer eller andre båter i veien.

For å ta et skjermbilde, trykker du på **meny**- og **hastighetsregulerings**-knappen samtidig. Et skjermbilde-filnavn vil vises kortvarig nederst på skjermen.



Menyknapp og hastighetsreguleringsknapp

Alle skjermbildene blir lagt til i File Browser (filnavigasjon)-mappen, som befinner seg i hovedmenyen.



Du kan velge et og et skjermbilde om gangen for visning, overføring til USB eller sletting. **MERK:** For å se alternativet Copy to USB (kopier til USB), må en USB-enhet som er riktig formatert være plugget i på baksiden av VesselView-enheten. USB-forbindelsen er plassert under det store dekslet på baksiden av enheten.

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

Skjermbilder kopieres til USB-enhet

Det vises en bekreftelsesskjerm som informerer brukeren om at skjermbildet ble kopiert til USB-enheten. Trykk på **enter**knappen for å bekrefte OK og gå tilbake til mappen med skjermbilder.



Innhold

Oversikt	20
Forstørre dataskjermer	20
Taste inn tekst og numre	21
Startside	21
Aktiv trim	22
Active Trim – innføring	22
GPS	23
På grunt vann	23
Tilhengerposisjon og Active Trim	23
Trimprofiler – oversikt	23
Oppsett og kalibrering	24
Drivstoff	25
Batteri	26
Hastighet	26
Trim/hjelperor	26
System	27
SmartTow	29
Tur	30
Tanker	31
Feillogg	31
Troll (dorge)	33
Ytelse	35
Dybde	35
Genset	35
Vedlikehold	36
Filnavigasjon	37
Innstillinger	39
System	39
Om	39
Ror	39
Veiviser	40
Gjenopprett	40

Nettverk	40	
Simulate (simulering)	41	
Tid	42	
Se etter oppdateringer	42	
Fartøy	43	2
Tabs (trimror)	43	J
Tanker	43	
Hastighet	44	
Styring	44	
Vanntemperaturkilde	45	
Med joystick	45	
Motor	45	
Antall motorer	45	
Engines Shown (motorvisning)	45	
Engine model (motormodell)	45	
Limits (grenser)	46	
Supported Data (støttede data)	46	
Cruise/Smart Tow Type (fartsholder/Smart		
Tow-type)	46	
Aktiv trim	46	
Preferanser	46	
Tastelyd	46	
Bakgrunnsbelysning	46	
Popup-vinduer	46	
Enheter	46	
Grensesnitt	47	
Alarmer	47	
Historikk	47	
Innstillinger	47	
Sirene aktivert	48	
Trådløs	48	
Tilpasningsfil	48	

Oversikt

Et trykk på **meny**-knappen vil åpne startskjermen. Bruk **opp-** og **ned-pilene** for å navigere mellom og merke de ønskede menyelementene.

Hver gang det utføres et valg fra startskjermen, vil et trykk på **meny**-knappen ta brukeren ut av valget og tilbake til startskjermen.



Forstørre dataskjermer

Det er seks forhåndsinnstilte dataelementer på venstre side av systempanelet. Når fartøyets display er aktivt, bruker du **opp-** og **ned-pilen** for å velge elementer i systempanelet. Hvis du velger en av de seks forhåndsinnstillingene, vil dataene for denne vises i fullskjerm. De seks panelene er:

- 1. Startside
- 2. Drivstoff
- 3. Batteri
- 4. Hastighet
- 5. Trim/hjelperor
- 6. System

Hvis du trykker på opp-pilen helt til hjem-ikonet er merket, vil VesselView returnere til det aktive displayet.



Systempanel

Du kan gå til flere forstørrede skjermer ved å trykke på **meny**-knappen og bruke **opp-** eller **ned-pilen** for å velge et av menyelementene. Det kan hende at noen funksjoner ikke er tilgjengelige, avhengig av motorenheten på fartøyet.

Taste inn tekst og numre

Du kan taste inn tekst og numre i aktive tekstfelt ved hjelp av opp-pilen, ned-pilen, enter-knappen og meny-knappen.



Aktive tekstfelt

- 1. Bruk opp- og ned-pilen for å merke ønsket element eller tekstfelt.
- 2. Trykk på enter-knappen for å aktivere markøren i datafeltet.
- 3. Trykk en gang til på **enter**-knappen for å merke enkelte karakterer/numre.
- 4. Bruk opp- og ned-pilen for å endre karakteren/nummeret.
- 5. Når ønsket karakter/nummer er tastet inn, trykker du på enter-knappen for å deaktivere karakteren/nummeret.
- 6. Trykk på **opp-pilen** for å gå videre til neste karakter/nummer. Du kan bruke **ned-pilen** for å returnere til forrige karakter/ nummer.
- 7. Når et aktivt tekstfelt er ferdig utfylt, trykker du på **meny**-knappen for å kunne bruke **opp-pilen** og **ned-pilen** for å navigere på skjermen til det neste tekstfeltet, enten opp eller ned.
- 8. Bruk de forrige anvisningene for å fullføre ytterligere aktive tekstfelt for ulike skjermer i VesselView.
- 9. Når alle tekstfeltene er ferdig utfylt på skjermen, velger du **Save** (lagre) for å sikre at alle endringer eller tilføyelser beholdes.

Startside

VesselViews startskjerm inneholder følgende data:

- Drivstoff
- Hastighet
- Trimgrafer og Active Trim-status
- Systemstatus
- Autopilotstatus
- Turtall

Girstilling



Trykk på **meny**-knappen for å returnere til startskjermen fra alle datanivåer eller funksjonsskjermer. Avhengig av hvilket nestet nivå du befinner deg på, kan du være nødt til å trykke flere ganger på **meny**-knappen.

Dataelementer som vises på venstre side i systempanelet kan defineres av brukeren ved å navigere til: Settings (innstillinger) > Preferences (preferanser) > Interface (grensesnitt) > System. Det kan gjøres inntil fem datavalg.

Aktiv trim



Det kan være nødvendig å installere ekstra maskinvare på fartøyet for at Active Trim skal fungere. Oppsøk din autoriserte Mercury Marine-forhandler for informasjon om påkrevd maskinvare.

Active Trim - innføring

Active Trim er Mercury Marines patentbeskyttede GPS-baserte, automatiske trimsystem. Dette intuitive, håndfrie systemet justerer motorens eller aggregatets trim kontinuerlig ut fra endrede driftsforhold. Formålet er å forbedre ytelsen, drivstofføkonomien og brukervennligheten. Systemet reagerer nøyaktig på båtmanøvrer og gir en bedre total kjøreopplevelse. Man trenger ikke kunnskap om trimming av motorer eller aggregatet for å dra fordel av Active Trim.

- Når båten akselererer, trimmes motoren eller aggregatet ut.
- Når båtens hastighet reduseres, for eksempel når du svinger, trimmes motoren eller aggregatet inn.
- Aktiv trim kan overstyres når som helst ved hjelp av de manuelle trimknappene.
- Med Active Trim kan båtføreren kompensere for endringer av båtlast, førerpreferanser og værforhold, og opprettholde full automatisk kontroll.

Active Trim-systemet har fire bruksmoduser:



1. Tomgang Opprettholder den eksisterende trimposisjonen.



2. Akselerasjon (rask start) Trakkor ina materan eller aggregatet for å minimere baugheving og gi bedre tid ti

Trekker inn motoren eller aggregatet for å minimere baugheving og gi bedre tid til planing.

3. Planing

Trimmer motoren eller drivverket gradvis basert på GPS-hastighet for å opprettholde den mest effektive kjøreposisjonen.



4. Overstyring

Når båtføreren bruker manuell trim, overstyres Active Trim-systemet umiddelbart, og gir full kontroll til føreren.

Når båten startes, gjenopptar Active Trim på- eller av-tilstanden fra forrige stans. Hvis, for eksempel, Active Trim var PÅ sist den ble stanset, vil den være PÅ ved neste start.

GPS

Active Trim bruker et GPS-signal for å fastslå fartøyets hastighet. Active Trim-systemet vil ikke automatisk kontrollere trimmen før GPS-enheten har innhentet et signal.

På grunt vann

VIKTIG: Active Trim kan ikke registrere vanndybden, og vil ikke trimme opp automatisk i grunt vann. Båtføreren må overstyre Active Trim ved å trimme motoren eller aggregatet manuelt, eller ved å trykke på OFF-knappen (av).

Tilhengerposisjon og Active Trim



Hvis du plasserer motoren eller drivverket i tilhengerstilling (over 50 % av det tilpassede trimområdet), vil ikke aktiv trim aktiveres. Hver gang motoren eller drivverket trimmes over det vanlige området—eksempelvis for å navigere i grunt vann, starte båten fra en tilhenger eller laste båten på en tilhenger—må du trimme ned manuelt før aktiv trim kan fungere. Denne sikkerhetsfunksjonen forhindrer at motoren eller drivverket automatisk trimmes ned og kommer borti noe.

Trimprofiler – oversikt

Active Trim-systemet kan konfigureres til fem ulike hovedtrimprofiler. Den følgende illustrasjonen viser hvordan trimvinkelkurver mot båthastighetskurver vil variere for hver av de fem hovedprofilene.



Konfigurer Active Trim-systemet med den hovedprofilen som er best egnet for den aktuelle båten og motorpakken under normale driftsforhold.

Hver av hovedprofilkurvene i eksempelet ovenfor viser den midtre innstillingen (standard – justerbar trimprofil 3) i et bredere utvalg med justerbare trimprofiler. Hver av hovedtrimprofilene har fem trimprofiler som kan justeres, slik at føreren kan fininnstille trimkurven ved kjøring av båten for å kompensere for variasjoner i miljømessige forhold eller båtlast.

Den øvre grensen for en valgt hovedtrimprofil tilsvarer den brukerdefinerbare trimprofilen 5. Den nedre grensen tilsvarer den brukerdefinerbare trimprofilen 1.

De fem hovedkurvenes område overlapper hverandre. Hvis trimkurveområdene for hovedprofil 3 og 4 (fra første skjema) settes inn i samme skjema, ser vi at de overlapper betraktelig. Den øvre grensen for hovedprofil 3 er høyere enn den lave grensen for hovedprofil 4, slik at en del av trimkurveområdet er det samme for begge profilene. I praksis betyr dette at små variasjoner i forholdene systemet konfigureres i, ikke medfører store variasjoner i systemets ytelse.



- a Øvre grense for hovedprofil 4
- **b** Nedre grense for hovedprofil 4
- C Områdene (c) og (g) tilsammen tilsvarer hele området til hovedprofil 4.
- d Øvre grense for hovedprofil 3
- e Nedre grense for hovedprofil 3
- f Områdene (f) og (g) tilsammen tilsvarer hele området til hovedprofil 3.
- g Overlappende område for hovedprofil 3 og 4

Oppsett og kalibrering

VIKTIG: Kofigurer alltid aktiv trim med en hovedprofil som lar brukeren velge en definerbar profil med ekstra trim i. Unngå å velge en hovedprofil som resulterer i normal drift i definerbar trimprofil 1. Dette vil sikre at brukeren alltid kan bringe baugen ned, slik at båten vaker riktig i vannet, uten å måtte trimme motoren eller drivverket manuelt.

VesselView vil søke i nettverket etter båtkontrollmodulen. Hvis programvaren til båtkontrollmodulen ikke er oppdatert, eller ikke finnes på nettverket, kan ikke brukeren fortsette med oppsettet av Active Trim.

Merk alternativet Calibrate (kalibrere) og trykk på **enter**-knappen. Følg anvisningene på skjermen for hvert trinn i kalibreringsprosessen. Merk alternativet Next (neste) hver gang du fullfører et trinn for å gå videre til det neste trinnet. Etter at alle trinnene er fullført, trykker du på **enter**-knappen for å lagre kalibreringsprosedyren.





64875



Drivstoff

VesselViews drivstoffskjerm viser den totale drivstoffmengden basert på de gjeldende tankdataene som er tastet inn i tankkonfigurasjonen via tankmenyen eller oppsettveiviseren.

Den nedre delen av skjermen viser drivstofftilførselen, eller drivstofforbruket, i volum per time. Volumet vil være avhengig av måleenhetene som ble valgt i oppsettveiviseren. Måleenhetene kan når som helst endres ved å navigere til Menu (meny) > Settings (innstillinger) > Units (enheter).

64879



90-8M0143437 nor DESEMBER 2017

Batteri

Batteriskjermen fremstiller batterispenningen i en numerisk verdi samt som en rød indikator på en gradert måleinstrumentbue.

Motorturtallet vises nederst på skjermen.



Eksempel på batteriskjerm

Hastighet

Hastighetsskjermen inneholder speedometer, numerisk hastighetsverdi, turtallsverdi samt motorenes drivstofftilførsel.



- a Speedometer
- b Numerisk hastighetsverdi
- c Turtallsverdi
- d Drivstofftilførsel

Trim/hjelperor

De følgende dataene fremstilles på trim/hjelperor-skjermen:

- Trimgraf
- Hjelperor-graf
- Numeriske trimverdier
- Aktiv trim-status
- Drivstofftilførsel



System

Systemskjermen kan defineres av brukeren med inntil fem fartøy- og motordataelementer. Motorturtallet vil alltid bli vist på skjermen.

	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

MERK: Det er ikke alle alternativene for fartøy- og motordata som vil være tilgjengelige. Dette er avhengig av fartøyets motorenhet.

Den følgende listen er en oversikt over fartøy- og motordata som kan velges:

- Kjølevæsketrykk
- Kjølevæsketemperatur
- Ladetrykk
- Oljetrykk
- Motortimer
- Drivstofftilførsel
- Inntakstemperatur
- Gass, prosent
- Last, prosent
- Giroljetemperatur
- Giroljetrykk
- Totalt drivstofforbruk livstid

Naviger til menyen for å velge dataelementer som skal vises i systemskjermen.

I hovedmenyen bruker du pilknappene for å merke alternativet Settings (innstillinger) og trykker på enter-knappen.



Bruk pilknappene for å merke alternativet Preferences (preferanser) og trykk på enter-knappen.

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

Bruk pilknappene for å merke alternativet Interface (grensesnitt) og trykk på enter-knappen.

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

Bruk pilknappene for å merke alternativet System og trykk på **enter**-knappen.



Det er alternativer for datavisning i systempanelskjermen. Bruk pilknappene for å merke et ønsket datavalg. Trykk på **enter**knappen for å krysse av eller fjerne krysset for et valg. Du kan krysse av for inntil fem valg.

Preferences / Interface / System panel		
Engine Hours	$\overline{\mathbf{v}}$	
Water Pressure	\checkmark	
Coolant Temp	\checkmark	
Oil Pressure	\checkmark	
Boost Pressure		
Fuel Rate		
Intake Temp		
	64961	

Trykk på **meny**-knappen for å navigere ut av systempanelskjermen når du er ferdig med å velge. Systemskjermen vil nå vise de aktuelle valgene.

SmartTow

Smart Tow er en lettvint måte å håndtere båtens akselerasjon og rette inn målhastigheten på, med tanke på å trekke personer på vannski, i slepering, eller i forbindelse med annet vannsportsutstyr. Med Smart Tow trenger du ikke å bekymre deg over akselerasjonsproblemer som for mye akselerasjon (holeshot), for høyt turtall (overshoot), fartsreduksjon og konstant hastighet. Velg en profil, velg aktiver, og sett kontrollspaken i full gass. Smart Tow gjør resten av seg selv. Med mindre fartøyet har en installert GPS som er koblet til kontrollområdenettverket, baserer Smart Tow seg på motorturtallet.

Smart Tow tilbyr fem startfunksjoner som er forhåndsinnstilt på fabrikken, vist på venstre side i displayet som P1 til og med P5. Bruk **opp-pilen** og **ned-pilen** for å bla gjennom og merke profilene.











Profil 5

Smart Tow-skjermen lar deg modifisere innstillingsverdien for hver profil. Det kan være til hjelp å endre innstillingsverdien når det er personer ombord som har ulikt erfaringsnivå med vannsport. Brukeren kan starte mer aggressivt for erfarne personer som står på vannski, og starte mildt for barn eller sleping av oppblåsbart utstyr.

Et trykk på hastighetsregulerings-knappen vil vise ikonene opp-pil og ned-pil, som brukes for å justere innstillingsverdien.



Innstillingsverdi og justeringsindikatorer

Trykk på **enter**-knappen for å aktivere en Smart Tow-startprofil.



Trykk på **enter**-knappen for å deaktivere Smart Tow. Displayet går ut av startprofilen og returnerer til skjermen hvor ulike profiler kan merkes eller startes.

Tur

Turskjermen viser de følgende elementene:

- Turdistanse
- Turtid
- Gjennomsnittlig tilbakelagt strekning
- Gjennomsnittlig turhastighet
- Drivstofforbruk på turen
- Alternativ for nullstilling av tur



Et trykk på enter-knappen vil nullstille verdiene på turskjermen.

Tanker

Tanker-skjermen består av et bilde av en tank med en farget del av tanken som representerer det gjenværende tankvolumet. Det vises en numerisk verdi under bildet av tanken.



Dersom det er konfigurert mer enn en tank for fartøyet, bruker du **opp-pilen** eller **ned-pilen** for å merke de andre tankene. Hver tank som er konfigurert representeres av et ikon som er relatert til tankens innhold. Du finner disse ikonene på venstre side av skjermen.



Feillogg

Alle advarsler, feil og alarmer fra Mercury vil vises uansett hvilken side som vises når alarmen dukker opp. Når en alarm er aktivert, vil skjermen vise et vindu som viser alarmteksten og advarselen, sammen med en kort beskrivelse av hva som bør gjøres.

Kritiske alarmer følges vanligvis av en reaksjon fra Mercury Engine Guardian-systemet i form av redusert effekt, redusert maksimumsturtall eller en tilstand med tvungen tomgang. Alle kritiske feil utløser et varselsignal. Ved kritiske feil vil varselhornet avgi et seks sekunder langt signal.

Ikke-kritiske alarmer vises på samme måte som kritiske alarmer, men følges av seks korte pip fra varselhornet.

Feilmeldinger gir brukeren ytterligere informasjon om de enkelte feilene. Velg alternativet View (vis) for å se en mer utfyllende forklaring av feilen.



Eksempel på feilmelding

Delen som er defekt må identifiseres før du kan slette en aktiv feil. Kontroller, reparer eller skift ut den defekte delen. Start motorene og la VesselView gjennomføre systemets oppstartsskanning. Hvis fartøyet består oppstartsskanningen, vil Mercury-fanen på venstre side av skjermen vises i grønt. Du kan når som helst gå til alarmhistorikken ved å velge hovedmenyen, og deretter velge alternativet Alarms (alarmer). Her kan du se feilhistorikken.



Eksempel på feillogg









Når en aktiv feilmelding dukker opp nederst på skjermen, trykker du på enter-knappen for å se feilinformasjonen.



Troll (dorge)

Dorgeturtallsområdene er avhengig av motorenheten. Maksimalt dorgeturtallsområde for alle motorer eller påhengsmotorer er 1000 o/min.

D -	DU RPM
Speed	0 мрн
Depth	19.7 ft
Sea Water Temp	 oł
Press "ENTER" to	ENABLE Troll
Press 🚯 to adj	ust RPM Set Point

Fartøyet må være i gir, og gassen må gå på tomgang. Dersom fartøyet ikke oppfyller disse betingelsene, vil et varselikon og en medfølgende tekst instruere brukeren i å gjøre dorgekontroll tilgjengelig.

Når ønsket turtallsverdi er blitt valgt, trykker du på **enter**-knappen for å aktivere dorging. Dette vil starte dorgekontroll, og motorene vil øke turtallet til ønsket o/min.

Et varselsymbol og teksten "troll active" (dorging aktiv) vises øverst på skjermen i VesselView.



Følg anvisningene nederst på skjermen. Et trykk på **enter**-knappen vil deaktivere dorging. Et trykk på **hastighetsregulerings**-knappen gir muligheten til å justere innstilt turtall.

	Troll
55	50 RPM
Speed	0 MPH
Depth	19.7 t
Sea Water Temp	••• °F
Press "ENTER" to adj	o ENABLE Troll ust RPM Set Point
	650

Instruksjoner på skjermen



Knapper for turtallsjustering

Trykk på **hastighetsregulerings**-knappen for å gå ut av hastighetsjustering/turtall-vinduet og returnere til dorgeskjermen. Dersom dorging er aktivert, kan du ikke navigere til andre skjermer. Trykk på **enter**-knappen for å deaktivere dorging.



Dorging vist som aktivert

Ytelse

Ytelsesskjermen viser båtens topphastighet, toppturtall, nåværende hastighet og nåværende turtall for inntil to motorer.

		Pe	rformance
Currer	at RPM	Current S	50 50 F
Peak RPM	2641 CNTR	Peak Speed	24.6 MPH
	Press "ENTE	R" to reset	
			6

Dybde

Dybdeskjermen viser vanndybden, sammen med nåværende trimposisjon og vanntemperatur.



Genset

Genset-skjermen viser de følgende elementene:

- Genset-spenning
- Genset-frekvens
- · Genset-kjøretid i timer
- Genset-oljetrykk
- Genset-kjølevæsketemperatur
- Genset-batterispenning

• Genset-drivstoff - hvis definert i Tanks (tanker) som en Genset-tank

仚		Genset
	Volts	14.5 v
— •	Frequency	14.7 Hz
<u>-+</u>	Run Time	3:08 HRS
	Coolant Temp	145 _F
~	Oil Pressure	24 psi
	Battery	14.8 v
		64964

Genset-skjerm

Vedlikehold

Dersom det oppdages en påminnelse om vedlikehold under en systemskanning, dukker det opp en varselmelding med blå farge på skjermen. Bruk skjønn for å ivareta investeringen din, og kontroller motoroljen regelmessig, helst før hver gang du bruker båten.



Når den planlagte vedlikeholdstiden er helt utløpt, vil det dukke opp et vedlikeholdsvindu etter oppstartsskanningen. Brukeren kan velge å lukke vinduet, men påminnelsen vil dukke opp hver gang fartøyet startes opp. Hvis påminnelsen om vedlikehold bekreftes, vil dette nullstille vedlikeholdstidsrammen i VesselView. Brukere kan når som helst gå til vedlikeholdssøylen for å se hvor lang tid det er igjen til neste vedlikehold. Dette kan være til hjelp med tanke på å planlegge fremtidige avtaler med forhandleren, hvis ikke vedlikeholdet utføres av eieren.





Jo lengre den blå søylen er, desto lengre tid er det som gjenstår til vedlikehold er påkrevd. Jo kortere den blå søylen er – den tømmes, desto kortere tid er det som gjenstår til vedlikehold er påkrevd. De følgende bildene viser en tilstand til venstre hvor vedlikehold ikke er påkrevd, og en tilstand til høyre hvor vedlikehold er påkrevd.



Filnavigasjon

Bruk **opp-pilen** og **ned-pilen** for å merke alternativet File browser (filnavigasjon) i hovedmenyen.



Trykk på enter-knappen for å vise innholdet i filnavigasjonen.



Filnavigasjonsinnhold

Du får valget mellom å gå gjennom filinformasjonen, se filen eller slette filen.



Visning av filinformasjonen vil vise filnavnet, filstørrelsen, og dato og klokkeslett for når filen ble opprettet.



- **a -** Filnavn
- **b** Filstørrelse
- c Dato og klokkeslett for når filen ble opprettet

Hvis du plugger en USB-enhet i VesselView, vil du få to ekstra alternativer for filbehandling: kopier til USB-enhet og flytt til USB-enhet. Når USB-enheten er satt inn, har brukeren valget mellom å få tilgang til filene på VesselView – lagret lokalt, eller på USB-enheten – lagret på USB-enhet.



Ekstra USB-alternativer



Lokale og eksterne lagringssteder

Innstillinger

I innstillingsmenyen er det sju kategorier for å stille inn eller endre skjermdata på VesselView. Mange av innstillingene er bestemt av valg gjort i oppsettveiviseren, men disse valgene kan endres når som helst ved å merke en kategori og velge et av de tilhørende alternativene.

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

System

Blant systeminnstillingene finnes: Om, ror, veiviser, gjenopprette, nettverk, simulere, tid, og se etter oppdateringer.

	System
About	
Helm	
Wizard	
Restore	
Network	>
Simulate	
Time	
	6535

Om

Dersom du merker alternativet About (om) og trykker på **enter**-knappen, vil du se en skjerm som inneholder programvareversjonen og programrevisjonen, maskinvarekapasiteten, serienummeret og informasjon om opphavsrett. Alternativet Support... (hjelp...) nederst på skjermen beskriver hvordan du kan ta et skjermbilde av About (om)-skjermen. Du kan også se hvordan du tar et skjermbilde i **Avsnitt 2 – Opprette skjermbilder**.

	System / About
VesselView 403	Hardware
Version - 1.0	256MiB 128MiB PCB 2
Platform - 28.0-704-gde0c359e4	Loader
Application - 57.7.150	6.0.909507.0
Serial number	
0	Copyright 2017 Navico
Barcode	Copyright 2017 NSI
	Copyright 2017 Mercury Marine
	Support
	6502

Gjeldende programvareversjon og programrevisjon

Ror

Ror-alternativet lar brukeren tilordne VesselView-enheten og roret den er installert på til et plassidentifikasjonsnummer. Dette identifikasjonsnummeret er viktig dersom det er mer enn et ror på fartøyet. Tilordning av ulike identifikasjonsnumre forhindrer at det oppstår kommunikasjonsfeil i nettverket. Tilordning av nye identifikasjonsnumre vil kreve ny oppstart av VesselView.



Plassidentifikasjonsnumre

Veiviser

Oppsettveiviseren er en prosess i flere trinn hvor brukeren legger inn spesifikk informasjon om motoren og fartøyet, slik at VesselView kan fungere riktig. Vanligvis veiledes brukeren gjennom oppsettveiviseren første gang VesselView startes opp. Det kan når som helst foretas endringer i oppsettveiviseren. Følg anvisningene og varselmeldingene på skjermen for å gjøre endringer og fullføre oppsettveiviseren.

Gjenopprett

Gjenopprette vil nullstille alle brukerdefinerte innstillinger på VesselView. Avkryssing av alternativet Local settings (lokale innstillinger) vil gjenopprette innstillingene på kun den VesselView-enheten som anvendes av brukeren. Avkryssing av Simnet global reset (global nullstilling) vil nullstille alle Simrad- og Navico-enhetene samt alle VesselView-enhetene som er forbundet med NMEA 2000-nettverket.



Nettverk

Valg av alternativet **Network** (nettverk) lar brukeren automatisk velge enheter på SmartCraft- og NMEA 2000-nettverk, nullstille lokale eller globale innstillinger, definere datakilde-kommunikasjonsveier, vise den gjeldende enhetslisten og utføre diagnostikk.

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

Nettverksalternativer

I nettverksinnstillingene finner du datakildefanen.

Bruk ned-pilen for å bla til alternativet Data sources (datakilder).

	System / Network
Auto select	
Reset global	
Reset local	
Data sources	>
Device list	>
Diagnostics	>
	64855

Det vil vise en skjerm med enheter og datasensorer som hører til motoren og fartøyet. Avhengig av fartøyets motorenhet, kan det hende at noen av alternativene ikke gjelder. Trykk på **enter**-knappen for å vise et kildeutvalg for overføring av data for en enhet eller sensor. Bruk **opp-pilen** og **ned-pilen** for å bla gjennom valgene.

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

I alternativet Device list (liste over enheter) kan det være til hjelp å merke og velge Refresh (oppdater)-fanen dersom det er blitt installert en ny enhet. **Refresh** (oppdater) vil sende en forespørsel til nettverket og vise alle enhetene som responderer riktig på forespørselen.

System / Network / Device list	
Refresh	
VV403 MFD (This device)	>
VV403 SmartCraft Gateway (This device)	>
	64000

Valg av Diagnostics (diagnostikk) vil vise brukeren den aktuelle aktiviteten til alle de aktive CAN-bussene. Overførings- og mottaksfrekvenser kan vises i sanntid. Denne funksjonen kan være til hjelp ved feilsøking av nettverksproblemer.

Simulate (simulering)

Simulate (simulering) brukes på forhandlernivå for å vise fram VesselViews skjermegenskaper til kunder. Når enheten er i simuleringsmodus, bør ikke dataene vist på skjermen brukes som navigasjonsinformasjon. Alle dataene som vises under simulering genereres tilfeldig.

Tid

Tiden kontrolleres av fartøyets GPS-enhet. Når en GPS-posisjonsbestemmelse er etablert, vil tidsskjermen oppdateres automatisk. En lokal tidsforskyvning kan stille klokkeslettet slik at det samsvarer med tidssonen ved avgang eller ankomst om nødvendig. I tidsforskyvningsskjermen bruker du knappene for å navigere gjennom de aktive datafeltene og stiller inn ønsket tidsforskyvning. Merk Save (lagre) og trykk på **enter**-knappen for å beholde endringene. Du finner detaljert informasjon om aktivering av datafelt i **Taste inn tekst og numre**. Tidsformatet kan velges som 12- eller 24-timersvisning. Datoformatet kan endres ut fra brukerens preferanser. Dette kan være av betydning ved visning av en feilliste med dato og klokkeslett for når feilen ble registrert og vist. Merk alternativet Save (lagre) og trykk på **enter**-knappen for å lagre alle valgene.

	System / Time
10/20/2017 7:32 am	
Local time offset	GMT -06:00
Time format	12 hr
Date format	MM/dd/yyyy
Sav	re
Can	cel
	6527

Alternativer for dato og klokkeslett



Tidsforskyvning i timer og minutter

Se etter oppdateringer

Check for updates (se etter oppdateringer) vil sende en forespørsel til internett om å se etter programvareoppdateringer for VesselView. Du finner detaljerte instruksjoner i **Avsnitt 4 – Oppdatering via en wi-fi-forbindelse**.

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

Fartøy

Fartøyinnstillinger gjelder for sensorer og sendere på båten som er adskilt fra motorenheten. Avhengig av hvordan fartøyet er rigget, kan det hende at noen av alternativene ikke er aktive. Elementer i fartøyinnstillingene inkluderer: Faner, tanker, hastighet, styring, vanntemperaturkilde og installert joystick.

	Vessel
Tabs	>
Tanks	>
Speed	>
Steering	>
Sea Temperature Source	None
Joystick Installed	
	64991

Tabs (trimror)

Alternativet Tabs (ror) lar brukeren velge hvilken CAN-buss som skal overføre rordata, i tillegg til å velge hvilken motor som skal kontrollere rorene via rorstasjonene.

	Vessel / Tabs
Source	None
Show	
CNTR	>
CNTR	>
	65353

Avkryssing av alternativet Show (vis) vil vise rorposisjonen på skjermen.

Tanker

Tankkonfigurasjonen dekkes i oppsettveiviseren, men du kan når som helst endre antall tanker, tankvolum og tanktyper.

	Vessel / Tanks
ABC	
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

Hastighet

Hastighetsdata dekkes i oppsettveiviseren, men du kan når som helst endre måten VesselView innhenter hastighetsdata på. Du kan endre hviken CAN-buss som skal overføre hastighetsdata. På fartøy som ikke har en GPS-mottaker kan det brukes en hastighetsstrategi som benytter pitot- og skovlhjulssensorer.



Hastighetskilden bestemmer hvordan hastighetsdata skal innhentes. En strategi tar i bruk pitot- og skovlhjulsdata for å fastslå fartøyets hastighet. Etter at du har valgt strategi, må du velge motorkilde for pitot- og skovlhjulsdata. GPS bruker data fra GPS-enheten til å bestemme hastighet. Når GPS er valgt, må den riktige nettverksbussen velges som kilde for GPS-data til VesselView.

Styring

Du kan velge at styrekildedata skal komme fra PCM- eller TVM-modulen. Alternativene omfatter visning av data på skjermen, speile inndata for styring og opprette en avviksvinkel for styringen.





Alternativer for tilordning av drivenhet

- **a** PCM0 = styrbord eller styrbord/ytre
- b PCM1 = babord eller babord/ytre
- c PCM2 = styrbord/indre eller midtre
- d PCM3 = babord/indre

Alternativet Invert steering (speile styring) er nyttig når VesselView vender bakover. I en slik situasjon vil styredata samsvare med retningen som føreren ser i.

Steering Offset (styreavvik) benyttes for å justere utenbordsmotoren, hekkaggregatet eller innenbordsmotoren til null grader. Hvis drivenheten er plassert i 90 graders vinkel i forhold til skroget, er det mulig at styrevinkelen på skjermen ikke samsvarer med styresensoren på drivenheten. Korriger for dette avviket ved å velge vinduet Offset (avvik). Boksen Steering Angle Calibration (styrevinkelkalibrering) åpnes. Velg null-knappen i raden Calibrated (kalibrert) for å ta i bruk avviket. Merk: Avviket endres ikke på skjermen før du har trykket på knappen Save (lagre).

Vanntemperaturkilde

Du kan endre hvilken motor eller hvilket drivverk som skal overføre vanntemperaturdata. Se **Styring** i dette avsnittet for å få mer informasjon om PCM-posisjoner for motor eller drivverk. Du kan også foreta ekstra valg for AirMar©-sendere.

Vessel / Sea Temperature Source
None
PCM0
PCM1
PCM2
PCM3
AirMar0
AirMar1
65357

Med joystick

For fartøy utstyrt med joystick-styring, merker og velger du avkryssingsboksen Joystick Installed (joystick installert). Dette vil sikre at inndata til systemet, innført av joysticken, vil gjenkjennes av VesselView-enheten.

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

Motor

Flere av innstillingsvalgene i Engine (motor)-fanen ble satt i oppsettveiviseren, men du kan når som helst gjøre endringer i motorinnstillingene.

	Engine
Number of Engines	1
Engines Shown	>
Engine Model	Pro Four Stroke 300
Limits	>
Supported Data	>
Cruise/SmartTow type	Auto
Active Trim	
	64994

Antall motorer

Dette tallet representerer det totale antallet motorer på fartøyet.

Engines Shown (motorvisning)

Dette tallet representerer antall motorer som vil bli vist på denne VesselView-enheten.

Engine model (motormodell)

Ved å merke og velge motormodell, vil du få opp en liste over Mercury-påhengsmotorer og MerCruiser-motorer som du kan velge mellom.

Limits (grenser)

Avgrensning vil hjelpe med å sette bestemte områder for mange motordataparametere, som: turtall, kjølevæsketemperatur, oljetemperatur, batterispenning og ladetrykk. Endringer gjort i avgrensninger vil ikke påvirke motorenheten eller driften av Mercurys Engine Guardian (motorvern)-programmering. De faktiske motorgrensene bestemmes av motorens kontrollmodul, som ble programmert på fabrikken.

Innstilling	Beskrivelse
Min:	Nederste verdi i grafen på skjermen
Maks:	Øverste verdi i grafen på skjermen
Varsel – lavt:	Verdien øverst i den nedre, fargede delen av grafen på skjermen
Varsel – høyt:	Verdien nederst i den øvre, fargede delen av grafen på skjermen

Standard minimums- og maksimumsverdi stilles inn på fabrikken til motorpakken som velges i oppsettveiviseren eller motorinnstillingsmenyen. Brukeren kan etter eget ønske øke eller redusere minimums- og maksimumsgrensene for varsling.

Supported Data (støttede data)

Data som støttes lar brukeren velge de datatypene som skal vises på VesselView. Listen over datakilder er avhengig av motorenheten som ble valgt i oppsettveiviseren. Kryss av for hvert dataelement du vil at VesselView skal kunne vise.

Cruise/Smart Tow Type (fartsholder/Smart Tow-type)

Med innstillingen for fartsholder/Smart Tow-type kan brukeren velge hvilken sensor hastighetsdata skal innhentes fra, for fartsholderens autopilotprogram og Smart Tow-programmets oppstartsprofiler. Alternativene er motorens turtall eller GPS-hastighetsdata. Velg Auto for å få VesselView til å avspørre nettverket for en kilde til hastighetsbaserte data, og bruke denne kilden for fartsholder- og Smart Tow-funksjonene.

Aktiv trim

Oppsett av Active Trim dekkes i oppsettveiviseren, men du kan når som helst gjøre endringer. Følg meldingene og anvisningene på skjermen for å endre og fullføre Active Trim-oppsettet.

Preferanser

Alternativet **Preferences** (preferanser) i menyen **Settings** (innstillinger) dekker de visuelle og hørbare aspektene ved VesselView-enheten.

	Preferences
Key beeps	Off
Backlight	>
Popups	>
Units	>
Interface	>
	64996

Tastelyd

Hver gang det trykkes på en knapp på enheten vil det lyde et pip for å la brukeren vite at knappetrykket har blitt godkjent. Du kan velge å slå av tastelyden eller stille den lavt, normalt eller høyt.

Bakgrunnsbelysning

Skjermens lysstyrke kan endres i ti prosents trinnøkninger fra 10 til 100 prosent. Denne prosenten vil gjelde for alle andre SmartCraft-skjermer og forbindelsesmålere på fartøyet.

For å gjøre bakbelysningen på VesselView-enheten mørkere eller lysere enn de andre instrumentene, kan du endre dette lokalt, slik at det blir mer komfortabelt å betjene VesselView-skjermen under varierende lysforhold.

Popup-vinduer

Du kan slå varselmeldinger for trimstatus på eller av ved å enten krysse av eller fjerne krysset i boksen for varselmeldinger. Du kan stille inn hvor lenge varselmeldinger skal vises på skjermen; to, fem eller ti sekunder.

Enheter

Det er mulig å definere individuelle dataelementer slik at de vises med forskjellige måleenheter. Den følgende tabellen viser måleenhetene som kan velges for hvert dataelement.

– /	
Data	Måleenheter
Avstand	nm, km, eller mi
Avstand liten	ft, m, eller yd
Hastighet	kn, kph, eller mph
Vindhastighet	kn, kph, mph, eller m/s
Dybde	m, ft, eller fa
Høyde over havet	m eller ft
Høyde over havet, datum	Geoid eller WGS-84
Kurs	°M eller °T
Temperatur	°C eller °F
Volum	l eller gal
Økonomi	Avstand/volum, volum/avstand, mpg, g/mi, km/l, eller l/100 km
Trykk	in. Hg, bar, psi, eller kPa
Barometertrykk	in. Hg, mb, eller hPa

Grensesnitt

Grensesnittinnstillingene kontrollerer hvordan VesselView-skjermen skal se ut.

Dersom du merker alternativet Home Screen (startskjerm) får du opp en liste over dataelementer. For å få et dataelement til å vises på startskjermen, krysser du av i boksen som hører til elementet. Du kan krysse av for maksimalt fire elementer.

Alternativet System Panel (systempanel) lar brukeren velge opptil fem elementer som skal vises på systempanelet, som befinner seg på venstre side av startskjermen. Naviger til Settings (innstillinger) > Preferences (preferanser) > Interface (grensesnitt) > System for å velge dataelementer som skal vises. Se **System**.

Alarmer

Alarminnstillingene lar brukeren se alle eksisterende og tidligere feil og alarmer, samt velge hvilke feil som skal dukke opp som varselmelding på skjermen.

Historikk

VesselView arkiverer alle feil i feilloggen. Hvis du velger å slette alle feil, vil du slette hele feilloggen.

Innstillinger

Alternativet Settings (innstillinger) dekker feil med tanke på vanndybde og gjenværende drivstoff. Feil som kan defineres av brukeren inkluderer:

- Grunt vann
- Dypt vann
- Hastighet via vannrasjonalitetsfeil
- Gjenværende drivstoff lavt
- Gjenværende drivstoff høyt

Vanndybde- og volumfeil kan endres hva angår dybden eller volumet som utløser feilene. Avkryssing av Enable (aktiver)boksen vil aktivere feilene som aktive feilvarsler. Fjern krysset i Enable-boksen for å unngå at VesselView genererer feilvarsler.

For ikke-kritiske feil som Shallow water (grunt vann) og Low fuel (lavt drivstoffnivå) vil seks korte pipetoner lyde, og et popup-vindu med en kort beskrivelse av feilen vil vises på skjermen .

Ved disse feiltypene vil fargen på Mercury-fanen ikke endres til rødt. I stedet vil overskriftlinjen øverst bli rød og vise det internasjonale advarselssymbolet.

Velg alternativet Alarms i innstillingsmenyen.

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

Trykk på enter-knappen. Velg alternativet Settings (innstillinger) i alarmskjermen.



Det er mange dataelementer i alarm/innstillingsskjermen som kan defineres av brukeren. For å velge et dataelement, bruker du **opp-pilen** og **ned-pilen** for å merke et element. Når ønsket element er merket, trykker du på **enter**-knappen.

Alarms / Settings	
Shallow water	
Deep water	
Speed through water rationality fault	
Fuel remaining low	
Fuel remaining high	
Fuel tanks	>
Fresh water tanks	>
	64922

Det er mange felt i innstillingsskjermen for dataelementene:

- Enable (aktivere) lar VesselView overvåke denne dataverdien
- Data Value (dataverdi) tillater en økning eller reduksjon av verdien som vil utløse en feil
- Save (lagre) lagrer alle endringer i feilovervåkingen og dataverdien



Sirene aktivert

Alternativet Siren Enabled (sirene aktivert) vil aktivere lydhornet i VesselView, slik at det lyder hver gang det dukker opp en feilmelding på skjermen. Hvis du fjerner krysset i denne boksen, vil du slå av lydhornet ved feilmeldinger.

Trådløs

Innstillingen Wireless (trådløs) lar brukeren koble VesselView-enheten til internett via en trådløs dongle, som settes inn i USB-porten på baksiden av displayet. Se **Avsnitt 4 – Oppdatering via en wi-fi-forbindelse**.

Tilpasningsfil

Vessel Personality (fartøytilpasning) er satt sammen av alle valgene og preferansene som er stilt inn i VesselView-enheten. Denne tilpasningen kan lagres lokalt eller lastes ned på en ekstern enhet til bruk på et annet fartøy med de samme generelle fartøyegenskapene.

Du importerer en fartøytilpasning ved å sette inn en USB-enhet på baksiden av enheten og velge tilpasningsfilen.

Du eksporterer en tilpasningsfil ved å velge eksportering og deretter stedet filen skal lagres på, enten lokalt eller på en USB-enhet som er koblet til VesselView-enheten.

Merknader:

Del 4 - Framgangsmåte for programvareoppdatering

Innhold

Kontrollere gjeldende programvareversjon	52	Oppdatere via en wi-fi-forbindelse	52
Laste ned gjeldende programvare	52	Oppdatere via USB-porten	57

Kontrollere gjeldende programvareversjon

Den nyeste programvaren til VesselView er tilgjengelig for nedlasting på Mercurys nettsted: https:// www.mercurymarine.com. Slå på VesselView for å se hvilken programvareversjon den kjører. Dersom VesselView allerede er slått på, navigerer du til menyen System Controls (systemkontroll). Velg Settings (innstillinger) > System > About (om) for å se VesselViews gjeldende programvareversjon.



Gjeldende programvareversjon og programrevisjon

Laste ned gjeldende programvare

Alle programvareoppdateringene for VesselView finnes på Mercury Marines nettsted: https://www.mercurymarine.com. Last ned filen på en USB-enhet som har minst 1 GB ledig minne. Forsikre deg om at filen lagres på USB-enhetens rotnivå. Roten til drivstasjonen er på øverste nivå der filenl ikke legges i en mappe.



VIKTIG: Trådløse programvareoppdateringer for VesselView gjennomføres med wi-fi-dongle i USB-porten. Dongle-enheten må settes riktig inn i USB-porten for å kunne gjøre bruk av trådløsfunksjonen.

Del 4 - Framgangsmåte for programvareoppdatering

For å se versjons- og programnumrene til den gjeldende VesselView-programvaren, navigerer du til menyen Settings (innstillinger) og merker og velger alternativet System. Merk og velg alternativet About (om) for å se informasjonen.

		Settings	
System		>	
Vessel		System / Abou	ıt
Engine Prefere Alarns Wireless	VesselView 402 Version - 1.0 Platform - 28.0-704-gde0c359e4 Application - 57.7.150	Hardwa 256MiB 128MiB PC Load 6.0.90950	are 182 der 17.0
Persona	0 Barcode	Copyright 2017 Nav Copyright 2017 Copyright 2017 Mercury Mar	rico NSI rine
		Support.	
		6	526

Naviger til menyen Settings (innstillinger) for å oppdatere VesselView-programvaren.

		Menu
147	ITOII	/
\mathcal{C}°	Performance	>
4	Depth	>
Ø	Genset	>
\otimes	Maintenance	>
	File Browser	>
\$	Settings	>
		65250

Merk og velg alternativet Wireless (trådløs).

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

Del 4 - Framgangsmåte for programvareoppdatering

Flertallet av brukere kan bruke alternativet Client (klient) for å koble til en trådløs internettkilde.



Velg alternativet Connect to a wireless hotspot (koble til et trådløst aksesspunkt).

	Wireless
Mode	Client
Connect to a wireless hotspot	>
Saved hotspots	>
	6525

Det vises en skjerm med alle tilgjengelige trådløse aksesspunkter. Bruk **opp-pilen** eller **ned-pilen** for å merke, og velg ønsket aksesspunkt ved å trykke på **enter**-knappen.

Wireless / Connect to a wireless hotspot	
Rescan	
BRN-Enterprise Authentication: OPEN Encryption: CCMP	11. 🖬
ISETe st2 Authentication: OPEN Encryption: CCMP	h, a '
BRN-Guest Authentication: OPEN Encryption:	.
	65256

Hvis det ikke oppdages noen aksesspunkter, velger du alternativet Rescan (skann på nytt) for å starte et nytt søk etter tilgjengelige aksesspunkter i området.



90-8M0143437 nor DESEMBER 2017

Etter at du har valgt et aksesspunkt, må du stille Authentication Mode (verifiseringsmodus) til OPEN (åpen), og fullføre forbindelsen ved å taste inn nettverksnøkkelen eller passordet dersom trådløsforbindelsen er sikret.

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

Merk og kryss av for alternativet Connect automatically (koble til automatisk).

unnect to a wireless hotspot a	/ BRN-Guest
Authentication Mode	OPEN
Encryption Type	
Network Key	
Remember Key	
Connect automatically	
Connect	
	65259

Merk og velg alternativet Connect (koble til) ved å trykk på enter-knappen.



Kobler til-informasjonen vises øverst på skjermen. Det kan ta opptil et minutt å etablere forbindelse.



Del 4 - Framgangsmåte for programvareoppdatering

Når den trådløse forbindelsen er blitt etablert, kan du se koblet til-informasjonen øverst på skjermen.



Alternativet Check for updates (se etter oppdateringer) finner du i System settings (systeminnstillinger). Bruk **ned-pilen** for å merke Check for updates (se etter oppdateringer), og trykk på **enter**-knappen for å søke på internett etter aktuelle programvarefiler.

VIKTIG: Forviss deg om at wi-fi-dongle-enheten er satt inn i VesselView-enheten og at det er et aksesspunkt tilgjengelig.

	System
Helm	
Wizard	
Restore	212
Network	>
Simulate	
Time	
Check for updates	
	6526

Dersom det finnes en nyere versjon av programvaren, vil VesselView gi brukeren valget mellom å laste ned filen eller igorere oppdateringen.



Etter at alternativet Download (last ned) er valgt, vil det vises en nedlastingsskjerm som informerer brukeren om at filen er i ferd med å overføres til VesselView.



Når nedlastingen av oppdateringen er fullført, vil brukeren bli informert om at filen er klar til å installeres. Brukeren kan merke og velge alternativet Restart now (start på nytt nå) for å installere oppdateringen med det samme, eller merke og velge alternativet Cancel (avbryt) og installere oppdateringen på et senere tidspunkt ved å gå til menyen File Browser (filnavigasjon) og finne filen der.

Softw	are Update
Update 57.7.1 You can restar the update, o update manu B	64 is ready to install. t device now to apply or you can apply the ually later using File rowser.
R	estart Now
	Cancel

Oppdatere via USB-porten

- 1. Last ned den nyeste programvarelanseringen fra Mercurys nettsted. Kopier filen til en USB-enhet som har nok ledig minne.
- 2. Vri om tenningsnøkkelen og bekreft at VesselView er slått på. Vent til VesselView er ferdig med oppstarten.
- 3. Sett USB-enheten helt inn i VesselView-kortinngangen.
- 4. Trykk på meny-knappen på VesselView-enheten for å åpne startskjermen.
- 5. Trykk på opp-pilen eller ned-pilen for å navigere til alternativet File Browser (filnavigasjon).



Del 4 - Framgangsmåte for programvareoppdatering

6. Velg USB Storage (USB-minne) fra de viste alternativene.



7. Velg oppdateringsfilen som ble lastet ned på USB-enheten. Når ønsket fil er merket, trykker du på **enter**-knappen. *MERK: Det følgende bildet er kun ment for å illustrere. Det faktiske navnet på oppdateringsfilen vil variere.*



- 8. Det vil dukke opp en varselmelding som må betjenes og en veiledningsskjerm. Ikke slå av enheten under oppdateringen. Vent til framdriftslinjen viser at oppdateringen er ferdig.
- 9. Det vil vises en varselmelding om å fjerne USB-enheten når oppdateringen er klar til å fullføres.

