

VesselView 4

# Avsnitt 1 - Komma igång

VesselView 4-översikt	2
Knappar	2
Bakpanel	2
VesselView 4:s bildskärmslägen och beskrivningar	3
Hur du uppdaterar VesselView 4:s programvara	3
Hämta den senaste programvaran	4

4
5
5
5
6
6
-

# Avsnitt 2 - Inledningsskärmarna och inställningsguiden

Välkomstskärm	8
Inställningsguide	8
Importera konfiguration	10
Motorinställning	10
Visningsinställning	11
Inställning av enhet	12
Inställning av enheter	12
Tankkonfiguration	12
Hastighetsinställning	15
Slutföra inställningsguiden	15

16
16
16
16
17
17
18
19

# Avsnitt 3 - Skärmöversikt och funktion

Systemstatusfältets funktionalitet	22
Förstora datafält	22
Autocykling	23
Rullningslistens funktioner	23
Aktivering av rullningslist och navigering	24
Område för användarvalda data	24
Slutligt val av användarvalda data	24
Rullningslistikoner	24
Dataförstoring	24
Temperaturer	24
Tryck	25
Spänning	25
Bränsle	25
Tankar	25
Avancerad information	25
Prestanda	25
Trim och roder	25
Färdlogg	26
Navigation	26
Generator	26
ECO (Ekonomiläge)	26
Autopilot	26
Farthållare	26
Trollning	26
Smart Tow	27
Inställningar	27
Ekonomiläge	27
ECO Mode (ECO-läge)	27
ECO min. och max. värden	28
ECO-varvtal och trimmål	28
Målfärger	28
ECO-navigering	29
ECO Refresh (återställ)	29

Minimize (minimera)	30
Avsluta ECO	.30
Ändra ECO-mål	30
Ändra målvärden	31
Läge Smart Tow (Smart bogsering)	. 31
Smart Tow	31
Egenskaper	31
Aktivera Smart Tow	32
Smart Tow-mål	32
Smart Tow-översiktspanel	33
Det användarvalda dataområdet i Smart Tow	33
Navigation	34
Save (spara)	.35
Create Custom Launch (skapa anpassad	
sjösättning)	35
Inaktivera Smart Tow	36
Cruise Control-läge (Farthållare)	36
Farthållare	36
Dataområdet i Cruise Control	36
Konstantdatafältsändring	36
Farthållning - Område för användarvalda data	36
Farthållarnavigering	36
Troll Control-läge (Trollingläge)	39
Trollingreglage	39
Dataområdet i Troll Control	39
Konstantdatafältsändring	39
Troll - Område för användarvalda data	39
Trollingnavigering	39
Autopilot-skärmar	.41
Översikt av autopilot-skärmar	41
Autopilot-skärmnavigering	41
Minimera autopilot	41

# Avsnitt 4 - Konfiguration och kalibreringar

Navigering i inställningsmenyn	44
Menynavigation	44
System	44
Språk	44
About (Om)	45
Helm 1. Device 1 (Styrpulpet 1. Enhet 1)	45
Inställningsguide	45
Restore Defaults (Återställ standardvärden)	
Nätverk	46
Simulate (Simulera)	46
Time (Tid)	46
Båt	47
Flikar	48
Tankar	48
Tankkalibrering	48
Hastighet	48
Styrning	48
Sea Temp (Sjövattentemperatur)	49
Djupförskjutning	49
Motorer	49
Visade motorer	51
Engine Model (Motormodell)	51
<b>.</b> . ,	

Limits (Begränsningar)	51
Supported Data (Data som stöds)	51
ECO Mode (ECO-läge)	51
Farthållar-/SmartTow-typ	51
Trim	51
EasyLink	52
Motor och växellåda	
Varvtalssynkronisering	
Tankar	
Förinställningar	54
Summer	55
Bakgrundsbelysning	55
Rullningslist	
Datarutor	55
Popup-fönster	56
Intervall för automatisk genombläddring	56
Måttenheter	
Larm	56
Personalitetsfil	57
Export (Exportera)	58
Import (Importera)	58
Återställ	58

# Avsnitt 5 - Varningslarm

Varningar – fel och larm	60	Kritiskt bränslelarm	60
Varningar - fel och larm	. 60	Djuplarm	. 60

1

# Avsnitt 1 - Komma igång

# Innehållsförteckning

VesselView 4-översikt	Uppgradera Vesselview Installation av lufttemperaturgivare Underhåll	4 5 5
VesselView 4:s bildskärmslägen och beskrivningar	Skärmrengöring Rengöring av medieport	56
Hämta den senaste programvaran	Fastnade knappar	

# VesselView 4-översikt

VIKTIGT! VesselView är en flerfunktionsskärm (MFD eller multi-function display) som är kompatibel med produkter tillverkade av Mercury Marine Outboards, Mercury MerCruiser och Mercury Diesel. En del av funktionerna som förklaras i denna handbok har inaktiverats beroende på till vilket motorpaket enheten är ansluten.

VesselView 4 är ett omfattande båtinformationscenter som kan visa information för upp till fyra bensinmotorer eller dieselmotorer. Det övervakar kontinuerligt och rapporterar driftsdata, såväl som detaljerad information t. ex. vattentemperatur och djup, trimstatus, båthastighet och styrningsvinkel, samt status för bränsle-, olje-, vatten- och avfallstank.

VesselView kan helt integreras med båtens satellitbaserade positionsbestämning (GPS) eller andra NMEA-kompatibla enheter för att ge aktuell kurs, hastighet och information om bränsleförbrukning till destinationen.

VesselView and en utökad skärm för autopilot- och styrspaksfunktioner. Alla dessa navigeringsfunktioner styrs genom Mercury Marines tryckplatta för CAN-nätverket (autopilot control area eller autopilotstyrområdet). VesselView visar om en kontrollfunktion är aktiv eller i vänteläge; popupvarningar visas när båten kommer till en ruttpunkt, med uppmaningar avseende girningsgensvar. Ytterligare skärmtext kan användas för att justera motorerna och dreven för att uppnå maximal effektivitet.

VesselView är försedd med en mikro-SD-kortport som låter en auktoriserad tillverkare eller återförsäljare importera båtens personalitetskonfiguration. Den kan även användas av ägaren för att uppgradera till den senaste

programvarukonfigurationen. När fler än en VesselView används, antingen med en tillämpning med tre eller fyra motorer eller ett andra roder, kan samma mikro-SD-kort användas för att ladda ner dessa konfigurationer.

## Knappar



#### VesselView 4

- a Knappen PAGES (sidor)
- b VÄNSTER pilknapp
- **c** HÖGER pilknapp
- d ENTER-knapp

- Tryck på knappen PAGES för att öppna rullningslistmenyn. Tryck på knappen PAGES igen för att stänga rullningslistmenyn.
- Använd HÖGER och VÄNSTER pilknapp för att navigera (markera) fältena på skärmen.
- Tryck på ENTER när önskad ikon är markerad för att gå till detta datafält eller denna funktion.

#### Bakpanel



Post	Funktion	Beskrivning
а	NMEA 2000	Ansluts till NMEA 2000-nätverket
b	SmartCraft	Effektinmatning och anslutningar till SmartCraft-nätverket, länkar SC 100-mätare

# VesselView 4:s bildskärmslägen och beskrivningar

VesselView har flera rutor i vilka visas specifik motorinformation och aktiva lägen.



- 1. Volt eller djup (Volts/Depth): Detta datafält är användardefinierbart. En lista över tillgängligt skärminnehåll kan modifieras i menyn Settings (inställningar).
  - Volts (spänning) visas i fältet endast när en djupgivare har installerats.
  - Depth (djup) visas i stället för spänning om djupgivaren inte är installerad eller har avinstallerats.
- 2. Bränsle (Fuel): Detta datafält är användardefinierbart. En lista över tillgängligt skärminnehåll kan modifieras i menyn Settings (inställningar).
  - Endast den totala bränslenivån visas. Enskilda bränsledata visas på skärmen under bränslehantering (fuel management).
- 3. Styrvinkel: Om denna funktion är installerad, kan användaren välja max. gränser på 45 eller 60°, och invertera vinkeln. Styrvinkeln är tillgänglig om givaren har installerats och övervakas av styrmodulen. När en utombordsmotor är det installerade kraftpaketet, är standardinställningen att denna funktion är av, men den kan slås på manuellt i inställningsmenyn.
- 4. RPM (varvtal): Visar en rörlig stapel som representerar motorns varvtal. En tillämpning med två motorer visar två separate rörliga staplar.
- Speed (hastighet): Visar båtens hastighet. Om en hastighetskälla inte är tillgänglig, visas streck på skärmen. På skärmen visas hastighetsvärdet, hastighetskällan (paddelhjul, pilot eller GPS), och måttenheterna (MPH är standardvärdet). Ett hastighetsvärde som överstiger två siffror visas in mindre teckensnitt.
- 6. Drevets läge: DTS-produkter visar alla växellägen för varje motor. Positionerna definieras som F (framåt), N (neutral) och R (back). På icke-DTS-produkter visas N (neutral) och G (växel ilagd).
- 7. Trim: Detta datafält är användardefinierbart. Visar trim för upp till två motorer. Trimpopup finns i kontextdataområdet. Trimpopup kan slås av i inställningsmenyn.
- 8. Roder: Detta datafält är användardefinierbart. En lista över tillgängligt skärminnehåll kan modifieras i menyn Settings (inställningar).
  - Om den installerats så visas babordsfliken till vänster om trimdata och styrbordsfliken visas till höger om trimdata.
- Rullningslistikon: Visar en ikon som representerar de data som för tillfället visas i skärmens område för valda data. Tryck på knappen PAGES för att öppna rullningslisten. Användaren kan välja en annan ikon i rullningslisten och valda data visas sedan.
- 10. Systemstatusfält: Visar det aktuella aktiva läget och varningar.
- 11. Område för användarvalda data: Visar alla valda data, inklusive första skanningsprogressionen vid start, meddelanden om god skötsel, underhållsschema och varningar.

# Hur du uppdaterar VesselView 4:s programvara

Nedan förklaras hur du uppgraderar VesselView 4:s programvara Du behöver åtkomst till Internet och en kommunikationsport för att överföra filen till ett FAT- eller FAT 32-mikro-SD-kort.

## Hämta den senaste programvaran

 Den senaste programvaran för skärmen finns online och kan laddas ner från Mercurys webbplats på www.mercurymarine.com. För att se vilken programvaruversion du har av VesselView, ska du starta VesselView. Medan systemet startar kan du se längst ned till höger på skärmen vilken version av programmet du har. Om VesselView redan är på, välj Settings (Inställningar) > System > About (Om) för att visa aktuell version av VesselViewprogramvaran.





- 2. Välj VesselView 4-produkt och klicka på DOWNLOAD UPGRADE (hämta uppgradering).
- 3. Beroende på din dators säkerhetsinställningar, kan en säkerhetsvarning visas. Klicka på Allow (Tillåt) för att fortsätta.
- 4. Skapa en mapp på hårddisken och spara filen där.
- 5. Om du uppmanas att spara (SAVE) eller köra (RUN) ska du välja SAVE och spara filen på hårddisken. *OBS!* Filen är i allmänhet 20–40 MB stor.

# VIKTIGT! Vissa webbläsare kan ändra filtillägget. Verifiera att filnamnet och -tillägget inte ändrats. Korrekt filtillägg efter filnamnet är "upd". Ändra inte filnamn eller filtillägg.

 Efter det att filen sparats på hårddisken, ska du kopiera filen till ett tomt FAT- eller FAT 32-mikro-SD-korts rotkatalog och säkerställa att kortets minne är minst 512 MB. Diskens rotkatalog är den översta nivån och ska inte sättas i en mapp.

#### Uppgradera Vesselview

Viktigt att tänka på före och under uppgraderingen:

- Varje skärm måste uppgraderas särskilt. Det finns inte automatisk nätverksfunktion som uppgraderar flera VesselViewfunktioner samtidigt.
- Slå inte av skärmen och koppla inte från strömmen under uppgraderingsprocessen.
- Avlägsna inte mikro-SD-kortet under uppgraderingsprocessen.
- 1. Verifiera att tändningsnyckeln är av och att VesselView inte slagits på. **OBS!** En del installationer kan ha VesselView påslaget via en dedicerad krets, istället för genom tändningsnyckelkretsen.
  - VIKTIGT! VesselView måste slås av minst 30 sekunder innan programvaran uppgraderas.
- 2. Stick in mikro-SD-kortet i kortläsarporten hela vägen tills det klickar och blir på plats.
- 3. Slå på tändningsnyckeln och verifiera att VesselView är på.
- 4. Låt systemet starta. Uppdateringsprocessen är automatisk.

5. Slå inte av tändningsnyckeln och VesselView och avlägsna inte heller mikro-SD-kortet medan programvaran laddas upp. Denna process kan ta flera minuter att slutföra.



56561

6. När uppladdningen är klar ska du avlägsna mikro-SD-kortet och systemet startas automatiskt på nytt för att avsluta uppgraderingen.



 Verifiera att programvaruversionen som uppgraderats är rätt. Tryck på tangenten PAGES och använd HÖGERPILEN för att bläddra till Settings (Inställningar) menyn. Använd RETUR-tangenten och piltangenterna för att markera System och öppna About (Om). Den aktuella programvaruversionen visas.

### Installation av lufttemperaturgivare

OBS! Installationen av lufttemperaturgivare är ett alternativ.

- 1. Välj plats för lufttemperaturgivaren. Montera givaren där den exponeras för ytterluften och inte belyses direkt av solen.
- 2. Borra ett (19 mm (0.75 in.) fästhål.
- 3. Montera fästadaptern som bilden nedan visar.



- 4. Gänga in givaren i fästadaptern.
- 5. Anslut temperaturgivaren till kontakten på VesselViews kabelstam.

# Underhåll

VIKTIGT! Vi rekommenderar att det tillhandahållna solskyddet installeras som skydd när enheten inte används.

#### Skärmrengöring

Regelbunden rengöring av skärmen rekommenderas för att förhindra ansamling av salt och andra miljöföroreningar. När salt kristalliseras kan beläggningen på skärmen repas när man använder en torr eller fuktig duk. Se till att duken är fuktad med tillräckligt med sötvatten för att lösa upp och avlägsna saltavlagringar. Tryck inte för hårt när du rengör skärmen.

När vattenfläckar inte kan avlägsnas med duken ska du blanda en 50/50-blandning av varmt vatten och isopropylalkohol för att rengöra skärmen. Använd inte lösningsmedel med aceton, mineralterpentin eller ammoniakbaserade rengöringsprodukter. Användning av starka lösnings- och tvättmedel kan skada skärmar med avbländningsbeläggning, plasten och gummitangenterna.

Vi rekommenderar att du sätter på solskyddet när enheten inte används för att förhindra UV-skada på plastinfattningen och gummitangenterna.

# Rengöring av medieport

Medieportluckan bör rengöras regelbundet för att förhindra ansamling av kristalliserat salt och andra föroreningar. En röd gummikompositplugg inne i mikro-SD-kortporten bidrar till att förhindra inträngning av vatten i kortporten.

VIKTIGT! Installera alltid pluggen efter rengöring eller efter uppdatering av programvaran.

OBS! Installera pluggen med skåran vänd uppåt. Den motsatta sidan är avfasad så att luckan inte kolliderar med pluggen.



## Fastnade knappar

Verifiera att inga knappar fastnat i nedläge. Om en knapp fastnat ska du vicka på den tills den lossnar.

# Avsnitt 2 - Inledningsskärmarna och inställningsguiden

# Innehållsförteckning

Välkomstskärm	8	Inställning av datakälla	15
Inställningsguide	8	Startskärmar	16
Importera konfiguration	10	Start	16
Motorinställning	10	Motor av, tändning på	
Visningsinställning	11	Motorn på tomgång	16
Inställning av enhet	12	Motorfel	17
Inställning av enheter	12	Felnavigering	17
Tankkonfiguration	12	Schemalagt motorunderhåll	18
Hastighetsinställning	15	Systemskanning - skanningsrapport	18
Slutföra inställningsguiden	15	Kommunikationsfel	19

# Välkomstskärm

När tändningsnyckeln vridits om till läge på visas Mercurys startskärm. System har stöd för visning av upp till 9 999 timmar. Längst ner till höger på skärmen visas programvaruversionen. På motorpaket med utsläppskontroll visas en motorikon längst ner till vänster på skärmen.



#### Mercurys välkomstskärm

# Inställningsguide

VIKTIGT! Rusa inte VesselView genom att trycka på knappar medan systemet startas för att hämta båt- och motordata. När VesselView först startas eller efter en fabriksåterställning, så tar det några sekunder för systemet att gå igenom startprocessen.

Installationsguiden för VesselView leder dig genom de första konfigurationsstegen för VesselView. En inställningsguide kan användas när som helst via SETTINGS-ikonen (Inställningar) i rullningsmenyn. Tryck knappen PAGES, HÖGERPIL och RETUR för att navigera till **Settings-menyerna** (Inställningar).



#### Avsnitt 2 - Inledningsskärmarna och inställningsguiden

 Välj det språk du önskar att VesselView använder. Använd pilknapparna VÄNSTER och HÖGER för att bläddra genom språkalternativen. Tryck på RETUR-knappen för att acceptera valet. VesselView ber dig bekräfta språkändringen och startar om. Omstartsskärmen visas. När displayen går tillbaka visas all text på det valda språket.



2. En välkomstskärm visas. Tryck på HÖGERPILEN för att markera fältet Next (Nästa).



 VesselViews huvudskärm visas på det valda språket. SETTINGS-ikonen (Inställningar) markeras. Tryck på RETUR. System markeras i Settings-menyerna (Inställningar). Tryck på RETUR för att öppna snabbmenyn. Tryck på HÖGER pilknapp och rulla ner till Setup Wizard(Inställningsguiden).



56792

### Importera konfiguration

För att importera en existerande båtkonfiguration ska du sticka in ett mikro-SD-kort med konfigurationsfilen och välja denna fil i rullgardinsmenyn. Om du inte har en importfil ska du använda HÖGER piltangent för att markera **Next (Nästa)** och trycka på RETUR.



## Motorinställning

1. I menyn **Engine Setup (Motorkonfiguration)** ska du trycka på HÖGER och VÄNSTER piltangenter för att markera rullgardinsfälten. Gör dina val utgående från motortyp och -modell.



60111

Motortypsval

	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 300
	Six-Cylinder 275
	Six-Cylinder 225
	Six-Cylinder 200
	Previous Next

60112

Val av motormodell

2. Rulla ned för att fullgöra valen på skärmen **Engine Setup** (Motorkonfiguration). När alla val har gjorts, ska du markera **Next (Nästa)** och trycka på RETUR.

Engine Type
Verado 🗸
Engine Model
Pro Four Stroke 300
Does vessel have a joystick?
No
No
Yes

60113

	ENGINE SETUP
	Engine Type
	Verado 🔻
	Engine Model
	Pro Four Stroke 300 🔹
	Does vessel have a joystick?
	Yes
$\triangleleft$	Number of Engines
	1
	3
	C Brevious Next >
	(Previous) Next

60114

Val av antal motorer

## Visningsinställning

Beroende på antalet motorer som visas på skärmen **Engine Setup** (Motorkonfiguration) ska du välja de motorer som ska visas av denna VesselView-enhet. Upp till två motorer kan väljas.

	DISPLAY SETUP	
	Select which engines to show on this display.	
$\left( \right)$	O STBD	
Ì		
	Previous     Next	
		6011

## Inställning av enhet

I menyn **Device Setup** (Enhetskonfiguration) ska du trycka på HÖGER och VÄNSTER piltangenter för att markera rullgardinsmenyerna. Om du använder flera VesselView-enheter ska du se till att du tilldelar varje enhet ett unikt nummer för att undvika dataproblem. Styrpulpetnumret bör matcha den enskilda VesselView-enhetens plats. Markera **Next (Nästa)** och tryck på RETUR för att fortsätta.



- a VesselViews enhetsnummer
- b Rodrets lägesnummer

## Inställning av enheter

Välj måttenheter för VesselView-data som visas på skärmen, d.v.s. hastighet, distans och volym. Enskilda måttenheter kan ändras senare. Efter det du valt måttenheter, ska du markera **Next (Nästa)** och trycka på RETUR.

UNITS SETUP
What units of measure do you want to use? Selects the general type of units of measure. You can later change any particular unit of measure.
U.S. Standard 🚽
Metric U.S. Standard
Previous     Next>

60119

## Tankkonfiguration

I menyn **Tank Setup** (Tankkonfiguration) kan du ställa in tanktyp, volym och tanknamn för upp till åtta tankar. %-kolumnen visar aktuell volym i tanken. Välj knappen **Refresh** (Uppdatera) för att avfråga tanksensorerna och uppdatera värdena.

Den oövervakade tanken är en tank som inte har någon sensor kopplad till sig.

TANK SET	UP				
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	Ų
Unmoni		Fuel			
Previous     Next     Refresh					

60120

Använd piltangenterna för att växla mellan tanktypsalternativen.

PORT 1 TANK CONFIGURATION	
Tank type	
Fuel	-
None	
Oil Water Gray Black Live well	
OK Cancel	

60121

Ange tankkapacitet med hjälp av piltangenterna för att ändra siffrorna. Tryck på RETUR för att gå vidare till nästa siffra. När du ändrat alla siffror trycker du på RETUR för att fortsätta.

60122

Välj Name (Namn) och använd piltangenterna för att bläddra i teckenuppsättningen.

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

Välj OK med hjälp av piltangenterna och tryck på RETUR. Då kommer föraren tillbaka till skärmen med tankval och kan slutföra konfigurationen av en tank till.

Tank type			
Fuel			•
Tank capacit	y (gallons)		
0200.00			
Name			
PORT FUE	:L )		

60124

Upprepa processen för att tilldela tanktyp, volym och tanknamn för de återstående tankarna i båten. När du är klar väljer du knappen **Next (Nästa)** för att fortsätta med inställningsguiden.

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

## Hastighetsinställning

I menyn Speed Setup (Hastighetskonfiguration) finns det tre alternativ för att bestämma hur VesselView hämtar hastighetsinformationen. Om båten är utrustad med GPS tillåter rullgardinsmenyn val av tillgängliga enheter. Om båten har en pitotgivare väljs detta alternativ. Om båten har ett paddelhjul, så visas ett valalternativ. Efter att du valt hastighetskällan markerar du Next (Nästa) och trycker på RETUR för att fortsätta.



- a PCM0 = styrbord yttre
- **b** PCM1 = babord yttre
- c PCM2 = styrbord inre eller mitten
- d PCM3 = babord inre

### Slutföra inställningsguiden

Markera Finish (Slutför) med hjälp av HÖGER pilknapp och tryck på RETUR för att slutföra inställningsguiden på VesselView. En omstartsskärm visas. Slå inte av enheten förrän omstartsskärmen ersätts med båtens aktivitetsskärm.



### Inställning av datakälla

Starta alla produkter och vrid om tändningsnyckeln på alla motorer för att kontrollera att alla datagenererande källor identifieras.

VesselView uppmanar dig att ställa in detekterbara datakällor. Välj OK för att fortsätta.

Välj Start för att starta processen.

OBS! Om Cancel (Avbryt) valts oavsiktligt kan datakällskonfigurationen ändå slutföras om man navigerar till Settings (Inställningar) > System> Network (Nätverk > Auto select (Välj automatiskt). Autovalfunktionen söker av båtnätverket och identifierar alla kompatibla enheter ombord.

Välj Close (Avsluta) när autovalfunktionen är klar.

# Startskärmar

### Start

Vid starten efter välkomstskärmsekvensen så laddas huvudskärmen och alla data och all grafik blir aktiv. Två tillstånd är tillgängliga: motor av eller motorn igång. Följande diagram och information förklarar sekvensen när konstanta och användarvalda dataområden ändras.

Motorns tillstånd	Område för användarvalda data
Motor av, tändning på	Meddelande om god skötsel
Motorn dras runt	Systemskanning pågår, animerad propeller visas
Motorn på tomgång	Propellern blir grön
Motorn körs kan växeln ilagd	Nivå 1 smarta kontextdata

#### Motor av, tändning på

Mercury-skärm med meddelande om god skötsel visas i det användarvalda dataområdet när tändningen är på och motorerna inte är igång. Alla funktioner är tillgängliga och inga motordata visas.

- Alla meddelanden väljs slumpmässigt. Exempel omfattar: Har du flytutrustning. Mercury påminner dig om att köra båten på ett säkert sätt.
  - Artiklarna på listan angående god skötsel kan ändras beroende på motortyp eller personalitetskonfiguration.

#### Motorn på tomgång

När motorn körs så visas i skärmens användarvalda datafält en grön propeller när systemskanningsrapporten är klar.

I skärmens användarvalda datafält visas en animerad propeller och en förloppsindikator för att ange att en skanning pågår.

Systemskanning



Om i något skede motorn läggs i växel, så upphör systemskanningen och propellern blir grön och Nivå 1 smarta data visas.

När skanningen är klar, kan olika popup-meddelanden visas: motorfel, underhållspåminnelser, kommunikationsfel, system-OK-skanningsrapport.



#### Skanning fullgjord

## Motorfel

Om ett motorfel detekteras under en systemskanning, visas beskrivande text i användardataområdet på en felskärm med färgtext i fetstil. Felskärmens färg beror på det slags fel som registrerats. Systemstatusfältet ändras beroende på det fel som visas.



## Felnavigering

Om fel uppstår så identifieras de med siffror längsmed felfältets sidfot.

- 1. Alternativflikens standardvärde är det första numret.
- 2. Tryck på VÄNSTER eller HÖGER pilknapp för att granska varje fel.



- 3. Det valda felet har ett fält med vit bakgrund och ett svart nummer.
- 4. Det valda felet alternerar mellan felnumret och en positiv (+) symbol som anger att mer data kan visas.



- 5. När en positiv (+) symbol är tillgänglig ska du trycka på ENTER för att visa ytterligare data förknippade med detta fel.
- 6. När dessa ytterligare data kräver fler sidor, så visas i felsidfoten en eller flera cirklar. Den valda sidocirkeln blir vit. I detta område visas en lång textbeskrivning av felet.

#### Avsnitt 2 - Inledningsskärmarna och inställningsguiden

7. För att lämna felfoten ska du använda VÄNSTER eller HÖGER knapp för att markera X:et i felfoten. Tryck på ENTER för att lämna felfoten och gå tillbaka till systemfältet.

## Schemalagt motorunderhåll

Om en underhållspåminnelse detekteras under en systemskanning, visas beskrivande text i det användarvalda dataområdet på en skärm med färgtext i fetstil. Systemstatusfältet längst ner till vänster ändras beroende på det underhållsproblem som visas. Använd sunt förnuft för att skydda din investering och kontrollera motoroljan regelbundet, helst före varje användning.

1. När den schemalagda underhållstiden är fullständigt förbrukad, visas i det användarvalda dataområdet en allmän underhållspåminnelse om det schemalagda underhållet.



Öppna ikonen + för att expandera texten. Du kan återställa underhållet till 100 % eller lämna skärmen.
 OBS! Underhållspåminnelseikonen i skiftnyckelform visas i systemstatusfältet tills felet har åtgärdats i systemet.



Efter det att underhållspåminnelsen har återställts, visas inte skiftnyckelikonen längre i systemstatusfältet.



## Systemskanning - skanningsrapport

När en systemskanning är fullgjord och inga fel, underhållningspåminnelser och kommunikationsfel upptäckts, så visas i det användarvalda dataområdet SCAN COMPLETE (skanning fullgjord) med en rapport och ett meddelande om god skötsel. Skanningsrapporten visas tills motorns växel läggs i eller du kan använda VÄNSTER eller HÖGER piltangent för att markera X:et och trycka på ENTER.

 Meddelandena om god skötsel väljs slumpmässigt. Exempel omfattar: Har du flytutrustning. Mercury påminner dig om att köra båten på ett säkert sätt.

3.

Artiklarna på listan angående god skötsel kan ändras beroende på motortyp eller personalitetskonfiguration.



#### Skanning fullgjord

Meddelande om god skötsel

#### Kommunikationsfel

När ett kommunikationsfel upptäcks under systemskanningen, avbryts skanningen och alla datafält visas med streckade linjer. Systemstatusfältet blir grått med en X i en röd cirkel och texten Comm Error (kommunikationsfel).



Kommunikationsfel

# Anteckningar:

# Avsnitt 3 - Skärmöversikt och funktion

# Innehållsförteckning

Systemstatusfältets funktionalitet	22
Förstora datafält	22
Autocykling	23
Rullningslistens funktioner	23
Aktivering av rullningslist och navigering	24
Område för användarvalda data	24
Slutligt val av användarvalda data	24
Rullningslistikoner	24
Dataförstoring	24
Temperaturer	24
Tryck	25
Spänning	25
Bränsle	25
Tankar	25
Avancerad information	25
Prestanda	25
Trim och roder	25
Färdlogg	26
Navigation	26
Generator	26
ECO (Ekonomiläge)	26
Autopilot	26
Farthållare	26
Trollning	26
Smart Tow	27
Inställningar	27
Ekonomiläge	27
ECO Mode (ECO-läge)	27
ECO min. och max. värden	28
ECO-varvtal och trimmål	28
Målfärger	28
ECO-navigering	29
ECO Refresh (återställ)	29

Minimize (minimera)	30	
Avsluta ECO	30	
Ändra ECO-mål	30	
Ändra målvärden	31	
Läge Smart Tow (Smart bogsering)	31	2
Smart Tow	31	
Egenskaper	31	
Aktivera Smart Tow	32	
Smart Tow-mål	32	
Smart Tow-översiktspanel	33	
Det användarvalda dataområdet i Smart Tow	33	
Navigation	34	
Save (spara)	35	
Create Custom Launch (skapa anpassad		
sjösättning)	35	
Inaktivera Smart Tow	36	
Cruise Control-läge (Farthållare)	36	
Farthållare	36	
Dataområdet i Cruise Control	36	
Konstantdatafältsändring	36	
Farthållning - Område för användarvalda data	36	
Farthållarnavigering	36	
Troll Control-läge (Trollingläge)	39	
Trollingreglage	39	
Dataområdet i Troll Control	39	
Konstantdatafältsändring	39	
Troll - Område för användarvalda data	39	
Trollingnavigering	39	
Autopilot-skärmar	41	
Oversikt av autopilot-skärmar	41	
Autopilot-skärmnavigering	41	
Minimera autopilot	41	

# Systemstatusfältets funktionalitet

Systemstatusfältet används för att kommunicera specifik motorinformation och aktiva lägen. Det kan alltid ses längst ner till vänster på huvudskärmen, förutom när en popup-varning på hela skärmen visas. Färgen, ikonen och texten ändras baserat på systemstatus, varningar, underhållsindikationer och aktiva lägen. Båtens köregenskaper och typ av motorpaketsinstallation har en direkt effekt på vilka ikoner som aktiveras i systemstatusfältet. Inte alla av de tillgängliga ikonerna listas i följande tabell.

Systemstatusexempel	
<b>۲۹</b> 51875	Motorikon när tändningen slås på. Ikonen kan endast ses när motorpaketet har utsläppskontroll.
COMM ERROR	Kommunikationsfel när tändningen slås på. Motrorpaketet kommunicerar inte genom CAN-nätverket.
SYSTEM OK 52100	Anger att very komponent som är ansluten till CAN är inom normala driftsparametrar.
WARNING 52101	Varningsikon att ett fel uppstått.
STBD 52102	Varning att styrbords motorns inbyggda diagnostik har detekterat ett fel. Alla andra motorplatser med identifierade fel kommer att vara liknande.
SYSTEM OK TRACK SYSTEM OK STANDBY 52104	Ruttpunktsspårning med autopiloten. Färgen orange anger att ruttpunktsspårningen är aktiv och datorstyrd. Om ruttpunktspårningen på autopiloten är i vänteläge (inte aktiv) så är fältet grått. Detta färgschema är det samma för alla autopilotfunktioner.

# Förstora datafält

Datafält kan förstoras genom att man markerar expansionsikonen (X-PAND) och trycker på enter.



Expansionsikonen

Efter det att ikonen aktiverats, fylls det användarvalda dataområdet med förstorade data från det aktivt visade datavalet. Upp till sex dataval kan förstoras, ett åt gången, och sidorna läggs upp i kronologisk ordningsföljd på det sätt som visas i följande illustration. Datafält 3 och 4 visar endast alternativet användarvalda data.

**OBS!** Standardinställningen för trim och roder förstoras inte förutom om de aktiverats med externa kontroller. Om de aktiveras används en popup-meddelandeprocess. Popup-meddelanden för trim och roder kan slås av i **Settings-menyn** (Inställningar).

- 1. Volts/Depth (Volt eller djup): Detta datafält definieras av användaren. En lista över allt tillgängligt skärminnehåll finns i **Settings-menyn** (Inställningar).
- 2. Styrvinkeln är tillgänglig om den installerade givaren är ansluten till SmartCraft-styrområdesnätverket. Styrvinkeln slås av automatiskt, men kan slås på manuellt i **Settings-menyn** (Inställningar).
- Speed (Hastighet): Visar båtens hastighet. Om en hastighetskälla inte är tillgänglig, visas streck på skärmen. På skärmen visas hastighetsvärdet, hastighetskällan – paddelhjul, pilot eller GPS och måttenheterna – MPH är standardvärdet. Ett hastighetsvärde som överstiger två siffror visas i ett mindre teckensnitt.
- 4. RPM (varvtal): Visar en rörlig stapel som representerar motorns varvtal. En tillämpning med två motorer visar två separate rörliga staplar.
- 5. Bränsle (Fuel): I detta datafält visas totalt bränsle ombord.
  - Endast den totala bränslenivån visas. Enskilda bränsledata visas i det valda dataområdet under Fuel Management (Bränslehantering).
- 6. Med hjälp av rullningslisten kan föraren öppna olika Mercury-tillämpningsskärmar i kontextdataområdet. Använd knappen PAGES och piltangenterna för att gå mellan ikonerna i den här delen av skärmen.
- Drevets läge: DTS-produkter visar alla växellägen för respektive motor. Positionerna definieras som F– framåt, N– neutral och R– bakåt. På icke-DTS-produkter visas N– neutral och G– ilagd växel.
- 8. Trim: Detta datafält definieras av användaren. Visar trim för upp till två motorer. Trimpopup finns i det valda dataområdet. Trimpopup kan slås av i **Settings-menyn** (Inställningar).
- 9. Vald dataikon: Visar en ikon som representerar de data som för tillfället visas i skärmens område för valda data. Den visar även den tidigare valda dataikonen om inga valda data visas för tillfället. Välj knappen PAGES för att öppna rullningslisten. Användaren kan välja en ikon i rullningslisten och valda data visas sedan.
- 10. Systemstatus: Visar det aktuella aktiva läget och varningar.
- 11. Valt dataområde: Visar alla valda data, inklusive det inledande skanningsförloppet vid start, meddelanden om god skötsel, underhållsscheman och varningar.
- 12. Ikonen för automatisk genombläddring visar alla dataskärmar som hör samman med ett menyval. Displayen bläddrar igenom dem i tur och ordning enligt användarvalt intervall.
- 13. Genom att trycka på X -ikonen stänger eller lämnar nu det aktuella datavalet.

Varje datafält har sin egen sidoindikator längst ner till vänster i kontextdataområdet. Använd piltangenterna för att navigera till de olika sidorna eller autocyklingsikonen eller stängningsikonen. Tryck på enter när autocyklings- eller avslutningskonen är markerad.



- a Sidoindikatorer
- **b** Autocyklingsikon
- c Avslutningsikon

# Autocykling

- När autocykling har valts men inte är aktiv, så visas ikonen på ett vitt fält.
- Tryck på Retur-knappen för att aktivera automask genombläddring. Ikonen visas på ett blått fält med vita pilar och förblir i detta färgschema tills den automatiska genombläddringen inaktiveras. Standardintervallet för automatisk genombläddring är fem sekunder per sida och kan ändras i **Settings-menyn** (Inställningar).
- När autocykling är aktiv så är piltangenterna inte tillgängliga. Markera en av sidorna och tryck på enter. Autocykling förblir aktiv men kan inte ses. För att gå tillbaka till autocykling ska du markera autocyklingsikonen och trycka på enter.
- För att slå av autocykling, ska du markera X:et och trycka på Enter. Skärmen lämnar nu det användarvalda dataområdet.

# **Rullningslistens funktioner**

Rullningslisten ger dig åtkomst till objekt som för närvarande inte visas på skärmens användarvalda dataområde. Objektet döljs tills det aktiveras och visas under den tidsrymd som användaren har valt i **Settings-menyn** (Inställningar). Om ingen aktivitet detekteras under mer än fem sekunder inaktiveras ikonen i det användarvalda dataområdet. När det användarvalda dataområdet är aktivt visas ikonnamn och data som förknippas med denna funktion.

# Aktivering av rullningslist och navigering

- 1. Tryck på knappen PAGES för att öppna rullningslistmenyn.
- 2. Använd VÄNSTER eller HÖGER pilknapp för att markera ikonen du vill se. En blå kontur markerar den rullningslistikon som ska väljas.

**OBS!** En pilikon visas till vänster och höger om rullningslisten. När endast en pilikon visas, måste du använda den angivna piltangenten för att ändra val. När båda pilarna kan ses, kan du använda endera piltangenten.



## Område för användarvalda data

Under navigeringsprocessen med rullningslisten, när ikonen är markerad och du inte tryckt på Retur ändras det användarvalda dataområdet och du kan se ikonen, ikonens namn och en beskrivning över vad funktionen gör. I det användarvalda dataområdet visas denna information i högst 30 sekunder. Hur lång tid som de markerade användarvalda data och motsvarande rullningslist visas på skärmen utan att du trycker på Retur-knappen kan ställas in under Preferences (Inställningar) > Scroller Bar (Rullningslist) > Auto hide delay (Fördröjning för automatisk döljning).

#### Slutligt val av användarvalda data

När ikonen har valts ska du trycka på Enter. Ikonen visas intill systemstatusfältet och det användarvalda dataområdet visar alla data avseende detta val.

# Rullningslistikoner

## Dataförstoring

X-pand (Förstoring) – visar förstorade data från valda dataskärmar. Valda data bläddras igenom på skärmen.



## Temperaturer

Temperatures (Temperaturer) – visar motor-, olje, vatten- och bränsletemperaturer. Visar miljödata och förgreningsrörets lufttemperatur. Den tillgängliga informationen beror på motorpaketet.



# Tryck

Pressure (Tryck) – visar motortryckvärden för vatten, olja, bränsle och turbo. Den tillgängliga informationen beror på motorpaketet.



# Spänning

Voltages (Spänning) – visar batterivärden för alla motorer.



# Bränsle

Fuel (Bränsle) – visar bränslesystemstatistik: aktuell ekonomi, genomsnittlig ekonomi, volymförbrukning per timme, total kapacitet, bränsleförbrukning.



# Tankar

Tanks (Tankar) - visar data för båtens alla tankar ombord, bränsle, vatten, avfall och tvåtaktsolja.



# Avancerad information

Advanced (Avancerat) – visar ytterligare motorinformation: grenrörstemperatur, gasspjällsprocent, motorbelastning och grenrörsturbotryck. Den tillgängliga informationen beror på motorpaketet.



# Prestanda

Performance (Prestanda) – visar avancerade prestandadata: topprestanda – varvtal eller hastighet och tum per propellerrotation.



# Trim och roder

Trim and tabs (Trim och roder) – visar trim- och roderlägen. En givare måste vara installerad för att det här alternativet ska visa information.



## Färdlogg

Trip Log (Färdlogg) – visar registrerade färddata: total distans, medelhastighet, genomsnittlig bränsleförbrukning. Data som registrerats i färdloggen kan raderas och nollställas.



# Navigation

Navigation – visar data relaterade till det installerade navigationssystemet: kompasskurs, longitud och latitud, tid till ruttpunkt (TTW), bäring till ruttpunkt (BTW), distans till ruttpunkt (DTW) och markkurs (COG).



## Generator

Generator – visar data som generatorn kan skicka via ett NMEA 2000- eller J1939-protokoll-CAN: aktuellt läge (kör/stopp) – spänning (AC/DC), hertz, timmar, oljetryck och vattentemperatur.



# ECO (Ekonomiläge)

ECO (Ekonomi) – visar information för att assistera föraren i att ställa in optimalt trimläge och motorhastighet för att uppnå bästa bränsleekonomi.

OBS! Se underavsnittet Ekonomiläge i det här avsnittet för ytterligare driftsinformation.



# Autopilot

Autopilot - visar autopilotdata

OBS! Se underavsnittet Autopilotläge i det här avsnittet för ytterligare driftsinformation.



# Farthållare

Cruise (Farthållare) – aktiverar farthållaren. Låter användaren reglera båtens varvtal och hastighet. Hastighetsreglering kräver en skovelhjulsgivare eller GPS.

OBS! Se underavsnittet Cruise Control-läge (Farthållare) i det här avsnittet för ytterligare driftsinformation.



## Trollning

Troll (Trolling) – aktiverar reglering av låg motorhastighet. Kan användas för att reglera motorns varvtal.

OBS! Se underavsnittet Troll Control-läge (Trollingläge) i det här avsnittet för ytterligare driftsinformation.



## Smart Tow

Smart Tow (Smart bogsering) – aktiverar Smart Tow-profiler för valet. Profiler kan modifieras, läggas till och sparas. **OBS!** Se underavsnittet Läge Smart Tow (Smart bogsering) i det här avsnittet för ytterligare driftsinformation.



## Inställningar

Settings (Inställningar) – den huvudsakliga plats där man kan slå data på och av, modifiera givarens datatolerans ±, välja värden som ska visas – metriska/engelska/nautiska och återställa till fabriksinställningarna.

OBS! Återställning till fabriksinställningarna raderar alla anpassade inställningar. Se avsnitt 4 för mer information.



# Ekonomiläge ECO Mode (ECO-läge)



ECO mode visar information för att assistera föraren i att ställa in optimalt trimläge och motorhastighet för att uppnå bästa bränsleekonomi. Motorns styrmodul (ECM) och framdrivningens styrmodul (PCM) beräknar bästa bränsleekonomi baserat på information från olika givare på motorpaketet och i båten.

- 1. Tryck på knappen PAGES för att aktivera rullningslisten.
- 2. Använd piltangenten för att markera ECO-ikonen och tryck på enter. I det användarvalda området visas ECOikonelementen med en kort beskrivning av hur du får bästa bränsleekonomi.



**OBS!** När ECO-läget är aktivt så är systemsidfotens datafält 4:s standardfunktion att visa trimvärden om ett annat värdet visas för tillfället. Trimvärdena visas längst ner i det högra hörnet av skärmen om andra datavärden visas för tillfället.



#### Aktiva trimvärden i ECO-läge

#### ECO min. och max. värden

När ECO mode är aktivt och motorerna är i framväxel å visas linjerna för varvtalsintervallets minimi- och maximivärden. Dessa linjer visar det aktiva optimerade intervallet som ska beräknas. Detta fönster kan justeras i **Settings-menyn** (Inställningar).



## ECO-varvtal och trimmål

När varvtalsvärden når min. värdesintervallet så visas varvtal och trimmål. En färgad linje visas längs varvtalssvepet med färgade mål för att informera användare var målvärdena finns och byter färg när de nått optimering.

#### Målfärger

	Triangelfärgregler				
Status	Färg	Fyllvärde	Åtgärd	Bild	
Mål inte uppnått	Gul	Kontur	Blinkande	52170	
Mål uppnått	Grön	Fast	Kontinuerlig	52171	

Nedan visas exempel på ECO-varvtalsmål i olika lägen.



Inte optimerad



Optimerad

I det användarvalda dataområdet visas trimmålen.



När alla mål har uppnåtts, ändras den användarvalda dataområdesskärmen från instruktioner till att visa OPTIMIZED (optimerad) med det aktuella bränslevärdet.



# **ECO-navigering**

Foten i det användarvalda dataområdet visar texten REFRESH (återställ), MINIMIZE (minimera) och X. Använd Pages, piltangent och enter för att navigera genom dessa funktioner.

- Minimera döljer ECO-instruktionerna och visar ECO MODE i systemstatusfältet. Minimera låter användare visa annan information is det användarvalda dataområdet.
- Refresh (återställ) återställer ECO-värdena och använder nya parametrar för att bestämma varvtals- och trimmålvärden.
- X stänger ECO mode, avlägsnar varvtals- och trimmålvärdena från det konstanta dataområdet.
- Detta område har en vit ram.



#### ECO Refresh (återställ)

Refresh låter dig beräkna på nytt de aktuella värden som ECO använder för varvtals- och trimmålvärden.

- 1. Använd piltangenterna för att markera återställningsfunktionen och tryck på enter.
- 2. Instruktioner visas i det användarvalda dataområdet. Använd piltangenten för att markera återställningsfunktionen och tryck på Enter.



3. När systemet har avslutat beräkningen av nya målvärden, ändras området med användarvalda data till att ange att värdena har återställts.

4. Markera X:et och tryck på enter för att gå tillbaka till ECO-instruktionernas huvudskärm.



5. I ECO:s användarvalda dataområde visas instruktioner och nya målvärden om hur du optimerar bränsleekonomin.

#### Minimize (minimera)

Minimize är en funktion som låter användaren fortsätta med ECO-funktionen medan ytterligare information visas i det användarvalda dataområdet.

- 1. När du väljer minimera tas ECO-anvisningarna bort och därefter visas ytterligare information in det användarvalda dataområdet. Du kan även välja begränsade objekt från rullningslisten.
  - Valen i rullningslisten begränsas till: Expand (Expandera), Fuel Management (Bränslehantering), Trip Log (Färdlogg), Voltage (Spänning), Navigation (Navigering), Pressure (Tryck), Temperature (Temperatur), Tanks (Tankar) och Generator.

**OBS!** Alternativen i rullningslisten varierar beroende på den information som kommer från mätaren och båtens inställningar.

- Alternativen i rullningslisten som är nedtonade när ECO-läget är aktivt är inte tillgängliga och kan inte väljas.
- 2. När funktionen minimera är aktiv, visas ECO i systemstatusfältet.
- 3. För att förstora ECO Mode ska du använda piltangenterna och markera ECO-ikonen och trycka på Enter.
- 4. När ECO uppnått sitt optimala läge, visas OPTIMIZED i det användarvalda dataområdet.

#### Avsluta ECO

Avsluta ECO-läget genom att välja X i det användarvalda dataområdets sidfot. VesselView stänger av ECO-funktionen.

# Ändra ECO-mål

Programmet för ECO övervakar motorgivarna och letar efter det bästa bränsleekonomivärdet medan båten är igång. När programmet identifierar en förbättring i bränsleekonomin registrerar VesselView vilka värdena för trim och motorvarvtal är vid den tidpunkten. Denna beräkning görs vare sig EKO-skärmen är synlig eller inte. När programmet har registrerat varvtals- och trimvärden leder det föraren med pilar till dit där den optimala körhastigheten och triminställningen var. I de flesta tillämpningar behöver ECO-skärmen inte kalibreras även om det finns inställningar för att anpassa mätaren efter din körstil. Standardinställningarna är inom acceptabla parametrar för de flesta båttillämpningar. Följande är standardinställningar och justeringsalternativet som kan aktiveras om man trycker på Retur-knappen när parametrar är markerade.



	Standard målinställningar för ECO	
Bränsleekonomistabilitet		0,7 sekunder

Standard målinställningar för ECO		
Varvtalsstabilitet	0,7 sekunder	
Varvtalsfönster - minimum	2000 r/min	
Varvtalsfönster - maximum	4000 r/min	
Närhet till varvtalsmål	10 %	
Närhet till trimmål	10 %	

VIKTIGT! En manuell trimkalibrering måste utföras innan ECO-skärmen kan användas om en båtpersonalitet inte laddades upp med ett mikro-SD-kort. Om du gör en standardkalibrering av trim fungerar inte EKO-skärmen på avsett sätt.

#### Ändra målvärden

- 1. Tryck på knappen PAGES för att öppna rullningslisten.
- 2. Använd piltangenten för att markera inställningsikonen. Tryck på enter.
- 3. Använd piltangenten för att markera Network (nätverk) och tryck på enter.
- 4. Använd piltangenten för att markera ECO Mode (läge) och tryck på enter.
- 5. Tryck på piltangenten för att markera målet du vill ändra RPM-fönstret minimum eller RPM-fönstret maximum, och tryck på enter.
- 6. Tryck på piltangenterna för att ändra enskilda nummer (X000). Tryck på Enter för att spara numret och gå till nästa nummer (0X00), använd piltangenterna för att ändra numret.
- 7. När det sista numret (000X) har ändrats ska du trycka på Retur.

**OBS!** Menyn **Settings (Inställningar)** stängs efter det du tryckt på Retur. För att ändra andra målvärden ska du trycka på knappen Pages, varefter inställningsikonen markeras. Följ samma process som beskrevs tidigare för att ändra andra målvärden.

# Läge Smart Tow (Smart bogsering)

# Smart Tow



Smart Tow (Smart bogsering) är ett smidigt program för att hantera mål för båtacceleration och hastighet vid bogsering av vattenskidåkare eller vattensportutrustning av alla slag. Smart Tow-funktionen eliminerar accelerationsproblem som för mycket hålskott, att det avsedda målet missas, inbromsningar och inkonsekventa hastighetsmål. Välj en profil, välj Enable (Aktivera) och placera gasreglaget i läge full gas så sköter Smart Tow resten.

Smart Tow baseras på motorns varvtal förutom när båten är utrustad med GPS och ansluten till nätverket CAN. När båten är utrustad med GPS kan du välja antingen hastighetsmål eller motorvarvtalsmål för Smart Tows regleringsalternativ. Du kan även skapa anpassade sjösättningsprofiler.



#### Egenskaper

På Smart Tow-skärmen justerar du inställningarna i det användarvalda dataområdet och sidfotsområdet. Tryck på eller svep genom alternativrutfälten. I sidfotsavsnittet kan du aktivera eller inaktivera Smart Tow (Smart bogsering), spara eller avsluta. Artiklarna i dataområdets fot kräver att alternativet väljs genom att du trycker på vridknappen för att markera och acceptera.

Smart Tow har fem fabriksinställda startprofiler eller så kan föraren skapa nya anpassade startprofiler. Anpassade profiler är praktiska när det finns personer ombord som är olika vana att använda vattensportsutrustning. Föraren kan ställa in snabbare starter för erfarna skidåkare och långsammare starter för barn eller vid bogsering av uppblåsbara farkoster.



#### Fabriksinställda profiler

Det finns fem alternativfält i en profil. Använd piltangenterna och Retur-knappen för att ändra profilval.

- Börvärdet är varvtalet eller hastigheten. Föraren kan justera varvtal eller hastighet i dataskärmsområdet.
- Ramp är den tid som det tar för båten att nå den inställda målet.
- Overshoot (Förbi målet) är den procentandel över inställd punkt som båten kommer att nå.
- · Överskridande längd är den tid som båten ska ligga över vald hastighet.

Efter det att justeringar har gjorts till önskade värden väljer du alternativet i dataområdets fot. Då kommer föraren till tangentbordsskärmen och kan namnge och spara i listan med profiler. Namnge profilen och välj Retur-knappen för att lägga till den nya profilen i listan.

Aktivera och inaktivera slår funktionen på och av. Varvtalssvepen visas som icke-aktiva vita svep när den är inaktiverad. Varvtalssvepen visas som aktiva vita orange svep när den är aktiverad. Föraren kan modifiera alla inställningar när Smart Tow är i avstängt läge – inaktiverat.

Välj SAVE (Spara). När man sparar modifierar Smart Tow-skärmen så att föraren kan välja mellan att snabbspara, spara som ny, skapa anpassad profil eller ta bort profilen.

Om operatören trycker på krysset (X) inaktiveras Smart Tow och det konstanta och användarvalda dataområdet återgår till standardskärmen.

#### Aktivera Smart Tow

Aktivera Smart Tow genom att välja en förinställd startprofil eller anpassad profil. När båten och personen som bogseras är redo sätter du gasspaken i fullt gasläge. Smart Tow påbörjar startprofilen. En prick rör sig längs profilens väg och anger startprofilens förlopp.

- 1. Aktivera på är grön när redo
- 2. Inaktivera av är röd när inte aktiv

Båten fortsätter vid inställt varvtal eller hastighetsmål tills inaktivera valts eller tills föraren flyttar gasreglaget till tomgångsläget.

#### Smart Tow-mål

Smart Tow modifierar konstanta data genom att inkluderar varvtal och översvängningsindikatorer i varvtalssvepen. Börvärdet för varvtalsmålet visas i orange och översvängningsskalan visas i vitt.



a - Börvärde för varvtalsmål
b - Översvängningsskala

Börvärdet för varvtalsmål ändras från en kontur när det inte är aktivt till en fast linje efter aktivering.

	Börvärde för varvtalsmål				
Status	Färg	Filevärde	Bild		
Börvärde	Orange	Kontur	52182		
Aktiv	Orange	Fast	52183		

När Smart Tow inte är aktivt är varvtalssvepskärmen vit. Smart Tow modifierar färgen på varvtalssvepskärmne till orange när funktionen är aktiv.



Aktiv varvtalssvepskärmsfärg är orange

### Smart Tow-översiktspanel

Smart Tow visar en översiktspanel innan Smart Tow startas för första gången. Denna skärm förblir synlig en kort stund. I översiktspanelen ges anvisningar om hur du ska navigera på Smart Tow-skärmen. Du kan antingen dölja hjälpen, fortsätta eller lämna Smart Tow-funktionen från denna skärm.

- När HIDE HELP (dölj hjälp) har valts så visas inte hjälpskärmen under nästa startcykel och systemet fortsätter att öppna Smart Tows standard skärm.
- CONTINUE (fortsätt) öppnar Smart Tows skärm och håller översiktssidan i startsekvensen nästa gång Smart Tow startas.



• X stänger Smart Tow-alternativet.

## Det användarvalda dataområdet i Smart Tow

Standardskärmen för Smart Tow låter dig välja, ställa in och modifiera inställningar för Smart Tow. Punkten i startbilden animeras när Smart Tow är aktiv och utför en sjösättningssekvens (launch). Punkten rör sig längs sjösättningsvägen och visar vilken den av sjösättningssekvensen som systemet utför.



Animerad punkt i sjösättningsdiagrammet

#### Navigation

Smart Tow utnyttjar det användarvalda dataområdet och sidfotområdet för att låta dig justera inställningarna. Knappen PAGES flyttar alternativrutan genom fälten. I sidfotsavsnittet kan du aktivera eller inaktivera Smart Tow (Smart bogsering), spara eller avsluta.

Det finns fem alternativflikar. Använd knappen Pages till att rulla genom profilvalet, varvtals-/hastighetsbörvärde och aktivera/inaktivera. När alternativfliken är i läge aktivera, kan du använda piltangenterna för att ändra alternativet för att spara eller avsluta (X).

• Artiklarna i sidfotområdet kräver att du trycker på enter för att acceptera valet.

• Enter krävs inte för fältet ovanför sidfotområdet.



- a Profile selection (profilval)
- **b** Set point value (inställningspunktens värde)
- c Enable (aktivera)
- d Save (spara)
- e Exit (avsluta)

Börvärdet låter föraren justera varvtalet eller börvärdet för hastighet. Standardvärdena för dessa är 10 mph eller 1700 r/min tills föraren använder QUICK SAVE-alternativet för att spara värdena.

 Börvärdet är standardalternativet när Smart Tow är aktiv. Föraren kan justera varvtal eller hastighet genom att trycka på piltangenterna.



a - Standard börvärdesinställning

Efter det att de önskade inställningarna har justerats, ska du använda knappen PAGES för att flytta markören för att aktivera valet i sidfotområdet i det användarvalda dataområdet.

- Aktivera och inaktivera slår funktionen på och av. De kvarstående datavarvtalssvepen visas som icke-aktiva vita svep. Föraren kan modifiera alla inställningar när systemet är i avläge (inaktiverat).
  - a. Ikonen Enable (Aktivera) är grön när den är aktiv.
  - b. Ikonen Disable (Inaktivera) är röd när den inte är aktiv.



 Använd piltangenterna för att markera spara. Sparfunktionen modifierar Smart Tow-skärmen för att låta föraren välja snabbsparning, spara som ny eller skapa anpassad.

- a Inte aktiv röd
- b Normal varvtalssvepning visas när MPH-läge har valts

 Om operatören trycker på X:et och trycker på enter så inaktiveras Smart Tow och det konstanta och användarvalda området återgår till standardskärmen.

#### Save (spara)

När föraren väljer spara och trycker på enter övergår det användarvalda dataområdet till sparalternativen. Quick save (snabbsparning) är standardalternativet.

• Använd knappen PAGES för att gå igenom alternativen. Tryck på Retur-knappen för att bekräfta valet.



- a Quick save (Snabbspara)
- **b** Save as new (Spara som ny)
- c Creat custom (Skapa anpassad)
- QUICK SAVE sparar den existerande profilen med de nya varvtals- eller hastighetsvärdena. Tryck på enter för att spara data och gå tillbaka till skärmen för Smart Tow.
- SAVE AS NEW (Spara som ny) låter föraren spara de aktuella inställningarna med anpassat namn. Tryck på Retur för att övergå till det anpassade filnamnet. Filnamnsvalet är aktivt som standard.
  - a. Använd piltangenterna för att ändra bokstaven.
  - b. Tryck på Retur för att gå vidare till nästa bokstav.



c. Använd knappen PAGES för att markera spara och tryck på Retur för att bekräfta ändringarna.

**OBS!** Om föraren önskar avsluta ska han trycka på knappen Pages för att flytta alternativfliken till navigeringssidfoten, sedan trycka på piltangenterna för att välja och trycka på Retur. Skärmen övergår till huvudskärmen utan att spara nya data.

#### Create Custom Launch (skapa anpassad sjösättning)

Create custom launch låter föraren skapa en anpassad sjösättningsprofil. Föraren kan justera börvärdet för varvtal eller hastighet, ramp, översvängning och översvängningens varaktighet. När föraren väljer detta alternativ övergår det användarvalda dataområdet till inställningsskärmen för anpassad profil.

2500> RPM
<b>3</b> .8
16%
2.5 SEC
x

- Tryck på PAGES för att flytta alternativfliken till de önskade fälten som kräver justering. Använd piltangenterna för att justera värdet på den valda artikeln.
- Efter det att den anpassade profilen är klar, använd PAGES för att markera Next (Nästa) eller X.
  - a. Genom att välja **Next (Nästa)**övergår det användarvalda dataområdet till SAVE AS NEW (Spara som ny) för att skapa ett anpassat namn för den nya sjösättningsprofilen. Tryck på Retur-knappen för att acceptera valet.
  - b. Genom att välja Xsparas inte den anpassade profilinställningen och skärmen övergår till huvudskärmen för Smart Tow.

#### Inaktivera Smart Tow

Om du vill stänga av Smart Tow-funktionen väljer du DISABLE (Inaktivera). VesselView återställer kontrollen över gasreglaget till föraren. När Smart Tow (Smart bogsering) är aktiverat och du för gasreglaget till en punkt under hastighetsmålet sänks båtens hastighet, men båtens topphastighet ökar inte över målhastigheten.

# Cruise Control-läge (Farthållare)

# Farthållare



Farthållarfunktionen låter föraren välja ett börvärde och justera det så att båten bibehåller en viss hastighet eller ett visst motorvarvtal.

- Farthållningen är varvtalsbaserad förutom när båten använder en Mercury Maring GPS i kontrollområdesnätverket.
- Om båten har en Mercury Marine GPS, så är standardinställningen båtens hastighet.
- Föraren kan välja antingen varvtalsbörvärden eller hastighetsbaserade börvärden. Typen av alternativ för farthållning kan ändras i Settings-menyn (Inställningar).
- Öppna rullningslisten och markera farthållarikonen. Se Rullningslistikoner för att identifiera farthållarikonen.

# Dataområdet i Cruise Control

### Konstantdatafältsändring

Farthållningen modifierar fältet med konstanta data genom att innefatta en varvtalsindikator i varvtalssvepet, som liknar Smart Tow och ECO mode-målen.

- När farthållarläge är aktiverat så modifieras konstanta data för att kommunicera:
  - Varvtalsbörvärde.
  - · Varvtalssvepets färg ändras till orange när funktionen är aktiv för att ange att motorn är datorreglerad.





- a Farthållning inte aktiv
- b Farthållning aktiv

## Farthållning - Område för användarvalda data

Farthållningen modifierar det användarvalda dataområdet på skärmen när funktionen är aktiv.

- Element inom det användarvalda dataområdet ändras så att föraren kan ställa in:
  - a. Varvtalsbörvärde
  - b. Farthållarstatus aktiv och inaktiv



#### Farthållarnavigering

Farthållarläget har ett modifierat navigationssystem som liknar Smart Tow. Sidfoten för det användarvalda dataområdet låter föraren aktivera eller inaktivera farthållning, minimera eller avsluta programelementet. Sidfotnavigering följer samma grundläggande navigationsvalstrategi som andra funktioner.

- 1. Använd piltangenterna för att bläddra genom alternativen.
- 2. Tryck på Retur-knappen för att aktivera valet.



a. Aktivera och inaktivera slår farthållarfunktionen på och av. När du valt aktivera sätter du gasspaken i vidöppet framåtläge så reglerar VesselView båtens hastighet.



60841

Aktivera valt



60843

Inaktivera valt

#### Avsnitt 3 - Skärmöversikt och funktion

b. När farthållning är inaktiverat kan föraren gasa båten till önskad hastighet och målmarkören stannar kvar i varvtalssvepet vid farthållningens börvärde.



c. Om du väljer aktivera återgår varvtalssvepet till farthållningens börvärde.



- d. Minimera döljer farthållardata och visar CRUISE (farthållning) is systemstatusfältet. Detta låter föraren visa information från andra valda ikoner.
- Alternativfältet för börvärdesjustering är standardläget vid farthållarstart. Efter det att de önskade inställningarna har justerats, ska du använda knappen PAGES för att flytta valfliken till aktivera/inaktivera valet i sidfoten användarvalda data.
  - a. Använd piltangenterna för att bläddra genom börvärdesalternativen.
  - b. När valfliken är utanför navigationsområdet (börvärdesfältet) behöver föraren bara ändra varvtals- eller hastighetsvärdena. Det är inte nödvändigt att trycka på Retur för att koppla in den nya inställningen.
- 4. Minimize (Minimera) är en funktion som låter användaren använda farthållarfunktionen medan ytterligare information visas i det användarvalda dataområdet.

#### VIKTIGT! Börvärden kan justeras när farthållningen är minimerad.

- a. Val av ikoner i rullningslisten är begränsat. Artiklar som inte är tillgängliga visas i grått när farthållningen är aktiv.
- b. Om autopiloten är aktiv och farthållning är minimerad, visas CRUISE i systemstatusfältet.
  - Farthållardata visas över autopilotinställningarna om användaren väljer systemstatusfält.
  - Om en autopilot-popupvarning visas eller om föraren använder autopilot-CAN-tryckplattan, så fylls data för autopilot automatiskt in i det användarvalda dataområdet. Föraren måste minimera eller dölja dessa popupdata.
- 5. När funktionen minimera är aktiv, visas CRUISE i systemstatusfältet.
- 6. När avsluta har valts medan farthållarelement visas och föraren trycker på enter, så är farthållarfunktionen inte aktiv. Farthållarikonen visas intill systemstatusfältet tills en annan ikon har valts från rullningslisten.

# Troll Control-läge (Trollingläge) Trollingreglage



Trollingfunktionen låter föraren välja ett börvärde och justera det så att båten bibehåller en viss hastighet eller ett visst motorvarvtal.

- Trolling är varvtalsbaserad förutom när båten använder en Mercury Maring GPS i kontrollområdesnätverket.
- Om båten har en Mercury Marine GPS, så är standardinställningen båtens hastighet.
- Föraren kan välja antingen varvtalsbörvärden eller hastighetsbaserade börvärden. Typen av alternativ för trolling kan ändras i **Settings-menyn** (Inställningar).
- · Använd piltangenterna för att markera trollingikonen. Se Rullningslistikoner för att identifiera trollingikonen.

# Dataområdet i Troll Control

#### Konstantdatafältsändring

Troll modifierar fältet med konstanta data genom att innefatta en varvtalsindikator i varvtalssvepet, som liknar Smart Tow och ECO mode-målen.

- När trollkontrolläge är aktiverat så modifieras konstanta data för att kommunicera:
  - Varvtalsbörvärde
  - Varvtalssvepets färg ändras till orange när funktionen är aktiv för att ange att motorn är datorreglerad.



#### Troll - Område för användarvalda data

Troll modifierar det användarvalda dataområdet på skärmen när funktionen är aktiv.

- Element inom det användarvalda dataområdet ändras så att föraren kan ställa in:
  - a. Varvtalsbörvärde
  - b. Trollingstatus aktiv och inaktiv



#### Trollingnavigering

Trollingläge har ett modifierat navigationssystem som liknar Smart Tow. Sidfoten för det användarvalda dataområdet låter föraren aktivera eller inaktivera trolling, minimera eller avsluta programelementet. Sidfotnavigering följer samma grundläggande navigationsvalstrategi som andra funktioner.

1. Använd piltangenterna för att gå genom alternativen i foten.



60847

- 2. Tryck på Retur-knappen för att aktivera valet.
  - a. Aktivera eller inaktivera elementfunktionen.



Aktivera valt



#### Inaktivera valt

- b. Om du väljer inaktivera återförs gasregleringen till föraren. Trolling kan inte aktiveras igen förrän gasreglaget satts i tomgångsläget medan växel fortfarande är ilagd.
- c. Minimera döljer trollingdata och visar TROLL is systemstatusfältet. Detta låter föraren visa information från andra valda ikoner.
- 3. Alternativfältet för börvärdesjustering är standardläget vid trollingstart. Efter det att de önskade inställningarna har justerats, ska du använda piltangenterna för att aktivera/inaktivera valet i sidfoten användarvalda data.
  - a. Använd piltangenterna för att gå mellan börvärdesvalet och sidfoten.
  - b. När valfliken är ovanför sidfotsnavigationsområdet (börvärdesfältet) behöver föraren bara använda piltangenterna för att göra varvtals- eller hastighetsjusteringar. Det är inte nödvändigt att trycka på Enter för att koppla in den nya inställningen.

4. Minimize (minimera) är en funktion som låter användaren använda trollingfunktionen medan ytterligare information visas i det användarvalda dataområdet.

#### VIKTIGT! Börvärden kan justeras när trolling är minimerad.

- a. Val av ikoner i rullningslisten är begränsat. Artiklar som inte är tillgängliga visas i grått när trolling är aktiv.
- b. Om autopiloten är aktiv och trolling är minimerad, visas TROLL i systemstatusfältet.



- Trollingdata visas över autopilotinställningarna om användaren väljer systemstatusfält.
- Om en autopilot-popupvarning visas eller om föraren använder autopilot-CAN-tryckplattan, så fylls data för autopilot automatiskt in i det användarvalda dataområdet. Föraren måste minimera eller dölja dessa popupdata.
- 5. När funktionen minimera är aktiv, visas TROLL i systemstatusfältet.
- 6. När avsluta har valts medan trollingelement visas, så är trollingfunktionen inte aktiv. Trollingikonen visas intill systemstatusfältet tills en annan ikon har valts från rullningslisten.

# Autopilot-skärmar

## Översikt av autopilot-skärmar



VesselView and en utökad skärm för autopilot- och styrspaksfunktioner. Alla dessa navigeringsfunktioner styrs genom Mercury Marines tryckplatta för CAN-nätverket (autopilot control area eller autopilotstyrområdet). VesselView visar om läget är aktivt eller i vänteläge. Popup-meddelanden visas när båten kommer till en ruttpunkt och ber om bekräftelse om svängningen och visar text om hur man ska justera motorn och dreven för att uppnå maximal effektivitet.

- Om du trycker på en knapp på autopilot-CAN-tryckplattan så återgår VesselView som standardinställning till att visa autopilotskärmen.
- Autopilot visas aktivt när denna funktion är på. Alla lägen och funktioner styrs av CAN-tryckplattan.

## Autopilot-skärmnavigering

Autopilotskärmarna har ett modifierat navigeringssystem. Information visas på två sidor med data. Sidoindikationer och X är de enda tillgängliga alternativen.

- Sida 1 innehåller grundläggande autopilotinformation.
- Sida 2 innehåller ytterligare navigationsdata.
- Använd X:et för att dölja autopilotdata och visa autopilotläget i systemstatusfältet. Detta låter annan information visas i det användarvalda dataområdet.



a - Sidorb - Minimerar autopilotdata

#### Minimera autopilot

När Minimized (minimerad) har valts i det användarvalda dataområdet så avlägsnas autopilotdata. Du kan välja begränsade artiklar från rullningslisten för visning i det användarvalda dataområdet. Senaste det användarvalda data visas som standard.

 Valen i rullningslisten begränsas till: Expand (Expandera), ECO, Fuel Management (Bränslehantering), Trip Log (Färdlogg), Voltage (Spänning), Navigation (Navigering), Pressure (Tryck), Temperature (Temperatur), Tanks (Tankar), Cruise (Farthållning), Genset (Generatorinställning) och Settings (Inställningar).

OBS! Artiklarna i rullningslisten baseras på vilken motor som valts i inställningsguiden.

- När ECO är aktiv och autopilot är minimerad, visas AUTO i systemstatusfältet.
- Artiklarna i rullningslisten som inte kan väljas är gråa när autopiloten är aktiv.
- När en autopilot-popupvarning visas eller om föraren trycker på en knapp på autopilot-CAN-tryckplattan, så fylls kontextdata för autopilot automatiskt in i det användarvalda dataområdet. Du måste välja X för att dölja dessa data.
- Systemstatusfältet visar i vilket läge autopilot är: track (spårning), auto, waypoint sequence (ruttpunktssekvens) eller standby. Ruttpunktssekvens visas i orange i systemstatusfältet, medan alla andra lägen är gråa.

# Avsnitt 4 - Konfiguration och kalibreringar

# Innehållsförteckning

Navigering i inställningsmenyn	44
Menynavigation	44
System	44
Språk	44
About (Om)	45
Helm 1, Device 1 (Styrpulpet 1, Enhet 1)	45
Inställningsguide	45
Restore Defaults (Återställ standardvärden)	45
Nätverk	46
Simulate (Simulera)	46
Time (Tid)	46
Båt	47
Flikar	48
Tankar	48
Tankkalibrering	48
Hastighet	48
Styrning	48
Sea Temp (Sjövattentemperatur)	49
Djupförskjutning	49
Motorer	49
Visade motorer	51
Engine Model (Motormodell)	51

	Limits (Begränsningar)	51	
	Supported Data (Data som stöds)	51	
	ECO Mode (ECO-läge)	51	
	Farthållar-/SmartTow-typ	51	
	Trim	51	
Eas	yLink	52	
	Motor och växellåda	53	
	Varvtalssynkronisering	53	
	Tankar	53	Λ
Föri	Limits (Begränsningar) Supported Data (Data som stöds) ECO Mode (ECO-läge) Farthållar-/SmartTow-typ Trim EasyLink. Motor och växellåda Varvtalssynkronisering Tankar Summer Bakgrundsbelysning Rullningslist Datarutor Popup-fönster Intervall för automatisk genombläddring Måttenheter arm Personalitetsfil Export (Exportera) Import (Importera)		4
	Summer	55	
	Bakgrundsbelysning	55	
	Rullningslist	55	
	Datarutor	55	
	Popup-fönster	56	
	Intervall för automatisk genombläddring	56	
	Måttenheter	56	
Larr	n	56	
Per	sonalitetsfil	57	
	Export (Exportera)	58	
	Import (Importera)	58	
	Återställ	58	

# Navigering i inställningsmenyn

# Menynavigation

- 1. Tryck på knappen Pages.
- 2. Tryck på höger piltangent flera gånger till den sista ikonen markeras. Den sista ikonen är menyn Settings (inställning).
- 3. Tryck på enter.
- 4. Tryck på vänster eller höger pilknapp för att navigera till sidorna.
- 5. Tryck på enter-knappen för att öppna menyn.
- 6. Efter det du ändrat inställningarna ska du trycka på knappen Pages flera gånger för att komma tillbaka till inställningsikonen.



- a Knappen Pages (sidor)
- b Vänster pilknapp
- c Höger pilknapp
- d Enter-knapp

# System



I följande tabell beskrivs hur man navigerar i **Settings-menyn** (Inställningar). En asterisk (\*) anger att det finns ytterligare ett val som ska göras vid den punkten i menyn.

System				
Language (Språk) >	Välj önskat språk	—		
About (Om) >	Display software version (Visa programvaruver- sion)	-		
Helm 1, Device 1 (Styr-	Select helm position (Välj styrpulpetsläge) >	Cancel (Avbryt) eller Save and Restart (Spara och starta om)		
pulpet 1, Enhet 1) >	Select device position (Välj enhetsläge) >	Cancel (Avbryt) eller Save and Restart (Spara och starta om)		
Setup Wizard (Inställ- ningsguide) >	Next to begin Setup Wizard (Nästa för att starta inställningsguiden) >	*		
	All Settings (Alla inställningar) >	Vald – punkt, inte vald – tom		
ställ standardvärden) >	Engine Limits (Motorgränser) >	Vald – punkt, inte vald – tom		
	Alarm History (Larmhistorik) >	Vald – punkt, inte vald – tom		
Network (Nätverk) >	Auto Select (Välj automatiskt) >	Sources (Källor) >	Data Source Selection (Val av datakälla) >	*
Simulate (Simulera) >	På – bock, av – ingen bock	*		
Time (tid) >	Local time offset (Lokal tidsförskjutning)	_		
	Time Format (Tidsformat) >	12 timmar eller 24 timmar		
	Date format (Datumformat) >	mm/dd/åååå eller dd/mm/åååå		

Alla inställningar kan ändras när som helst med hjälp av **Settings-menyn** (Inställningar). Alla rullgardins- och flytmenyer kan navigeras med hjälp av VÄNSTER och HÖGER pilknapp och RETUR-knappen.

### Språk

Välj det språk som ska visas i VesselView.

1. Med inställningsikonen markerad, tryck på RETUR. Menyn Settings (Inställningar) visas.



2. Tryck på RETUR-knappen för att öppna snabbmenyn för System och välj Language (Språk).



#### About (Om)

Visa den aktuella programvaruversionen för vesselView.

#### Helm 1, Device 1 (Styrpulpet 1, Enhet 1)

Ange den unika identiteten för VesselView. Detta är avgörande på båtar med flera roder eller VesselViews för att säkerställa korrekt dataöverföring i nätverket.

#### Inställningsguide

Ett praktiskt och lättanvänt konfigurationsverktyg. Inställningsguiden leder dig genom de erforderliga båtinformationsvalen som bestämmer vilka funktioner och alternativ som finns tillgängliga för föraren.

- Importera konfiguration från ett micro-SD-kort
- Engine Setup (Motorkonfiguration)
  - Select engine type (Välj motortyp)
  - · Select engine model (Välj motormodell)
  - Vessel has a joystick, yes/no (Båten har styrspak, ja/nej)
  - Select number of engines (Välj antal motorer)
- Displayinställningarna bestämmer vilka motorer som ska visas i VesselView
- Enhetsinställningarna tilldelar identifiering och placering av VesselView
- Enhetsinställningar väljer måttenheterna som visas, metrisk eller amerikansk standard. Måttenheter kan anpassas när som helst via menyn Preferences (Preferenser).
- På skärmen Tank configuration (Tankkonfiguration) kan du ställa in tanktyp, volym och namn för båtens tankar.
- I Speed setup (Hastighetskonfiguration) kan du välja den enhetstyp som ska skicka hastighetsdata till VesselView.
- När du slutfört inställningsguiden sparas alla val och du kommer tillbaka till navigeringsskärmen.

#### Restore Defaults (Återställ standardvärden)

Här kan föraren radera alla inställningar, rensa larmhistoriken eller rensa motorgränser.

### Avsnitt 4 - Konfiguration och kalibreringar

**OBS!** Motorövervakningsskyddet påverkas inte när du rensar motorgränserna. Motorgränserna ställs in enligt förarens inställning och kan ändras eller raderas när som helst.

#### Nätverk

I Network settings (Nätverksinställningar) kan användaren välja flera olika datakällor, skanna CAN-bussen och NMEAbackbone för installerade datarapporteringskomponenter (in- och utdata) och granska diagnostiska rapporter – diagnostiken visar data om fel och överhettningar i CAN- och NMEA-kommunikationsnätverken. Detta kan hjälpa en tekniker diagnostisera CAN- och NMEA-kommunikationsfel. Device List (Enhetslista) visar alla datarapporteringskomponenter avseende CAN-buss och NMEA-grundsystem som registreras.

- Auto Select (Välj automatiskt) skannar nätverket och identifierar alla kompatibla enheter.
- Med Sources (Källor) kan föraren välja vilken enhet som ska skicka data till VesselView. Standardvalet för varje objekt är VesselView.

Val av datakälla			
GPS >	All data (Alla data) >	Auto	
Vessel (Bât) >	Heading, Vessel fuel rate, Rudder angle, and Trim tabs (Kurs, båtens bränsleförbrukning, rodervinkel och trimroder) >		
Engine (Motor) >	Port and Starboard (Babord och styrbord) >	Temp (Temperatur), Oil Temp (Oljetemperatur), Boost Pressure (Turbotryck), Oil Pressure (Oljetryck), Water Pressure (Vattentryck), RPM (Varvtal), Alternator (Generator), bränsleförbrukning, motortimmar, Predictive General Maintenance (Förutsägbart allmänt underhåll), Trim Status (Trimstatus), Malfunction Indicator Light (Felindikatorlampa), Engine Performance (Motorprestanda)	
Fuel Tank (Bränsletank) >	Port Fuel and Starboard Fuel (Babords och styrbords bränsle) >		
Fuel Tank (Bränsletank) >	Port and Starboard (Babord och styrbord) >	Fuel Level and Fuel Remaining (Bränslenivå och återstående bränsle)	
Water Tank (Vattentank) >	Water (Vatten) >	Fresh Water Level (Färskvattennivå)	
Live Well (Fisksump) >	Live Well (Fisksump) >	Live Well Level (Fisksumpnivå)	
Battery (Batteri) >	# (Nr) >	Battery Voltage (Batterispänning)	
Speed/Depth (Hastighet/djup) >	Pitot Speed and Depth (Pitothastighet och -djup) >	Source (Källa)	
Log/Timer (Logg/timer) >	Water Distance (Vattendistans) >	Calculated (Beräknad)	
Environment (Miljö) >	Outside Temperature (Utomhustemperatur) >	Source (Källa)	

- I Device List (Enhetslista) visas alla komponenter som upptäcks under autovalprocessen.
- Under alternativet Diagnostics (Diagnostik) visas aktuell aktivitet och lastprocent i CAN-nätverken.
- Magnetic variation (Magnetisk variation) kan ställas in på Auto eller så kan variationen ändras + eller upp till 5 siffror, inklusive två decimaler.
- Smart Contextual Enabled (Smart kontextuell aktiverad) slår på och av skärmen för digitala motorvarvtal i det användarvalda dataområdet.
- CAN H kan slås av för diagnostisering av kommunikationsproblem. Den här funktionen är alltid på vid normal drift.

#### Simulate (Simulera)

Läget Simulate (Simulera) tar bort VesselView från nätverket och genererar slumpmässiga data på skärmen. Alla data som visas ska inte anses som korrekta eller användas vid navigering av båten. Simulera kan användas som en hjälp för föraren att lära sig hur VesselView fungerar innan den används till sjöss.

#### Time (Tid)

Tidsinställningar kan ändras genom att välja: Lokal tid, 24 timmars- eller 24 timmarsformat och datumformat. Tecknet större än (>) anger ytterligare menyalternativ. En asterisk (\*) anger mer information om detta inställningsmenyalternativ. Båt



56817

Under Vessel (Båt) kan föraren tilldela källan till roderdata, konfigurera tanknamn och tankvolymer, bestämma hastighetskälla, tilldela hastighet och havstemperatur och ställa in förskjutning för djupgivaren, motorkälla, antalet bränsletankar och den totala bränslevolymen. Bränslekapaciteten kan återställas efter påfyllning.

Tecknet större än (>) anger ytterligare menyalternativ. En asterisk (\*) anger mer information om detta inställningsmenyalternativ.

	Bat			
Tabs (trimro-	Source (Källe) >	Starboard Calibration (Styrbords kalibrering) >	Calibration Window (Kalibrering- sfönster) >	Reset (Återställ), Save (Spara) eller Cancel (Avbryt)
der) >		Outboard Calibration (Kalibrering av utombordare) >	Calibration Window (Kalibrering- sfönster) >	Reset (Återställ), Save (Spara) eller Cancel (Avbryt)
Tanks (Tankar) >	Tank name and position (Tankens namn och pla- cering) >	Calibration (kalibrering) >	Calibration Window (Kalibrering- sfönster) >	Reset (Återställ), Save (Spara) eller Cancel (Avbryt) *
		Strategy or GPS (Strategi eller GPS) >	GPS >	CAN P eller CAN H
Speed (nastig-	Speed Source (Hastig- betskälla) >	Pitot >	Pitot Source (Pitotkälla) >	Sensor Type (Givartyp)
noty -	notokalia) -	Paddle wheel (Skovelhjul) >	Paddle wheel Source (Skovel- hjulskälla) >	Givare – aktuell eller gammal
	Steering angle source (Styrvinkelkälla) >	Val		
Stooring (Styr	Show (Visa) >	Punkt – display, tom – dölj		
ning) >	Invert Steering (Styr- ningsinvertering) >	Punkt – ja, tom – nej		*
	Offset (förskjutning) >	Offset options (Förskjutningsalter- nativ) >	Save (Spara) eller Cancel (Av- bryt)	*
Sea Temp (Sjövattentem- peratur) >	Selection (Val) >			
Depth Offset (Djupförskjut- ning) >	Offset (förskjutning) >	Offset options (Förskjutningsalter- nativ) >	Calibration (kalibrering) >	Save (Spara) eller Cancel (Avbryt)

#### Flikar

Roderdatakälla kan väljas med den här inställningen. Roderdatakällor är roder, TVM och PCM. Följande positioner gäller för roderkällelternativen.

- 1. PCM0 = styrbord yttre motor
- 2. PCM1 = babord yttre motor
- 3. PCM2 = mittre eller styrbords inre motor
- 4. PCM3 = babord inre motor
- 5. TVM = pod-drev
- 6. TAB = rodermodul

I alternativet Visa bestäms om roderdata ska visas på skärmen, kontrollerade = ja, okontrollerade = nej.

Med flikkalibrering kan föraren sätta flikar i översta och nedersta lägena och anteckna procenten. Detta är praktiskt för att avgöra den sanna 0°-trimpositionen – punkten vid vilken flikarna är parallell med båtens köl. Rätt kalibrerade flikar visar korrekt position för reglarna på skärmen.

Kalibrera rodren genom att trimma det som är parallellt med skrovet och anteckna värdet. Detta är rodrets verkliga 0 %. Trimma rodret hela vägen ner och anteckna värdet. Detta är rodrets verkliga 100 %. Välj SAVE (Spara) för att behålla nya kalibrerade roderdata.

#### Tankar

Det finns många situationer där en tank kan behöva kalibreras; annorlunda formade tankar, V-bottnade tankar, tankar med stegformade sidor och till och med en tanks lutningsriktning när båten ligger i vattnet. Flottörer och sändare kan skicka felaktiga data till föraren och orsaka problem med bränsle och annan volymvisning. Det mest korrekta sättet att nå tankkalibrering är att börja med en tom tank av känd volym. Pumpa en fjärdedel av volymen och anteckna flottör- eller sändarläget. Upprepa detta förfarande i ökande steg om en fjärdedel och anteckna flottörens eller sensorns läge varje gång tills tanken är full.

Konfigurera tankar beskrivs i inställningsguiden men ändringar kan göras när som helst.

#### Tankkalibrering

Med tankkalibrering kan föraren justera värden för en tank från full till tom. När en tank är markerad trycker du på RETUR för att aktivera kalibreringsskärmen.

Standardvärdena står i den andra kolumnen och kan väljas med hjälp av piltangenterna. I följande exempel vet vi att bränsletanken är full, men vi får ett värde på 79 procent full. Välj knappen RECORD (Registrera) i raden 100 procent: VesselView kommer i fortsättningen att tolka ett värde på 79 procent full och justera de halva och tomma värdena därefter. När tanknivån är känd för föraren kan tankkalibrering användas för att korrigera mätaravläsningen så att den motsvarar den kända nivån när som helst.

#### Hastighet

Inställningarna för Speed Source (Hastighetskälla) beskrivs i inställningsguiden men valet av källa för GPS, pitot och skovelhjul kan ändras i den här menyn. Alternativen är Strategy (Strategi) och GPS. Om båten har en GPS ansluten till CAN-nätverket, välj detta alternativ. Om båten har en pitotgivare och/eller ett skovelhjul bör du välja detta alternativ. En hastighetsstrategi med pitotgivare och skovelhjul beskrivs längre fram i det här avsnittet.

Som alternativa hastighetskällor kan en GPS och GPS-källan, CAN P- eller CAN H-nätverk, väljas. En strategi med en pitotsensor och/eller ett paddelhjul kan också väljas. Om pitot- eller paddelhjulkällan väljs visas ett urval av källor. Placeringar av PCM-alternativen visas i följande illustration.



- b PCM1
- c- PCM2
- d PCM3

Tröskeln för hastighet genom vatten (STW) är den ungefärliga överföringshastigheten där beräkningarna från ett skovelhjul växlar över till en annan källa – GPS eller pitot. Standardhastigheten kan ändras genom att välja fältet och använda knappsatsen på skärmen för att ange ett nytt värde.

#### Styrning

Data om styrkälla kan vara antingen PCM eller TVM med alternativ att visa data på skärmen, att invertera styrsignalen och att välja en styrförskjutning.

Invertering av styrsignalen kan vara en praktisk åtgärd om det finns en bakåtriktad VesselView monterad. I det fallet kommer styrdata att vara rätt från förarens synvinkel.

Styrförskjutningen används för att justera utombordaren, akterdrevet eller inombordaren till 0°. När drevet är placerat vinkelrätt mot skrovet kan styrvinkeln vara annorlunda än data från styrsensorn på drevet. Välj fliken Offset (Förskjutning) för att justera detta fel. Dialogrutan Steering Angle Calibration (Kalibrera styrningsvinkel) visas. Genom att välja knappen Calibrated row Zero (Kalibrerad rad noll) tillämpas förskjutningen. Observera att förskjutningen inte ändras på skärmen förrän man trycker på SAVE (Spara).

#### Sea Temp (Sjövattentemperatur)

Beroende på vilken typ av vattentemperatursändare som båten har kan föraren välja datakälla. PCM-alternativen är avsedda förbåtar utrustade med SmartCraft-givare. Airmar®-alternativen är avsedda för båtar utrustade med givaren upphängd i den diagnostiska anslutningen med 4 stift på motorn. I diagrammet visas placeringen av den motor som används för att skicka temperaturdata till VesselView.

	SmartCraft-givare		Airmar-givare
PCM0	Styrbords yttre motor	Airmar0	Styrbords yttre motor
PCM1	Babords yttre motor	Airmar1	Babords yttre motor
PCM2	Styrbords inre motor eller mittre	Airmar2	Styrbords inre motor
PCM3	Babords inre motor	Airmar3	Babords inre motor

#### Djupförskjutning

Djupförskjutning är avståndet från givaren till den faktiska vattenlinjen. Standardinställningen för förskjutning är 0,0 ft. För att ställa in en förskjutning under givaren minskar du djupförskjutningen. För att ställa in en förskjutning över givaren ökar du djupförskjutningen.



- a Djupgivare
- För att ställa in en förskjutning under givaren minskar du djupförskjutningen
- c Ingen förskjutning. Avstånd från djupgivaren till botten.
- d För att ställa in en förskjutning över givaren ökar du djupförskjutningen.

#### Motorer





56818

Under Engines (Motorer) kan du ställa in motortyp och -modell. Motorgränser kan ställas in med min. och max. värden för driftparametrar. Val av dataobjekt som stöds kan slås på eller av i den här menyn. Inställningar för ECO, farthållning, Smart Tow och trim justeras via **Engines-menyn** (Motorer) **Settings (Inställningar)**.

Tecknet större än (>) anger ytterligare menyalternativ.

Motorer				
Visade motorer > Välj -		Babord, punkt – ja, tom – nej		
		Styrbord, punkt – ja, tom – nej		
Motormodell >	Välj			
	Varvtal >	Min-, max- och varningsalternativ >	Reset (Återställ), Save (Spara) el- ler Cancel (Avbryt)	
	Bränsleförbrukning >	STBD eller BABORD >	Min-, max- och varningsalternativ >	Reset (Återställ), Save (Spa- ra) eller Cancel (Avbryt)
	Coolant Temp (Kylvätske- temp) >	Min, Max, and Warnings Options (Min-, max- och varningsalternativ) >		
	Oil Temp (Oljetemp) >	Min, Max, and Warnings Options (Min-, max- och varningsalternativ) >	Reset (Återställ), Save (Spara) el- ler Cancel (Avbryt)	
	Oil Pressure (Oljetryck) >	Min, Max, and Warnings Options (Min-, max- och varningsalternativ) >	Reset (Återställ), Save (Spara) el- ler Cancel (Avbryt)	
Limits (gränser) >	Water Pressure (Vatten- tryck) >	Min, Max, and Warnings Options (Min-, max- och varningsalternativ) >	Reset (Återställ), Save (Spara) el- ler Cancel (Avbryt)	
	Battery Voltage (Batteris- pänning) >	Min, Max, and Warnings Options (Min-, max- och varningsalternativ) >	Reset (Återställ), Save (Spara) el- ler Cancel (Avbryt)	
	Intake Temp (Insugstemp) >	STBD (Styrbord) eller PORT (Ba- bord) >	Min, Max, and Warnings Options (Min-, max- och varningsalterna- tiv) >	Reset (Återställ), Save (Spa- ra) eller Cancel (Avbryt)
	Boost Pressure (Turbo- laddartryck) >	STBD (Styrbord) eller PORT (Ba- bord) >	Min, Max, and Warnings Options (Min-, max- och varningsalterna- tiv) >	Reset (Återställ), Save (Spa- ra) eller Cancel (Avbryt)
	Trans Oil Pressure (Tran- smissionsoljetryck) >	STBD (Styrbord) eller PORT (Ba- bord) >	Min, Max, and Warnings Options (Min-, max- och varningsalterna- tiv) >	Reset (Återställ), Save (Spa- ra) eller Cancel (Avbryt)
	Trans Oil Temperature (Transmissionsoljetempe- ratur) >	STBD (Styrbord) eller PORT (Ba- bord) >	Min, Max, and Warnings Options (Min-, max- och varningsalterna- tiv) >	Reset (Återställ), Save (Spa- ra) eller Cancel (Avbryt)
	Actual Gear (Aktuell väx- el) >	Punkt – ja, tom – nej		
	Boost Pressure (Turbo- laddartryck) >	Punkt – ja, tom – nej		
Supporeted Data (Da-	Fuel Pressure (Bränslet- ryck) >	Punkt – ja, tom – nej		
	Gear Pressure (Växelt- ryck) >	Punkt – ja, tom – nej		
(asioo) >	Gear Temperature (Väx- eldrevstemperatur) >	Punkt – ja, tom – nej		
	Load Percent (Laddnings- procent) >	Punkt – ja, tom – nej		
	Manifold Temperature (Grenrörets temperatur) >	Punkt – ja, tom – nej		
	Oil Pressure (Oljetryck) >	Punkt – ja, tom – nej		

Motorer				
	Oil Temperature (Oljetem- peratur) >	Punkt – ja, tom – nej		
	Throttle Percent (Gaspå- drag i procent) >	Punkt – ja, tom – nej		
	Water Pressure (Vatten- tryck) >	Punkt – ja, tom – nej		
	Fuel Economy Stability (Bränsleekonomistabilitet) >	Enter Data (Ange data)		
	RPM Stability (Varvtals- stabilitet) >	Enter Data (Ange data)		
ECO Mode (Ekonomi-	RPM Window Minimum (Varvtalsfönster – min.) >	Enter Data (Ange data)		
laye) >	RPM Window Maximum (Varvtalsfönster – max.) >	Enter Data (Ange data)		
	RPM Target Proximity (Närhet till varvtalsmål) >	Enter Data (Ange data)		
	Trim Target Proximity (Närhet till trimmål) >	Enter Data (Ange data)		
Cruise/SmartTow Type (Farthållar-/ SmartTow-typ) >	RPM (Motorvarv) – auto, varvtal eller hastighet			
Trim >	Show (Visa) – PORT (Ba- bord) och STBD (Styr- bord) >	Har trim – punkt – ja, tom – nej	Calibration Data (Kalibreringsda- ta) >	Reset (Återställ), Save (Spa- ra) eller Cancel (Avbryt)

#### Visade motorer

De motorer som visas beskrivs i inställningsguiden, men ytterligare skärmändringar kan när som helst göras via **Enginesmenyns** (Motorer) inställningar när som helst. VesselView kan visa upp till två motorer beroende på antalet motorer som valts i inställningsguiden. Föraren kan välja vilka motorer som visas. Genom att markera eller avmarkera val av motorer kan man bestämma vilka motorer som visas av VesselView.

#### Engine Model (Motormodell)

I motormodellinställningarna kan användaren ändra beskrivningarna av motorpaketen. Motormodellen beskrivs i inställningsguiden men ändringar kan göras när som helst. Ändringar som görs här kan göra att andra inställningar och visningsalternativ försvinner i VesselView. Använd vridknappen för att bläddra genom listan med motorer och tryck på vridknappen för att göra ett val.

#### Limits (Begränsningar)

Med hjälp av Limits-funktionen (Begränsningar) kan du sätta vissa intervall för många motorparametrar såsom varvtal, kylarvätsketemperatur, oljetemperatur, batterispänning och turbotryck. Ändringar som görs på begränsningarna påverkar inte motorpaketet eller funktionen Mercury Engine Guardian. De faktiska begränsningarna ställs in i den fabriksprogrammerade styrenheten på motorn.

Setting (Inställning)	Beskrivning	
Min:	Värdet vid basen av diagrammet på skärmen	
Max:	Värdet vid toppen av diagrammet på skärmen	
Warning low (Låg varning):	Värdet vid toppen av den nedre rödfärgade delen av diagrammet på skärmen	
Warning high (Hög varning):	Värdet vid basen av den övre rödfärgade delen av diagrammet på skärmen	

#### Supported Data (Data som stöds)

Med inställningar av Data som stöds kan föraren välja vilken motor- och drivenhetsinformation som ska visas på skärmen. Datarutor är förmarkerade utifrån vald motormodell, men kan ändras när som helst. Data som stöds varierar från motor till motor.

#### ECO Mode (ECO-läge)

Med inställningar av EKO-läget kan bränsleekonomin och uppdateringsintervallen av varvtal ställas in, önskat varvtalsområde och noggrannheten hos varvtal och trimmål kan justeras. Standardvärden baseras på motormodell som valts i alternativmenyn för val av motormodell. Se **avsnitt 3, ECO Mode (ECO-läge)** för ytterligare information.

#### Farthållar-/SmartTow-typ

Med hjälp av inställningar för Cruise/SmartTow-typ (Farthållar-/SmartTow-typ) kan föraren välja den källa från vilken VesselView tar emot hastighetsdata – GPS, varvtal eller automatiskt. Standardvalet är automatiskt. VesselView övervakar data från valet av hastighetskälla som angetts i inställningsguiden.

#### Trim

Med triminställningarna kan föraren välja vilken motors eller drivenhets position som ska visas på skärmen i VesselView. När trim är avmarkerad i menyn **Settings (Inställningar)** ersätts visningen av trim med en dataruta till. Via triminställningarna kan föraren också kalibrera en drivenhets eller motors trimvisningsområde. VesselView visar en graderad skala i den användarvalda datarutan och även ett graderat reglage längst ned på skärmen. Trimprocentsatser representeras av de ljusgrå markeringarna. Tilt representeras av de mörkare markeringarna. Den vita stapeln i diagrammet visar den aktuella trimpositionen.

Trimprocentsatser kan finjusteras med hjälp av kalibreringsfönstret för att bättre visa verkliga gränser på skärmen i trimstatusfälten.

Punkten vid vilken trimområdet och tiltområdet möts är punkten där trim blir tilt. Denna övergångsprocentenhetspunkt kan justeras för att bättre återspegla läget för skjutreglaget på skärmen för trimskala.

## EasyLink



Settings			
System			
Vessel			
Engines	Þ		
EasyLink	) ×	"PORT"	
Preferences	•	"STBD"	
Alarms			
Personality file	•		
			56819

Båtar med SC 100-mätare måste ha Easy Links aktiverade (punkt) i VesselView för att data ska kunna mottas av SC 100mätaren.

EasyLink				
	Engine and Transmission (motor och växellåda) >	Babord eller styrbord – på – punkt, av – ingen punkt		
	RPM sync (Varvtalssynk) >	Babord eller styrbord – på – punkt, av – ingen punkt		
	Fuel tank 1 (Bränsletank 1) >	Babord eller styrbord – på – punkt, av – ingen punkt		
Port, Starboard (babord, styrbord) >	Fuel tank 2 (Bränsletank 2) >	På – punkt, av – ingen punkt		
	Oil Tank (Oljetank) >	På – punkt, av – ingen punkt		
	Fresh Water (Färskvatten) >	På – punkt, av – ingen punkt		
	Wastewater tank /avfallsvattentank) >	Grå tank 1, svart tank 1 – på – punkt, av – ingen punkt		

Med inställningarna för EasyLink kan länkmätarkontakterna på VesselView-kablaget användas för att skicka data till länkmätarna vid rodret. Fyra länkmätaranslutningar på VesselView-kablaget är märkta SYS LINK STBD och SYS LINK PORT.

#### Avsnitt 4 - Konfiguration och kalibreringar

Babords och styrbords länkkontakter kan väljas för att skicka data som kommer från källor som inte är samma som länkens kablageetikett. Detta kan vara praktiskt när det finns likadana mätare utom räckhåll för länkmätarens förlängningskabel av hontyp.



Exempel på EasyLink-kontakter på en VesselView-kabelstam

#### Motor och växellåda

Motor- och transmissionsdata kan väljas för att visas på en kompatibel länkmätare genom att välja den kabelstamsanslutning som ska användas för att överföra data.

#### Varvtalssynkronisering

Genom varvtalssynkronisering förs flera motorer till samma varvtalsnivå med hjälp av SYNC-knappen på CAN-tryckplattan. Om båten har en SYNC-länkmätare kan föraren se nålen flytta sig tills SYNC nåtts. Standardläget för länkens kabelstamsanslutning är BABORD för den här mätaren, BABORD ska alltid vara markerat.



#### Tankar

Under tankinställningar angavs information som definierade placeringen och volymen för enskilda tankar. Med hjälp av länkmätarinställningar kan föraren välja vilket länkkablage som ska skicka data från den valda tankfliken. Tankflikar med en pilspets indikerar att tanken definierades under tankinställningar i menyn **Vessel Settings (Båtinställningar)** och kan tilldelas en EasyLink-placering.

# Förinställningar





I menyn **Preferences (Preferenser)** kan föraren ställa in signalnivåer, ändra inställningar för bakgrundsbelysning, aktivera rullningslistobjekt, fylla i datarutor, anpassa pop-up-skärmar och välja måttenheter.

Tecknet större än (>) anger ytterligare menyalternativ.

Förinställningar			
Buzzer (summer) >	Knappen piper – av, tyst, normalt eller högt	—	
Buzzer (summer) >	Larmet piper – på – punkt, av – ingen punkt	—	
	Level (nivå) >	Välj 0–100 %	
Backlight (bakarundalius) >	Night Mode (Nattläge) >	På – punkt, av – ingen punkt	
Backlight (bakgrundsijus) >	Network update (Nätverksuppdatering) >	På – punkt, av – ingen punkt	
	Local Gain (Lokal förstärkning) >	Input 0%—100% (Insignal 0–100 %)	
	Auto-hide delay (Fördröjning innan automatisk döljning) >	Välj 5, 10, 15 eller 20 sekunder	
		Expanderad – på – punkt, av – ingen punkt	
		Temperaturer – på – punkt, av – ingen punkt	
		Tryck – på – punkt, av – ingen punkt	
		Spänning – på – punkt, av – ingen punkt	
		Bränsle – på – punkt, av – ingen punkt	
		Tankar – på – punkt, av – ingen punkt	
		Avancerat – på – punkt, av – ingen punkt	
Scroller Bar (Rullningslist) >		Prestanda – på – punkt, av – ingen punkt	
	Item Visibility (Objekts synlighet) >	Trim och flikar – på – punkt, av – ingen punkt	
		Kurslogg – på – punkt, av – ingen punkt	
		Navigering – på – punkt, av – ingen punkt	
		Generator – på – punkt, av – ingen punkt	
		ECO – på – punkt, av – ingen punkt	
		Autopilot – på – punkt, av – ingen punkt	
		Fart – på – punkt, av – ingen punkt	
		Trollreglage – på – punkt, av – ingen punkt	
		SmartTow – på – punkt, av – ingen punkt	

Förinställningar			
Data Boxes (datafält) >	<b>OBSI</b> De tillgängliga datafälten beror på motorpaketet. Välj de alternativ du vill se.	_	
	Warnings (Varningar) >	På – punkt, av – ingen punkt	
Populas (Popula moddolandon) >	Joystick Piloting (Styrspaksmanövrering) >	På – punkt, av – ingen punkt	
rop-ups (ropup-meddelanden) >	Trim >	På – punkt, av – ingen punkt	
	Trim pop-up time (Tid för trim-popup) >	Välj 2, 5 eller 10 sekunder	
Auto-cycle interval (Intervall för automatisk genombläddring) >	Välj 1, 5 eller 10 sekunder	_	
	Distans – nm, km eller mi	—	
	Distans liten – ft, m eller yd	—	
	Hastighet – kn, kph eller mph	_	
	Vindhastighet – kn, kph, mph eller m/s	_	
	Djup – m, ft eller fa	—	
	Altitud – m eller ft	_	
Units (enheter) >	Kurs – °M eller °T	—	
	Temperatur – °C eller °F	_	
	Volym – I eller gal	_	
	Ekonomi – distans/volym, volym/distans, mpg, g/mi, km/l eller l/ 100km	_	
	Tryck – in. Hg, bar, psi eller kPa	_	
	Barometertryck – in. Hg, mb eller hPa	_	

#### Summer

Med hjälp av summerinställning kan användaren ställa in volymnivån för ljuden vid knapptryckning. Summern är en ljudbekräftelse på att ett val ska göras.

Larmsignaler kan kan slås på eller av från den här fliken. Alla larm visas på VesselView-skärmen oavsett larmsignalstatus. Inställningar av larmsignal gäller endast larm som inte drivs av Mercury Guardian-systemet, t.ex. låg bränslenivå.

#### Bakgrundsbelysning

Inställningar av bakgrundsbelysning kan ställas in med den här menyn.

- Ljusnivån på skärmen kan ändras i steg om tio procent från 10 till 100 procent.
- Nattläge är även tillgängligt för bättre låg ljusnivå eller synlighet i mörker.
- Nätverksuppdatering visar alla länkmätare och enheter som är anslutna till VesselView på samma nivåprocent som föraren väljer på fliken Nivå.
- Lokal förstärkning kan endast användas för att justera VesselView-skärmen oberoende av andra skärmar och mätare, även om uppdateringsrutan i Nätverk är markerad. Under vissa belysningsförhållanden kan VesselView-skärmen vara för ljus för att den ska vara bekväm att titta på, men andra skärmar och mätare kan behöva behålla sin ljusstyrkenivå. Följ anvisningarna nedan för att använda Lokal förstärkning på VesselView-skärmen:
  - a. Välj Nivå och välj en procent för ljusstyrka.
  - b. Välj Lokal förstärkning och ange procentsatsen du valde i steg a, på knappsatsen väljer du OK.
  - c. Återför alternativet Level (Nivå) till **100 %**. Belysningen av VesselView-skärmen förblir dämpad medan alla enheter och mätare i nätverket behåller sin ljusstyrka.
  - d. Återför VesselView-skärmens fulla ljusstyrka genom att välja Lokal förstärkning och ange 100 och välj OK.
  - e. Välj fliken Level (Nivå) och välj en procentsats som inte är 100 och tryck på Retur. Välj **100 %** för att återställa ljusstyrkan till 100 %.

#### Rullningslist

Inställningarna för rullningslisten har en fördröjd hålla dold automatiskt på fem till trettio sekunder innan den minimeras om inget val gjorts.

Rullningslistens alternativsynlighet visar de förbockade alternativen som ska visas i rullningslistens meny längst ner på VesselView-skärmen. Rullningslistens alternativ är förvalda baserat på motorval under inställningsguiden, men alla rullningslistalternativ kan markeras när som helst.

#### Datarutor

Datarutor visar upp till tre dataalternativ på skärmen.

Antalet datarutor kan ökas från en till tre, beroende på valen som görs i inställningsmenyn. När en dataruta visas så finns den längst upp till vänster på skärmen. Om alternativet för ytterligare datarutor är gråade används allt ledigt utrymme av VesselView. Följ nedanstående anvisningar för att frigöra utrymme på skärmen.

Öppna inställningsmenyn för att aktivera ytterligare en dataruta. Välj Vessel (Båt) > Tabs (Flikar) > Show (Visa). Avmarkera alternativet Show (Visa) för att ta bort flikdata från skärmen. Den här delen av skärmen ersätts av den andra datarutan.

Öppna inställningsmenyn för att aktivera den tredje datarutan. Välj Engines (Motorer) > Trim > Show (Visa). Avmarkera alternativet Show (Visa) för att ta bort trimdata från skärmen. Den här delen av skärmen ersätts av den tredje datarutan.

### Avsnitt 4 - Konfiguration och kalibreringar

**OBS!** Det går inte att återställa värdet för datarutan Fuel Used (Bränsleförbrukning). Fuel Used (Bränsleförbrukning), som visas som FULUSD, är ett värde som fortsätter att öka under skärmens hela livslängd. Endast en huvudåterställning rensar datavärdet i Fuel Used (Bränsleförbrukning). Istället för att visa datarutan Fuel Used (Bränsleförbrukning) väljer du datarutan Fuel Used (Bränsleförbrukning) under rutt. En återställningsprocedur finns under ikonen Trip Log (Ruttlogg) i rullningslisten. Om du väljer RESET (Återställ) i det användarvalda dataområdet rensas alla värden på skärmen. Fuel Used Trip (Bränsleförbrukning under rutt), som visas som FULTRP, kan återställas så ofta som önskas med den här proceduren.

#### Popup-fönster

Med popup-fönster kan föraren välja vilken typ av popup-meddelanden som ska visas på skärmen. Man kan välja följande popup-fönster: varningar, styrspaksmanövrering och triminformation.

Styrspaksmanövrering visas i systemstatusfältet längst ner på skärmen för att informera föraren om att en autopilotfunktion är aktiverad.

Med kryssrutan Warnings (Varningar) kan föraren visa alla motorfel i full storlek i det användarvalda området, när den är markerad. Om den inte är markerad visas felet i systemstatusfältet längst ner till vänster på skärmen.

#### Intervall för automatisk genombläddring

Auto-cycle interval (Intervall för automatisk genombläddring) bestämmer hur länge data i det användarvalda datafältet ska visas. Alternativen är 1, 5 eller 10 sekunder.

#### Måttenheter

Måttenheterna kan väljas oberoende. Föraren kan välja amerikansk, metrisk eller nautisk standard.

#### Larm





Larm låter dig kontrollera larmhistoriken för alla larm, slå ett specifikt larm på eller av eller visa alla larm. Använd piltangenterna för att markera alternativet och tryck på Retur för att aktivera eller inaktivera larmet.

	Alarms (Larm)			
	Larmhistorik	Visa tidagare larm	OBSI Se följande tabell.	
		<b>OBS!</b> Dessa inställningar måste aktiveras för att larm ska kunna mottas.		
		Shallow water (Grunt vatten) – på – punkt, av – ingen punkt		
		Deep water (Djupt vatten) – på – punkt, av – ingen punkt		
		Speed through water rationality fault (Rationalitetsfel för fart genom vattnet) – på – punkt, av – ingen punkt		
		Fuel remaining low (Bränslenivån förblir låg) – på – punkt, av – ingen punkt		
			PORT FUEL low (Låg nivå för babords bränsle) – på – punkt, av – ingen punkt	
		Fuel Tanke (Bränslotankar) >	PORT FUEL high (Hög nivå för babords bränsle) hög – på – punkt, av – ingen punkt	
			STBD FUEL low (Låg nivå för styrbords bränsle) – på – punkt, av – ingen punkt	
			STBD FUEL high (Hög nivå för styrbords bränsle) – på – punkt, av – ingen punkt	
Alarms (larm)	(Larminställningar) >	Oil Tanka (Oliatankar) >	Oil low (Låg oljenivå) – på – punkt, av – ingen punkt	
>	( C )		Oil high (Hög oljenivå) – på – punkt, av – ingen punkt	
		Freeh water tenko (Förskusttentenkor) >	Fresh water low (Låg färskvattennivå) – på – punkt, av – ingen punkt	
			Fresh water high (Hög färskvattennivå) – på – punkt, av – ingen punkt	
			Gray water low (Låg nivå på BDT-vatten) – på – punkt, av – ingen punkt	
			Gray water high (Hög nivå på BDT-vatten) – på – punkt, av – ingen punkt	
			Black water low (Låg nivå på avloppsvatten) – på – punkt, av – ingen punkt	
			Black water high (Hög nivå på avloppsvatten) – på – punkt, av – ingen punkt	
		l ive well water tanks (Ficksumnvattentanker) >	Live well low (Låg nivå på fisksump) – på – punkt, av – ingen punkt	
			Live well high (Hög nivå på fisksump) – på – punkt, av – ingen punkt	
	Show all Helm alarms (Visa alla styrpulpetslarm)	På – punkt, av – ingen punkt		

När du är i **Alarm History (Larmhistorik)**, håll ner **PAGES-knappen** (Sidor). Ett popup-fönster visas där du kan välja att rensa alla fel. Om du väljer den rensas historiken. Larmhistorik och data kan inte sparas eller överföras från VesselView-enheten.

**Alarm Settings (Larminställningar)** låter föraren välja och ändra parametrarna – de minsta och största, när ett larm ljuder. Kryssrutan **Show all Helm alarms (Visa alla styrpulpetslarm)** kan markeras (punkt) eller avmarkeras (ingen punkt).

# Personalitetsfil





I menyn **Personality Setting (Inställningar för båtegenskaper)** kan föraren exportera eller importera specifika båtegenskaper. Båtegenskaper är filer som används av båtbyggare och båtägare för att ställa in alla önskemål och inställningar i VesselView för att optimera systemen ombord. Micro-SD-kort används för att överföra filer till och från VesselView. Importerbara båtegenskaper identifieras av VesselView på ett micro-SD-kort. Föraren kan bläddra igenom listan och välja lämpliga båtegenskaper. För att kunna exportera en båtegenskapsfil måste micro-SD-kortet sitta i VesselView.

Alternativet Restore (Återställ) kan endast användas av utbildade installatörer för att återställa OEM-inställningarna. Ett VesselView-system som konfigurerats av en båtbyggare eller återförsäljare innehåller en fil som är specifik för båten och den kan användas för att återställa enheten till dess konfigurerade inställningar. Kontakta en auktoriserad återförsäljare om detta alternatib krävs.

Personality File (Båtegenskapsfil)			
	Export (Exportera) >	To new file (Till ny fil)	
Personality File (Båtegenskapsfil) >	Import (Importera) >	Lämplig fil måste finnas på SD-kort	
	Restore (Återställ) >	OBSI Används endast av utbildad tekniker.	

#### Export (Exportera)

Båtegenskapsfilen exporteras från VesselView genom att man väljer alternativet Exportera. Ett fönster visar där du uppmanas att exportera personaliteten. Då skapas en fil som innehåller alla inställningarna för VesselView. Filen kan importeras i framtiden för att återföra VesselView till aktuell personalitet.

#### Import (Importera)

För att kunna importera en båtegenskapsfil måste SD-kortet sitta i VesselView. Välj Importera och välj bland de båtegenskapsfiler som visas. Alla båtegenskapsfiler på SD-kortet måste ligga på rotnivå och inte i några mappar. Du kan också importera en båtegenskapsfiler under inställningsguidens process.

#### Återställ

Alternativet Restore (Återställ) kan endast användas av utbildade installatörer för att återställa OEM-inställningarna. Ett VesselView-system som konfigurerats av en båtbyggare eller återförsäljare innehåller en fil som är specifik för båten och den kan användas för att återställa enheten till dess konfigurerade inställningar. Kontakta en auktoriserad återförsäljare om detta alternativ krävs.

# Avsnitt 5 - Varningslarm

# Innehållsförteckning

Varningar – fel och larm	60	Kritiskt bränslelarm	0
Varningar - fel och larm	60	Djuplarm	0

# Varningar – fel och larm

# Varningar - fel och larm

Alla Mercury-varningar - fel och larm visas oavsett vilken skärm som visas när larmet utfärdas. När ett larm aktiveras, så visas i systemstatusfältet larmtexten och ikonen. Fel, tillsammans med en beskrivande kort text, lång text och åtgärdstext, visas i helskärmsläge.

- När ett fel inträffar:
  - a. Systemstatusfältet blir rött och visar varningsikonen och texten.



- b. Bränsle- och djupfel har ytterligare alternativ och beskrivs i Kritiskt bränslelarm och Djuplarm.
- c. Ett nivå-3-fel trim, navigation, ECO, bränsle kan slås av eller på av föraren i menyn Inställningar. Standardinställningen är på. Om felet slås av i inställningsmenyn, så visas felen endast i systemstatusfältet.
- d. Alla nivå 4-fel Guardian-fel (övervakningsfel) visas alltid oavsett vad som har valts i inställningsmenyn.
- e. Om felet är relaterat till utsläppskontroll så visas motorikonen i systemstatusfältet.
- När operatören väljer ett fel i det användarvalda dataområdet:
- a. Felets titel med varningsikonen visas överst.
- b. En kort textbeskrivning av felet och felets läge motor, visas under titeln.
- c. När fler än ett fel finns, ska du trycka på knappen SIDOR för att få åtkomst till felen. Använd piltangenterna för att navigera till varje fel.



#### Kritiskt bränslelarm

Bränslelarmet hanteras av VesselView via Settings (Inställningar) > Alarms (Larm) > Alarm Settings (Larminställningar) > och inte av motorns ECM/PCM.

- Meddelandenas form och bränslenivålarmen kan ställas in i inställningsmenyn.
- Om föraren har valt bränsle som ett konstant datafält på plats nr 2, se "Bildskärmslägen och beskrivningar", visas varningen i bränsledatafältet.
- · Varningsikonen ersätter bränsleikonen och datafältet förblir rött.
- Om föraren inte har valt bränsle som ett konstant datafält (plats nr 2), men det är aktivt som ett varningsfel, kommer systemstatusfältet att visa ett rött fält och visa meddelandet FUEL (Bränsle).
- Föraren kan även välja bränslevarningen som en popup för det användarvalda dataområdet i inställningsmenyn. Om du väljer X så minimeras bränslenivålarmet. Felet visas ändå på ett av två ställen, beroende på skärminställningen.

## Djuplarm

Djuplarmet hanteras av VesselView via Settings (Inställningar) > Alarms (Larm) > Alarm Settings (Larminställningar) > och inte av motorns ECM/PCM.

- Meddelandenas form och djupvarningsnivåerna kan ställas in i inställningsmenyn.
- Om operatören har valt djup som ett konstant datafält på plats nr 1, se "Bildskärmslägen och beskrivningar", visas varningen i djupdatafältet.
- Varningsikonen ersätter djupikonen och datafältet förblir rött.

- Om föraren inte har valt djup som ett konstant datafält (plats nr 1), men det är aktivt som ett varningsfel, så kommer systemstatusfältet att visa ett rött fält och meddelandet DEPTH (Djup).
- Föraren kan även visa djupvarningen som en popup för det användarvalda dataområdet i inställningsmenyn. Tryck på X för att minimera djuplarmet. Felet visas ändå på ett av två ställen, beroende på skärminställningen.