



目次

章 1 - はじめに

適合性宣言.....	2	配線アーキテクチャ.....	4
規格.....	2	デバイスのメンテナンス.....	4
テスト報告.....	2	ディスプレイ画面のクリーニング.....	4
VesselView の概要.....	2	メディア ポートのクリーニング.....	4
VesselView 403 フロントパネル.....	3	エレクトリカルコネクション.....	4
VesselView 403 のリアパネル.....	3		

章 2 - 初期画面とセットアップウィザード

スプラッシュ画面.....	6	速度のセットアップ.....	9
セットアップウィザード.....	6	単位のセットアップ.....	11
概要.....	6	タンクのセットアップ.....	11
設定のインポート.....	6	アクティブトリム設定.....	14
エンジンのセットアップ.....	7	セットアップウィザードの終了.....	16
デバイスのセットアップ.....	8	ソース選択の通知.....	16
ジョイスティック搭載.....	8	スクリーンショットの作成.....	17

章 3 - メインメニューの選択

概要.....	20	ネットワーク.....	41
データ画面の拡大.....	20	シミュレート.....	42
文字と数字の入力.....	21	時間.....	42
ホーム.....	21	アップデートの確認.....	43
アクティブトリム.....	22	船.....	43
アクティブトリムの紹介.....	22	タブ (フラップ).....	44
GPS.....	23	タンク.....	44
浅瀬での船舶の操縦.....	23	速度.....	44
トレーラー位置とアクティブトリム.....	23	ステアリング.....	45
プロフィール概要.....	23	海面温度ソース.....	45
設定および構成.....	24	ジョイスティック搭載.....	46
燃料.....	25	エンジン.....	46
バッテリー.....	26	エンジンの基数.....	46
速度.....	26	表示中のエンジン.....	46
トリム / タブ.....	26	エンジンモデル.....	46
システム.....	27	限界値.....	46
スマート牽引.....	29	対応データ.....	47
航行.....	30	クルーズ/Smart Tow タイプ.....	47
タンク.....	31	アクティブトリム.....	47
障害履歴.....	31	環境設定.....	47
トロール.....	33	キービープ音.....	47
性能.....	35	バックライト.....	47
深度.....	35	Pop-ups (ポップアップ).....	47
発電機.....	35	単位.....	47
メンテナンス.....	36	インターフェイス.....	48
ファイルブラウザ.....	37	アラーム.....	48
設定.....	39	履歴.....	48
システム.....	39	設定.....	48
About (バージョン情報).....	39	警告音の有効化.....	49
ヘルム.....	40	無線.....	49
ウィザード.....	40	個別設定ファイル.....	49
Restore (復元).....	40		

章 4 - ソフトウェアのアップデート手順

現在のソフトウェアのバージョン確認.....	52	現在のソフトウェアのダウンロード.....	52
------------------------	----	-----------------------	----

章 1 - はじめに

1

目次

適合性宣言.....	2	配線アーキテクチャ.....	4
規格.....	2	デバイスのメンテナンス.....	4
テスト報告.....	2	ディスプレイ画面のクリーニング.....	4
VesselView の概要.....	2	メディア ポートのクリーニング.....	4
VesselView 403 フロントパネル.....	3	電気リカルコネクション.....	4
VesselView 403 のリアパネル.....	3		

適合性宣言

Mercury Marine は、本宣言に関係する下記の製品が、EU 指令 2014/30/EU (電磁環境両立性) およびオーストラリア無線通信 (電磁環境両立性) 規格 2008 の 182 項の要件に適合し、適用されるすべての技術規制を満たしていることを宣言します。

この評価は、上記指令の付録 II に基づいて実施されました。

製品	Mercury Marine VesselView 403
----	-------------------------------

本製品は、下記の規格についてテスト済みです。

規格

規格	説明
EN 60945:2002 第 9 項及び 10 項	船舶の航海と無線通信機器及びシステム — 一般要求事項-試験方法及び試験結果要件

テスト報告

実験所	報告番号
TÜV SÜD AMERICA INC.	SD72119173-0816 Rev.1

上記に記載の設備が、欧州及びオーストラリア地域での販売に伴う CE マーキングについて、上記の指令および規格に適合することを、ここに宣言します。

正式代表者	
住所	Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O.Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939
署名	John Pfeifer, President, Mercury Marine 
日付	2017/10/01

上記指令とのコンプライアンスを維持するために本製品が点検整備に出される場合、購入者、インストーラー、またはユーザーは、使用上の特別基準および制限に注意しなければなりません。使用上の特別基準および制限の詳細は、適切な製品マニュアルに記載されています。

VesselView の概要

重要： VesselView は、Mercury Marine Outboards、Mercury MerCruiser、Mercury Diesel によって製造された製品に対応するマルチファンクションディスプレイ (MFD) です。また、VesselView ソフトウェアは、Lowrance®および Simrad®対応のディスプレイデバイスにもインストールできます。本書で説明されている機能の中には、本器が接続されているパワーパッケージによっては使用できないものがあります。

VesselView は、ボートの総合情報センターとして、最大 2 基のガソリンまたはディーゼルエンジンの情報を表示できます。また、水温、水深、トリム状態、船体速度、ステアリング角度、燃料/オイル/水の状態、排水タンクなどの詳細情報などの運用データを継続的に監視・報告します。VesselView は、船舶の全地球測位システム (GPS) やその他の NMEA 対応機器と完全に一体化して、最新の航行、速度、目的地までの燃料情報などを提供できます。VesselView は、自動操縦およびジョイスティック操作に拡張されたディスプレイです。これらの操縦に関する機能はすべて、Mercury Marine の自動操縦制御エリアネットワーク (control area network: CAN) バッドまたはジョイスティック操縦を介して制御されます。VesselView は、制御モードがアクティブまたはスタンバイのどちらであるかを表示します。船舶がウェイポイントに到達するとポップアップが表示され、方向転換への対応を促します。最大効率を実現するために、追加の表示テキストを使用して、エンジンおよびドライブを調整することができます。

ディスプレイの解像度	320 x 240 – H x W
ディスプレイのタイプ	LED バックライト付きフルカラー半透過型 TFT-LCD
ディスプレイのサイズ	104 mm (4.1 インチ)
ディスプレイの視野角	170 度
動作温度	-25 °C ~ 65 °C (-13 °F ~ 149 °F)
保管温度	-40 °C ~ 85 °C (-40 °F ~ 185 °F)
耐水性	IPX7
製品の幅	118 mm (4.64 インチ)
製品の奥行き	36.5 mm (1.43 インチ)
製品の高さ	115 mm (4.52 インチ)
製品の重量	0.32 kg (0.7 ポンド)
消費電力	2.2 W (最大)
電源	NMEA 2000®
NMEA 2000 LEN (load equivalency number)	4 ネットワーク負荷

VesselView 403 フロントパネル

VesselView 403 では、タッチスクリーン機能のない 5 つのハードボタンを使用します。



64768

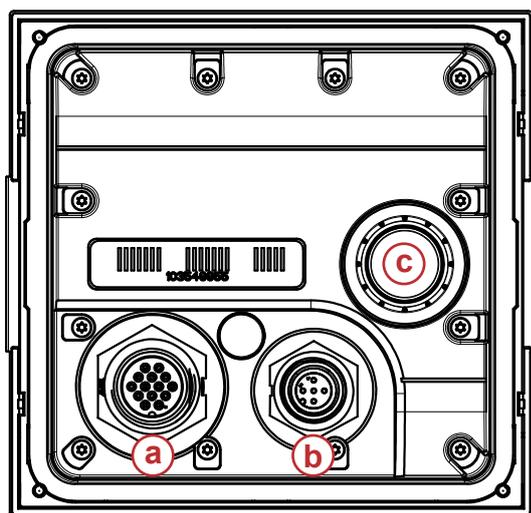
フロントコントロール

- a- メニューボタン
- b- 下向き矢印ボタン
- c- Enter ボタン
- d- 上向き矢印ボタン
- e- 速度制御ボタン

- ・ メニューボタンを使用すると、Mercury メニューの各機能にアクセスできます。
- ・ 下向き矢印ボタンを使用すると、画面のオプションまたは選択項目が下方向に移動します。
- ・ Enter ボタンは、選択項目の選択、起動、起動解除、保存に使用します。
- ・ 上向き矢印ボタンを使用すると、画面のオプションまたは選択項目が上方向に移動します。
- ・ 速度コントロールボタンを使用すると、VesselView の速度コントロール機能にアクセスできます。

VesselView 403 のリアパネル

VesselView のリアパネルにある配線接続ポイントは、Mercury SmartCraft ネットワーク通信ケーブルの接続および NMEA 2000 ネットワークを介した通信を可能にするよう設計されています。USB ポートもあるため、Wi-Fi ドングルに使用したり、ソフトウェアのアップデート、船舶の特徴のアップロード、画面キャプチャのダウンロードのためにポータブルストレージデバイスを接続したりできます。



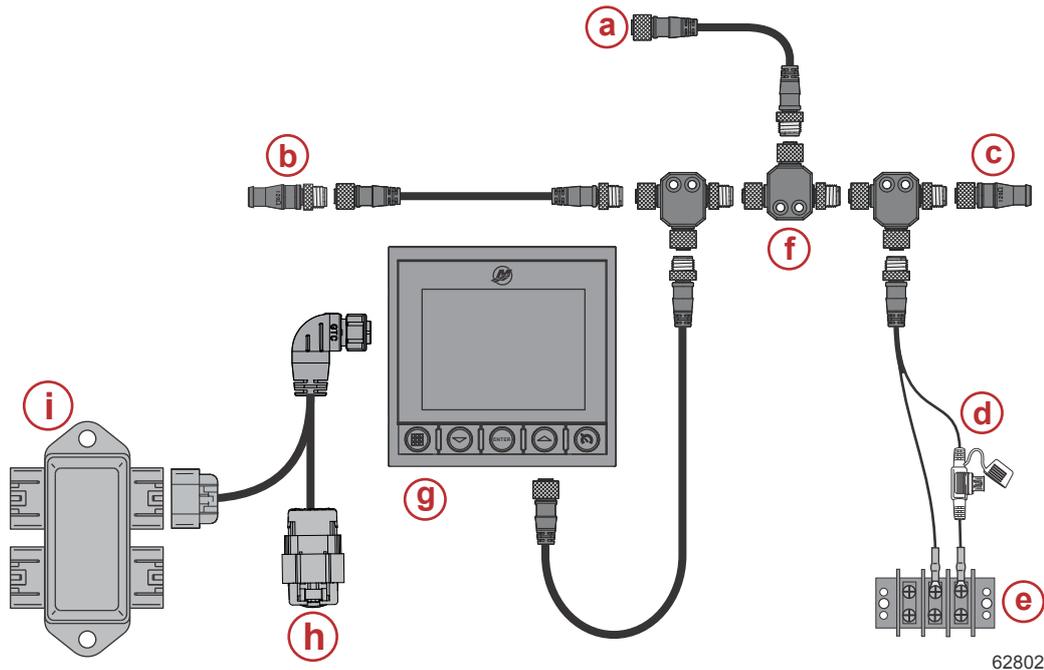
64773

リアパネル

- a- Mercury SmartCraft の接続
- b- NMEA 2000 接続
- c- USB ポート

配線アーキテクチャ

次の画像は、VesselView を船舶の通信ネットワークに組み込む際の一般的な接続構成を示します。



62802

- a- チャートプロッターまたは多機能ディスプレイへのオプション接続
- b- 120Ω 終端抵抗、オス
- c- 120Ω 終端抵抗、メス
- d- NMEA® 2000 ヒューズ付き電源
- e- 電力バス
- f- NMEA® 2000 T 字コネクタ
- g- VesselView 403
- h- ウェザーキャップ—未使用
- i- 接続箱

デバイスのメンテナンス

重要： ユニットを使用していないときは、提供されている白プラスチックの日よけカバーを取り付けて、ユニットを保護することをお勧めします。

ディスプレイ画面のクリーニング

塩類やその他の環境汚染物質が蓄積するのを防ぐため、定期的にディスプレイ画面を掃除することを推奨します。乾いた布や湿った布を使用すると、結晶化した塩がディスプレイコーティングを傷つけることがあります。塩の沈着物を溶解して除去するために、布に十分な量の真水を含ませてください。掃除中に画面に強い圧力を加えないでください。布で水アタを取り除けない場合は、温水とイソプロピルアルコールを1対1の割合で混ぜたものを使用して、画面をきれいにします。アセトン、ミネラルスピリット、テレピン系溶剤（シンナー）、またはアンモニア系洗剤は使用しないでください。強力な溶剤または洗剤は防幻フィルム、樹脂、ゴム製キーに損傷を与えるおそれがあります。プラスチックベゼルとゴム製キーのUV損傷を防ぐために、ユニットを使用していないときはカバーを取り付けることをお勧めします。

メディアポートのクリーニング

メディアポートのキャップエリアは、定期的に掃除をして結晶化した塩などの物質が堆積しないようにしてください。

電気的接続

電気的接続の定期検査を実施して、定期的に掃除をし、結晶化した塩などの物質が堆積しないようにしてください。

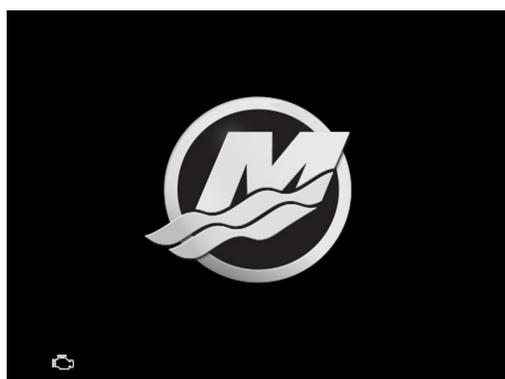
章 2 - 初期画面とセットアップウィザード

目次

スプラッシュ画面.....	6	速度のセットアップ.....	9
セットアップウィザード.....	6	単位のセットアップ.....	11
概要.....	6	タンクのセットアップ.....	11
設定のインポート.....	6	アクティブトリム設定.....	14
エンジンのセットアップ.....	7	セットアップ ウィザードの終了.....	16
デバイスのセットアップ.....	8	ソース選択の通知.....	16
ジョイスティック搭載.....	8	スクリーンショットの作成.....	17

スプラッシュ画面

起動時、VesselView にはスプラッシュ画面が表示されます。下部隅のエンジンの画像は、船舶のエンジン出力が排出コントロールされている状態であることを示します。



64808

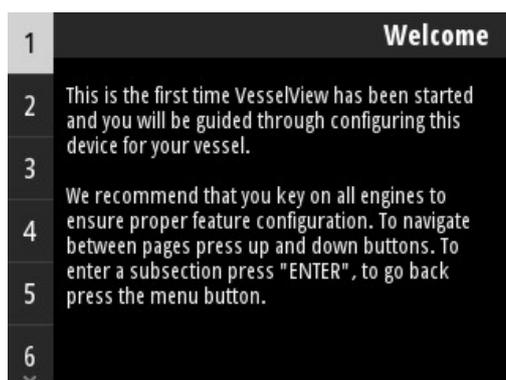
スプラッシュ画面

セットアップウィザード

概要

VesselView セットアップウィザードは、VesselView を設定するための最初のステップの説明が表示されます。セットアップウィザードには、メニューボタンからいつでもアクセスできます。メニュー画面で下向き矢印ボタンを使用して、[Settings] (設定) オプションに移動します。[Settings] (設定) メニューで下向き矢印を使用して、[System] (システム) オプションに移動し、ウィザードを起動します。

[Welcome] (ようこそ) 画面で下向き矢印ボタンを押して、セットアップウィザードを開始します。



64813

設定のインポート

セットアップウィザードは、構成ファイルがユニットのローカルストレージに保存されているか、あるいはユニットの背面に挿入された USB ストレージデバイスにロードされているのを、最初に操船者に尋ねます。これは、この船舶に使用される設定が、構成ファイルを作成するのに使用されていた船舶のものと同じ場合は便利であり、設定時間を短縮できます。インポートするファイルがない場合、下向き矢印ボタンを押してウィザードを続行します。インポートする構成ファイルがある場合、[File Browser] (ファイルブラウザ) メニューオプションを使用して構成ファイルを探します。「3 - ファイルブラウザ」を参照してください。



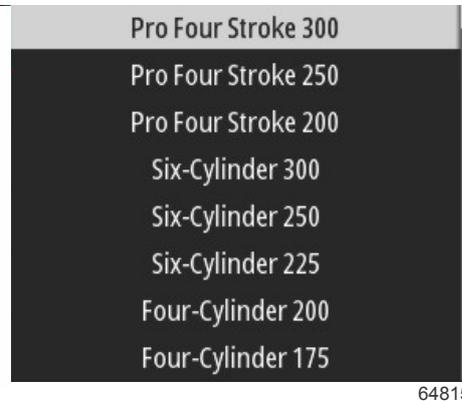
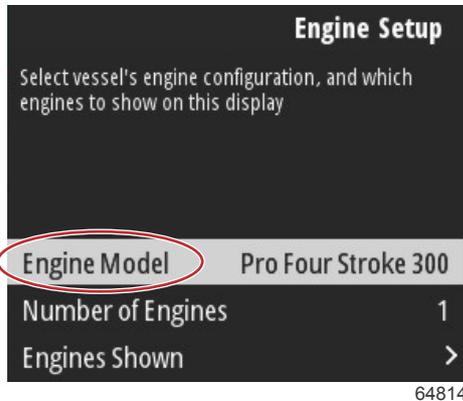
65795

エンジンのセットアップ

セットアップウィザードの[Engine Setup] (エンジンのセットアップ) セクションで、操縦者は船舶のエンジンモデル、搭載されているエンジン数、および特定の VesselView に表示するエンジン数を最大 2 基まで選択できます。

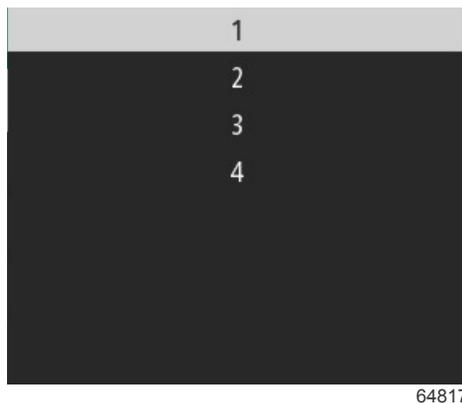
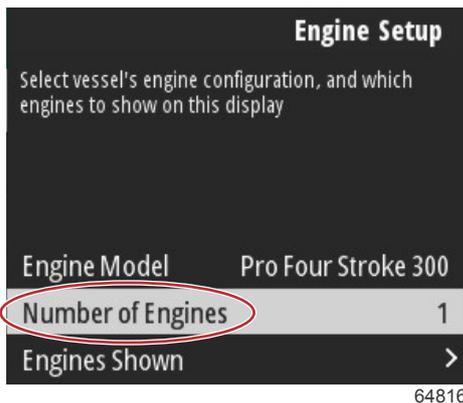
注意: VesselView 403 に表示できるエンジンデータは 2 基までです。エンジンが 3 基以上搭載されている船舶の場合は、VesselView 403 ユニットの追加する必要があります。

Enter ボタンを押すと、エンジンの選択画面が表示されます。矢印ボタンを使用すると、エンジンリストを上下に移動できます。選択したいエンジンがハイライト表示されたら、**Enter** ボタンを押します。



エンジンの選択

Enter ボタンを押すと、エンジン数の画面が表示されます。上向き矢印ボタンと下向き矢印ボタンを使用して、船舶にあるエンジン数を選択します。

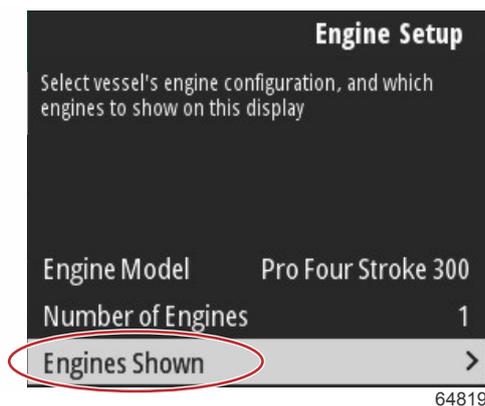


エンジンの基数

Enter ボタンを押すと、表示エンジンの選択画面が表示されます。前のステップで選択されたエンジン数に応じたオプションのみが表示されます。たとえば、3 基のエンジンを選択した場合、操縦者には **[Port]** (ポート)、**[Starboard]** (スターボード)、**[Center]** (センター) の選択肢があります。矢印ボタンを使用して選択項目をハイライト表示し、**Enter** ボタンを押すと、VesselView に表示されるエンジンのチェックボックスが有効になります。1 台の VesselView 403 には最大 2 基のエンジンを表示できます。

章 2 - 初期画面とセットアップウィザード

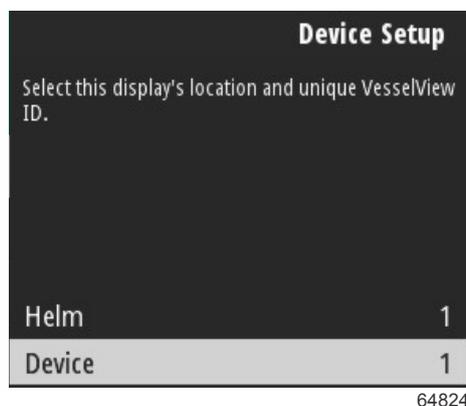
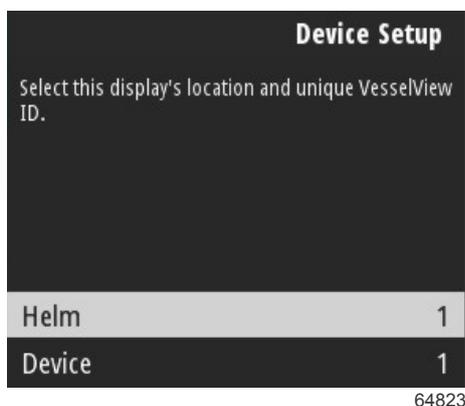
ウィザードの[Engine Setup] (エンジンのセットアップ) が終了したら、メニューボタンを押してエンジンのセットアップ画面に戻ります。下向き矢印ボタンを押すと、ウィザードの次のステップに進みます。



表示されるエンジン

デバイスのセットアップ

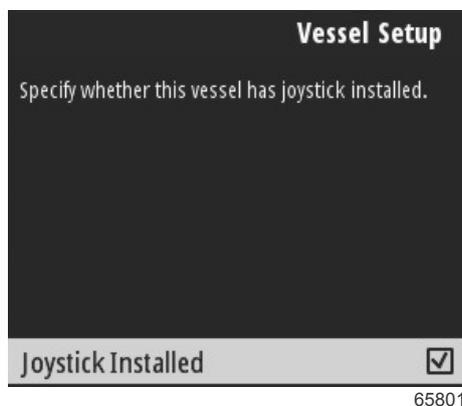
[Device Setup] (デバイスのセットアップ) 画面で、上向き矢印ボタンと下向き矢印ボタン、Enter ボタンを使用して選択を確定します。複数の VesselView デバイスを使用する場合は、各ユニットに一意の番号を割り当てて、データ送信に関わる問題を防止してください。ヘルム番号は、各 VesselView ユニットの場所と一致する必要があります。一般に、メインヘルムを「1」、セカンダリーヘルムを「2」とします。下向き矢印ボタンを押して、ウィザードを続行します。



ヘルムとデバイスの設定

ジョイスティック搭載

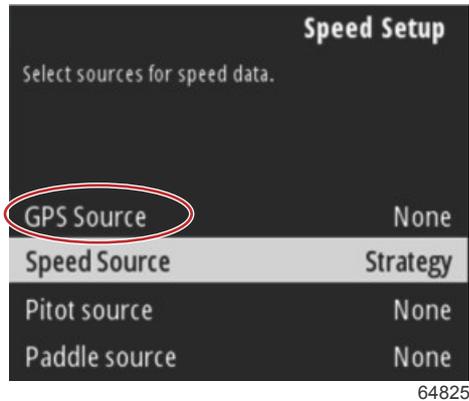
ジョイスティック操縦が搭載されている船舶の場合、[Joystick Installed] (ジョイスティック搭載) チェックボックスオプションをハイライト表示し、選択します。これで、ジョイスティックによるシステムへの入力が VesselView ユニットで認識されるようになります。



速度のセットアップ

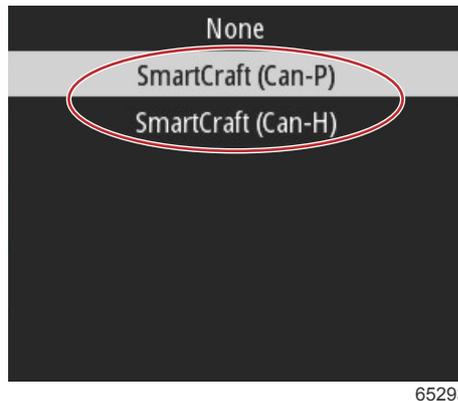
速度ソースは、速度データの取得方法を決定します。ストラテジーでは、ピトーデータとパドルホイールデータを使用して船舶の速度を確立します。ストラテジーを選択した場合、ピトーとパドルホイールのデータソースのエンジンを選択する必要があります。GPS では、GPS ユニットからのデータを使用して速度を判別します。GPS を選択した場合、VesselView の GPS データのソースとして適切なネットワークバスを選択する必要があります。

[Speed Setup] (速度セットアップ) 画面で上向き矢印ボタンと下向き矢印ボタン、Enter ボタンを使用して選択します。GPS ソースをハイライト表示し、選択します。

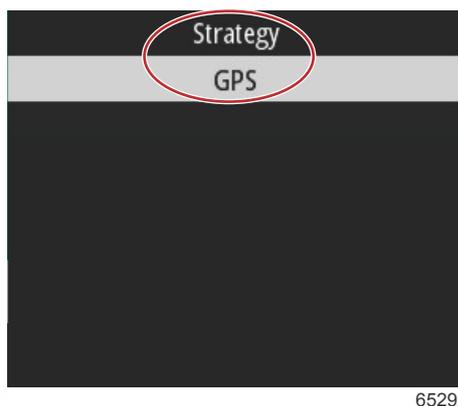


速度ソースの選択

GPS 速度データの場合、GPS データを SmartCraft ネットワークを介して送信する CAN バスを選択します。

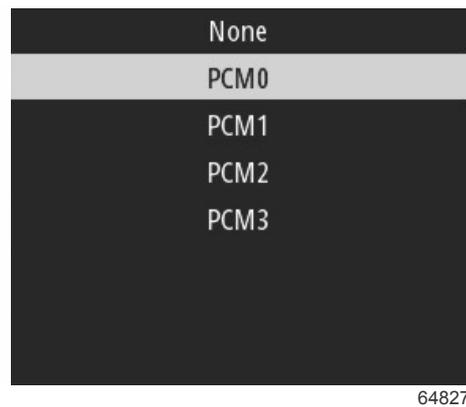
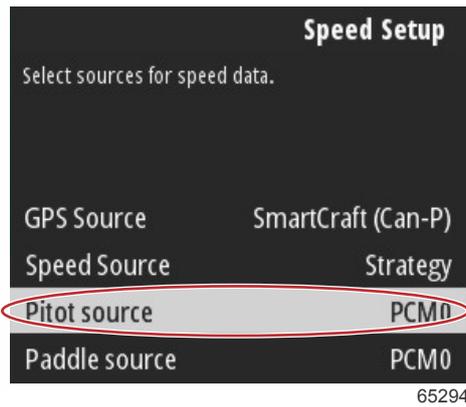


速度ソースのオプションをハイライト表示します。



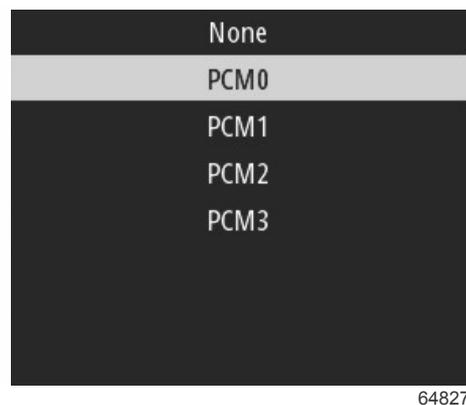
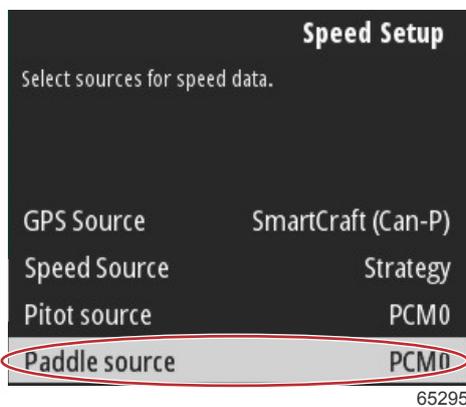
章 2 - 初期画面とセットアップウィザード

速度が[Strategy] (ストラテジー) の場合、[Pitot source] (ピトーソース) オプションを選択し、ピトーセンサーからデータを報告するエンジン PCM を選択します。



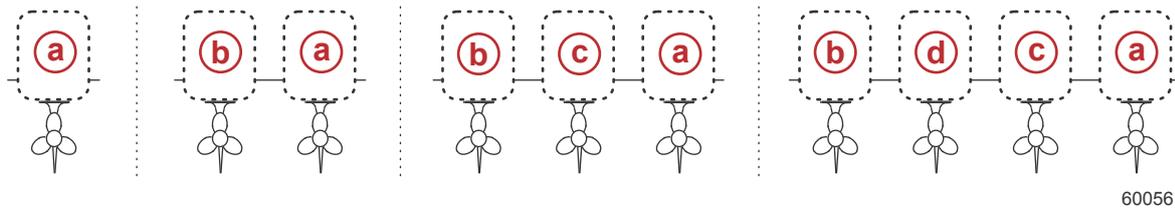
エンジン位置の選択

[Paddle source] (パドルソース) オプションを選択し、パドルホイールセンサーからのデータを報告するエンジン PCM を選択します。



エンジン位置の選択

複数のエンジンを搭載している船舶の PCM 位置を下图に示します。

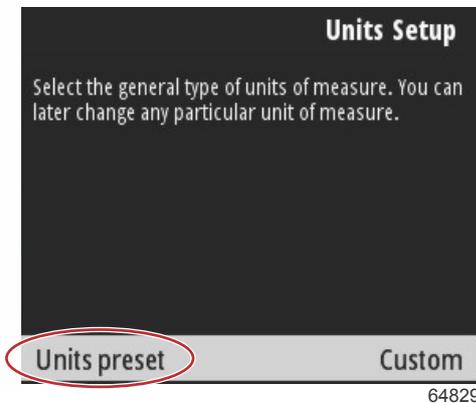


- a- PCM0 = スターボード アウター
- b- PCM1 = ポート アウター
- c- PCM2 = スターボード インナーまたはセンター
- d- PCM3 = ポート インナー

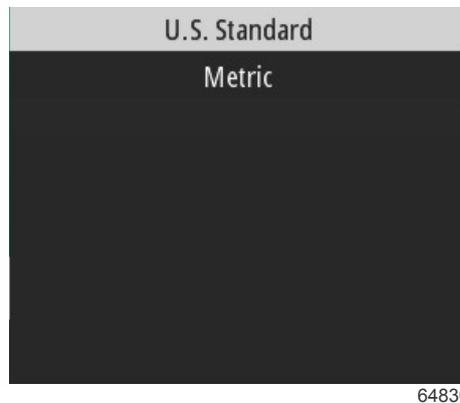
ウィザードの[Speed Setup] (速度セットアップ) で選択を完了したら、下向き矢印ボタンを押してウィザードの次のステップに進みます。

単位のセットアップ

VesselView では、操縦者は表示する計測単位を選択できます。上向き矢印ボタンと下向き矢印ボタン、Enter ボタンを使用して選択します。



64829



64830

表示する計測単位

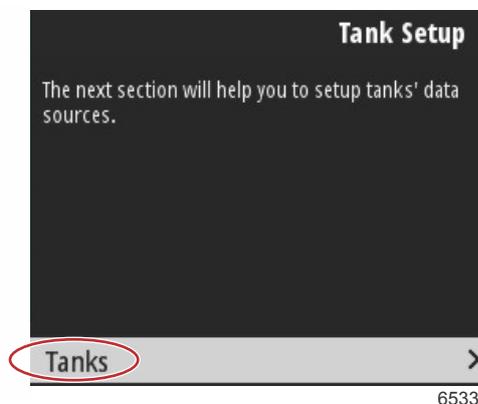
[Units Setup] (単位セットアップ) で選択を完了したら、下向き矢印ボタンを押してウィザードを続行します。

タンクのセットアップ

重要： 新規タンクの構成を試行する前に、すべてのタンクのセンサーとセンダーがネットワークに適切に接続されていることを確認します。

[Tank setup] (タンクのセットアップ) を使用すると、操縦者はタンクの種類を選択し、タンクの容量を設定してタンクに名前を付けることができます。

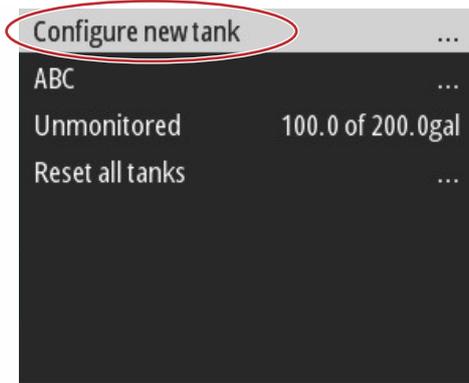
[Tank] (タンク) をハイライト表示した状態で、Enter ボタンを押して続行します。



65337

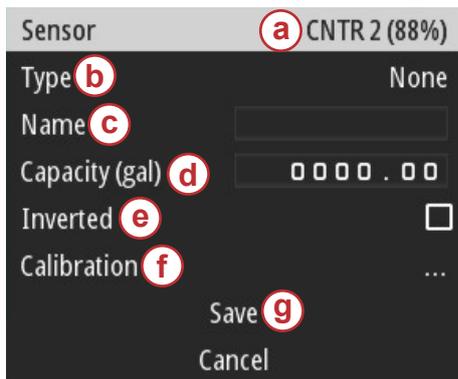
章 2 - 初期画面とセットアップウィザード

[Configure new tank] (新規タンクの構成) をハイライト表示した状態で、**Enter** ボタンを押します。



65338

タンク構成画面には、VesselView で正確なタンクデータを表示するのに必要な情報がすべてあります。



65339

タンク構成画面

- a- 検出されたタンクセンサー
- b- タンクの種類
- c- タンク名
- d- タンクの容量
- e- タンクの読取値の反転
- f- タンクのキャリブレーション
- g- オプションを保存

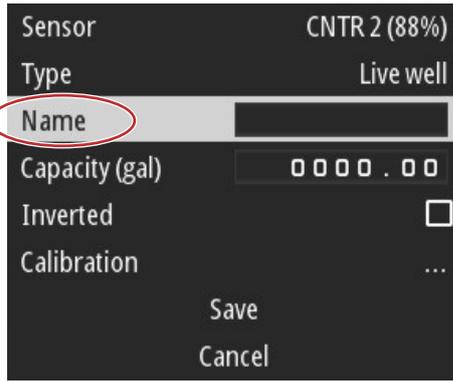
注意: タンクの種類で発電用燃料を選択しても、船推進燃料タンクの全体量に発電機用タンクの量が追加されるわけではありません。

タンクの種類を選択するには、上向き矢印ボタンと下向き矢印ボタンを使用して必要なタンクの種類をハイライト表示します。タンクの種類を選択した状態で、**Enter** ボタンを押します。



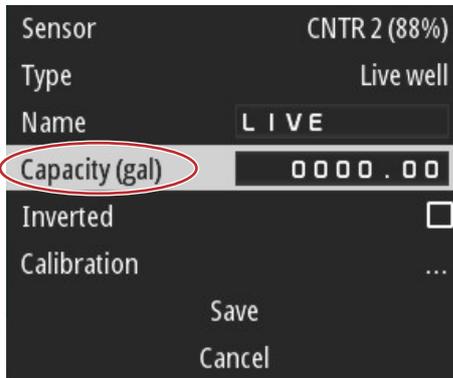
65340

タンクの名前を入力します。名前のフィールドには、最大 9 文字入力できます。「3 - 文字と数字の入力」を参照してください。タンクの名前の入力終了したら、メニューボタンを押して次のステップに進みます。



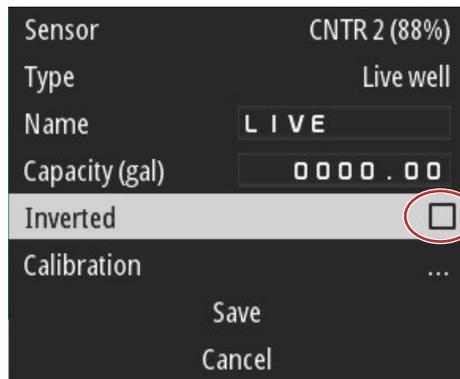
65343

タンクの容量を入力します。前のステップで使用したプロセスを使用してタンク容量の入力を完了します。タンクの容量の入力が終了したら、メニューボタンを押して次のステップに進みます。



65345

VesselView では、操船者は監視中のタンクの容量値を反転できます。このオプションは、従来の標準センダーとは逆のデータを送信するタンクセンダーに対応するために利用できます。標準タンクレベルのセンダーは 33~240Ω の抵抗を読み取ります。240Ω はタンクが空であることを、33Ω はタンクが満タンであることを示しています。反転したタンクセンダーは通常 0~180Ω の抵抗を読み取り、0Ω はタンクは満タンであること、180Ω はタンクが空であることを意味します。



65347

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

章 2 - 初期画面とセットアップウィザード

上向き矢印ボタンと下向き矢印ボタンを使用してキャリブレーション行をハイライト表示します。行をハイライト表示した状態で、**Enter** ボタンを押して割合データを変更します。**メニュー**ボタンを押してキャリブレーション行を終了します。

Raw/Calibrated	88.0%	88.0%
1	0.0%	0.0%
2	25.0%	25.0%
3	50.0%	50.0%
4	75.0%	75.0%
5	100.0%	100.0%
Save		
Cancel		

65348

すべてのフィールドと選択が設定されたら、[Save] (保存) オプションをハイライト表示して、**Enter** ボタンを押してタンクの設定を VesselView に保存します。

Raw/Calibrated	88.0%	88.0%
1	0.0%	0.0%
2	25.0%	25.0%
3	50.0%	50.0%
4	75.0%	75.0%
5	100.0%	100.0%
Save		
Cancel		

65349

VesselView は、新規タンクを構成する画面に戻ります。構成するタンクがない場合、**メニュー**ボタンを押してウィザードメニューに戻り、下向き矢印ボタンを押してウィザードを続行します。

アクティブトリム設定

船舶に Mercury Marine のアクティブトリムを設置すると、VesselView ディスプレイを使用してトリムプロファイルを管理できます。アクティブトリムのキーパッドの機能は影響されません。

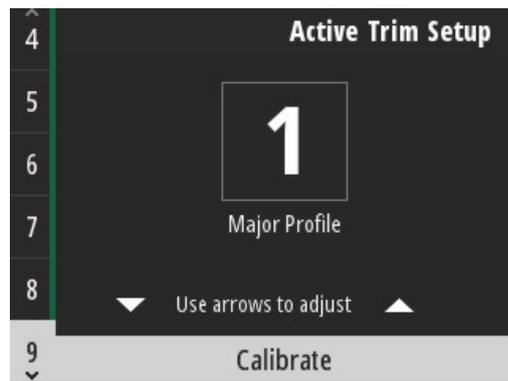
VesselView には、アクティブトリム構成プロセスのステップの説明が表示されます。画面に表示される指示に従って、構成プロセスを完了します。

[Active Trim option] (アクティブトリムオプション) をハイライト表示した状態で、**Enter** ボタンを押してセットアッププロセスを開始します。

4	Active Trim Setup
5	If your vessel is equipped with Active Trim module, the following section will guide you through its configuration process.
6	
7	
8	
9	Active Trim ...

65710

上向き矢印ボタンと下向き矢印ボタンを使用してアクティブトリムプロファイルをハイライト表示します。番号が大きくなるほど、低速でエンジンまたはドライブのトリムが強力になります。主なトリムプロファイルは、実行プロファイルの平均になります。海上で航行して船舶の傾きを微調整するときに実行中のプロファイル进行调整できます。船舶に最適な主なプロファイルを探すために、ボートを巡航速度で航行させてください。キャリブレーションオプションをハイライト表示した状態で、**Enter** ボタンを押して続行します。



65717

画面に表示される説明に従い、トリムダウン適応を完了します。**Enter** ボタンを押して続行します。



65718

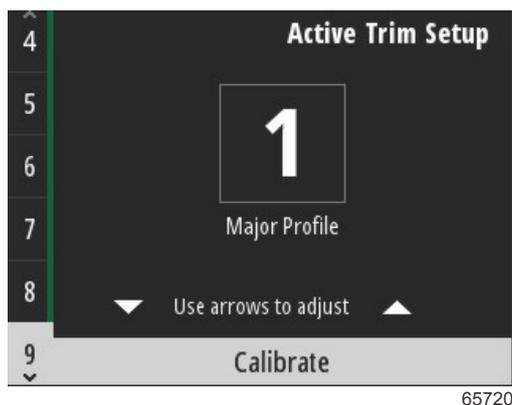
画面に表示される説明に従い、トリムアップ適応を完了します。**Enter** ボタンを押して続行します。



65719

章 2 - 初期画面とセットアップウィザード

トリムダウン適応とトリムアップ適応が完了すると、VesselView に[Major Profile] (主なプロファイル) 画面が表示されます。5つの主なトリムプロファイルを個別にキャリブレーションする必要はありません。トリムダウン適応とトリムアップ適応は、トリム読み取りを5つのプロファイルのすべてに適用されます。セットアップウィザードのアクティブトリム部分を終了するには、メニューボタンを押します。



[Active trim setup] (アクティブトリム設定) が完了します。

セットアップウィザードの終了

セットアップウィザードのプロセスを完了するには、**Enter** ボタンを押します。



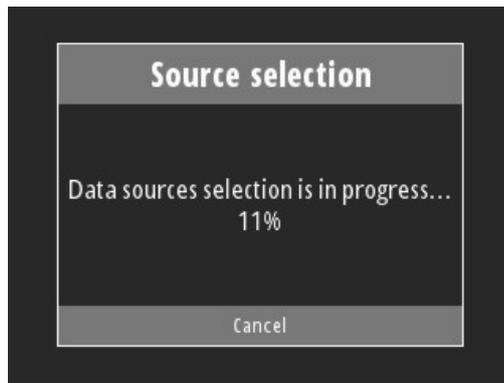
セットアップウィザードが完了します。

ソース選択の通知

セットアップウィザードが完了すると、ソース選択通知が表示されます。**Enter** ボタンを押して、[Start] (開始) を選択すると、センサーとデータ送信デバイスのセンサーを特定するために船舶のネットワークを検索するプロセスが開始します。



データソース選択が進行中です。画面に選択の進捗状況が 0~100 のパーセントで表示されます。



65812

選択が完了したら、**Enter** ボタンを押して続行します。VesselView 画面は、メインのデータ表示モードに戻ります。



65813

スクリーンショットの作成

VesselView では、リアルタイムの操作時に画面イメージを作成できます。

重要： 前方の海面から視線をそらすときは、常に注意してください。航路に障害物や他のポートがないことを必ず確認してください。

画面キャプチャを作成するには、メニューボタンと速度コントロールボタンを同時に押します。画面キャプチャファイルの名前が画面下部に短時間表示されます。

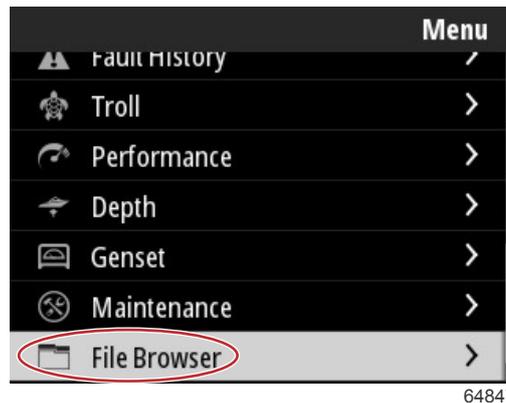


64792

メニューボタンと速度コントロールボタン

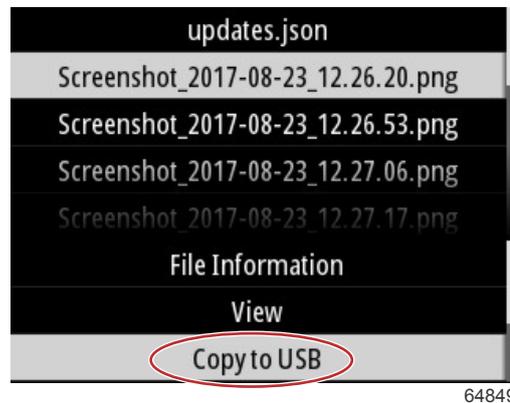
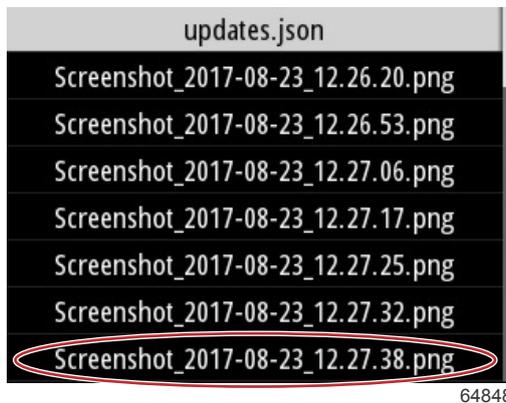
章 2 - 初期画面とセットアップウィザード

画面キャプチャはすべてメインメニューにある[File Browser] (ファイルブラウザ) フォルダに格納されます。



画面キャプチャは、一度に 1 つ選択して、表示、USB への転送、削除を行えます。

注意: [Copy to USB] (USB にコピー) オプションを表示するには、適切にフォーマットした USB ドライブを VesselView ユニットの背面に接続する必要があります。USB 接続は、ユニット背面にある大きなキャップの下にあります。



USB ドライブにコピーされたスクリーンショット

スクリーンショットが USB ドライブに正常にコピーされたことを操縦者に通知する確認画面が表示されます。Enter ボタンを押して[OK]を確定し、screenshots フォルダに戻ります。



章 3 - メインメニューの選択

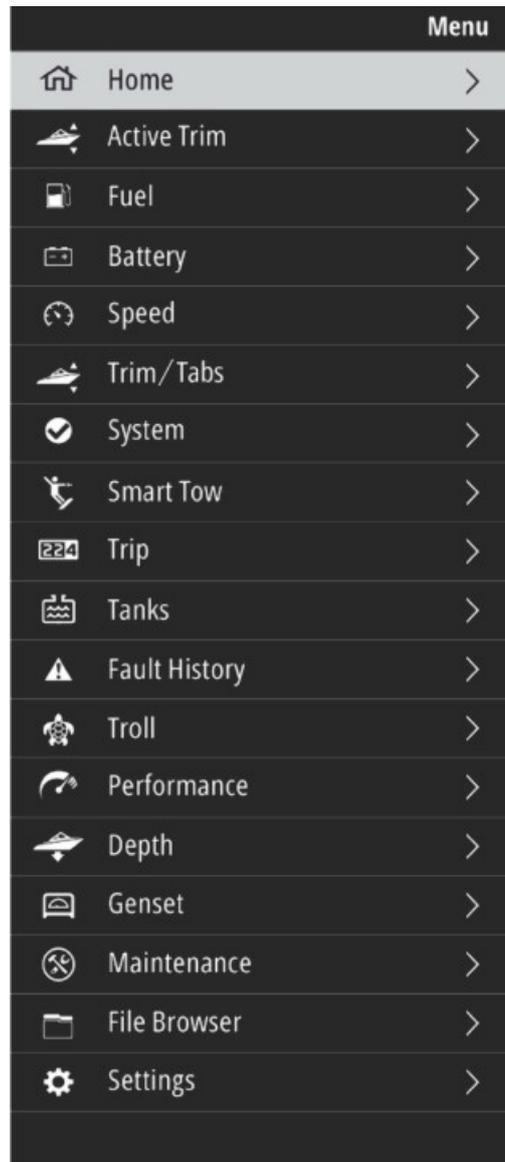
目次

概要.....	20	ネットワーク.....	41
データ画面の拡大.....	20	シミュレート.....	42
文字と数字の入力.....	21	時間.....	42
ホーム.....	21	アップデートの確認.....	43
アクティブトリム.....	22	船.....	43
アクティブトリムの紹介.....	22	タブ (フラップ).....	44
GPS.....	23	タンク.....	44
浅瀬での船舶の操縦.....	23	速度.....	44
トレーラー位置とアクティブトリム.....	23	ステアリング.....	45
プロフィール概要.....	23	海面温度ソース.....	45
設定および構成.....	24	ジョイスティック搭載.....	46
燃料.....	25	エンジン.....	46
バッテリー.....	26	エンジンの基数.....	46
速度.....	26	表示中のエンジン.....	46
トリム / タブ.....	26	エンジンモデル.....	46
システム.....	27	限界値.....	46
スマート牽引.....	29	対応データ.....	47
航行.....	30	クルーズ/Smart Tow タイプ.....	47
タンク.....	31	アクティブトリム.....	47
障害履歴.....	31	環境設定.....	47
トロール.....	33	キービープ音.....	47
性能.....	35	バックライト.....	47
深度.....	35	Pop-ups (ポップアップ).....	47
発電機.....	35	単位.....	47
メンテナンス.....	36	インターフェイス.....	48
ファイルブラウザ.....	37	アラーム.....	48
設定.....	39	履歴.....	48
システム.....	39	設定.....	48
About (バージョン情報).....	39	警告音の有効化.....	49
ヘルム.....	40	無線.....	49
ウィザード.....	40	個別設定ファイル.....	49
Restore (復元).....	40		

概要

メニューボタンを押すと、メインメニュー画面が表示されます。上向き矢印ボタンと下向き矢印ボタンを使用して希望するメニュー項目に移動してハイライト表示します。

メインメニュー画面で項目が選択されているときにメニューボタンを押すと、選択項目が解除され、メインメニュー画面に戻ることができます。



64976

データ画面の拡大

左手のシステムパネルに事前設定のデータ項目が 6 項目あります。船舶表示画面がアクティブのときに、上向き矢印と下向き矢印を使用してシステムパネルの項目を選択します。事前設定の 6 項目のいずれかを選択すると、選択項目のデータが全画面表示されます。次の 6 パネルがあります。

1. ホーム
2. 燃料
3. バッテリー
4. 速度
5. トリム / タブ
6. システム

ホームアイコンがハイライト表示されるまで上向き矢印ボタンを押すと、VesselView がアクティブな表示画面に戻ります。

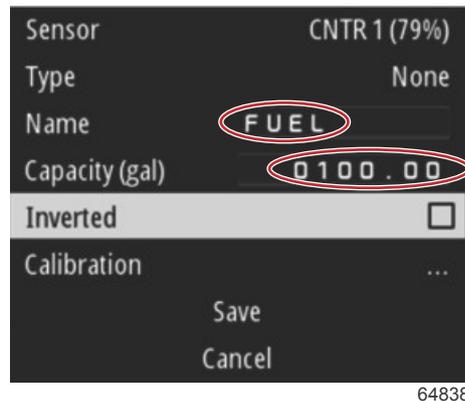


システムパネル

追加のデータ拡大表示画面には、メニューボタンを押して、上向き矢印または下向き矢印を使用して任意のメニュー項目を選択することでアクセスできます。船舶のパワーパッケージによっては、いくつかのオプションが使用できない場合があります。

文字と数字の入力

アクティブなフィールドへの文字と数字の入力は、上向き矢印ボタン、下向き矢印ボタン、Enter ボタン、メニューボタンを使用して行えます。



アクティブなフィールド

1. 上向き矢印ボタンと下向き矢印ボタンを使用して必要な項目またはフィールドをハイライト表示します。
2. Enter ボタンを押して、データフィールドでカーソルをアクティブにします。
3. Enter ボタンをもう一度押して、個々の文字/数字の位置をハイライト表示します。
4. 上向き矢印ボタンと下向き矢印ボタンを使用して文字/数字を変更します。
5. 必要な文字/数字を入力したら、Enter ボタンを押して、アクティブにした文字/数字の位置を解除します。
6. 上向き矢印ボタンを押して、文字/数字の次の位置に進みます。下向き矢印ボタンを使用すると、文字/数字の前の位置に戻ります。
7. アクティブなデータフィールドが完了したらメニューボタンを押して、上向き矢印ボタンまたは下向き矢印ボタンを使用して画面上の次のフィールドに移動します。
8. 前述の指示リストを使用して、VesselView のさまざまな画面で他のアクティブなフィールドに必要な事項を入力します。
9. 画面上のすべてのフィールドに必要な事項を入力したら、[Save] (保存) を選択して、変更や追加を確実に保存します。

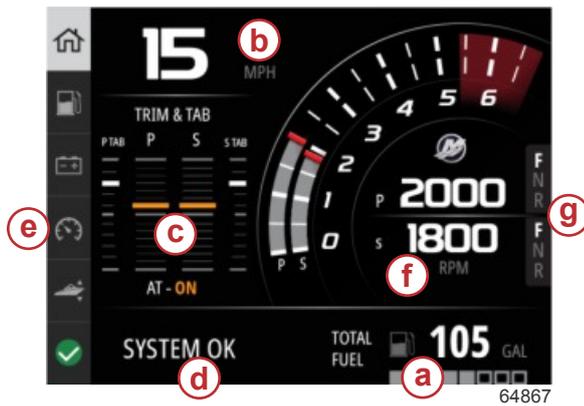
ホーム

VesselView のホーム画面には、次のデータが表示されます。

- 燃料
- 速度
- トリムグラフとアクティブトリムの状態
- システムの状態
- 自動操縦の状態
- RPM

章 3 - メインメニューの選択

- ギア位置

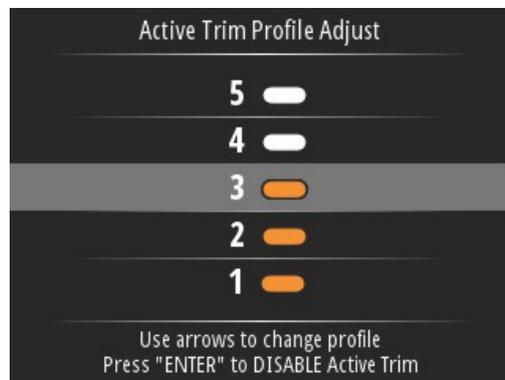


- a- 燃料
- b- 速度
- c- トリムグラフとアクティブトリムの状態
- d- システムの状態
- e- システムパネルの項目
- f- RPM
- g- ギア位置

任意のデータレベルまたは機能画面からホーム画面に戻るには、メニューボタンを押します。表示のネストレベルに応じて、メニューボタンを複数回押さなければならない場合があります。

左手側のシステムパネルに表示されるデータ項目は、Settings (設定) > Preferences (基本設定) > Interface (インターフェース) > System (システム) と移動することでカスタマイズできます。データは最大5つまで選択できます。

アクティブトリム



65736

アクティブトリム機能を機能させるために、お使いのボート用の追加ハードウェアが必要な場合があります。必要なハードウェアに関する情報は、公認の Mercury Marine デイラーにお問い合わせください。

アクティブトリムの紹介

アクティブトリムは、Mercury Marine が特許を取得した GPS ベースの自動トリムシステムです。この直感的なハンズフリーシステムは、エンジンやドライブトリムを操船状況の変化に合わせて常時調整し、パフォーマンス、燃費、操作性を向上させます。船舶操作に正確に反応し、全般的な操船体験を向上させます。エンジンやドライブのトリミング知識が無くてもアクティブトリムの機能を活用できます。

- 船舶が加速すると、エンジンまたはドライブがトリムアウト (トリムの角度を大きく) します。
- ターンなどで船舶が減速すると、エンジンやドライブはトリムイン (トリムの角度を小さく) します。
- アクティブトリム機能は、手動トリムボタンを使用していつでも無効にできます。
- アクティブトリムでは、船の荷重の変化、操縦者の好み、天候状況を補正しつつ、完全な自動制御を維持することができます。

アクティブトリムシステムには次の4つの操船モードがあります：



61896

- 1.アイドル速度**
現行のトリム位置を維持します。



61897

- 2.加速 (ホールショット)**
エンジンやドライブを引き下げ、船首の上昇を最小限にして、プレ-ニング状態になる時間 (time-to-plane) を向上させます。



3. プレーニング速度

GPS 速度に基づいて、エンジンまたはドライブを次第にトリム調整して、最も効率的な航行姿勢を保ちます。



4. オーバーライド

船舶の操縦者が手動トリムを使用すると、アクティブトリムシステムが直ちに無効になり、操縦者が全面的に制御できるようになります。

船舶の起動時、アクティブトリムは前回の運転停止からオン/オフ状態を引き継ぎます。たとえば、アクティブトリムが前回の運転停止時にオンだった場合は、次の起動時にもオンになります。

GPS

アクティブトリムは GPS 信号を利用してボートの速度を測定します。アクティブトリムシステムは、GPS ユニットが信号を取り込むまでトリムを自動制御しません。

浅瀬での船舶の操縦

重要：アクティブトリムは水深を検知できないため、浅瀬で自動的にトリムアップすることはありません。船舶操縦者は、エンジンをトリムするか、手動で操縦するか、OFF ボタンを押してアクティブトリムを無効化する必要があります。

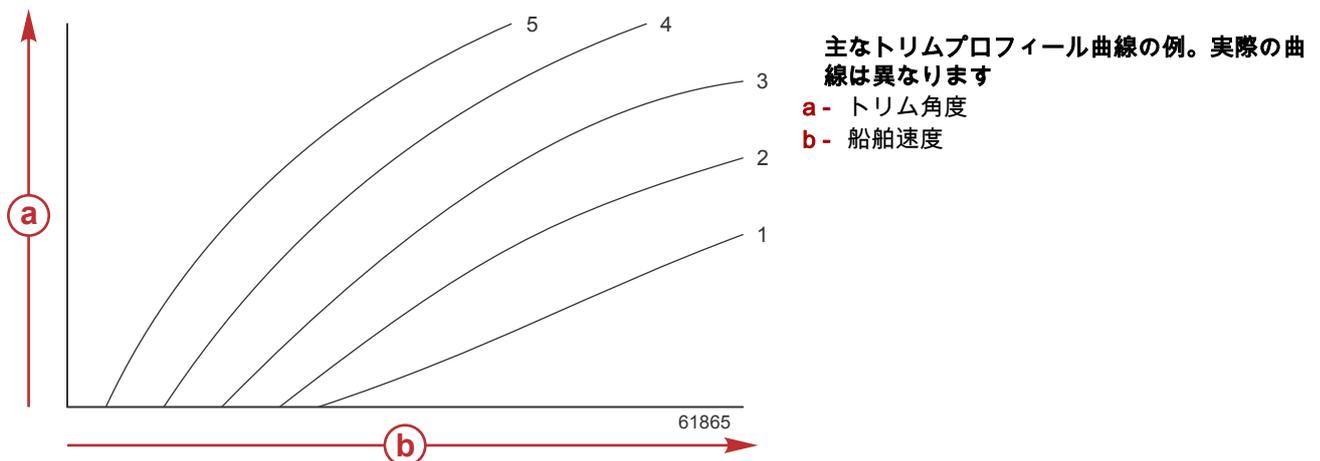
トレーラー位置とアクティブトリム



エンジンやドライブをトレーラー位置 (適応トリムレンジの 50% 超) にして、アクティブトリムの起動を防ぎます。エンジンやドライブを正常範囲を超えてトリムする場合 (浅瀬での進行、トレーラーから船舶の進水、船舶のトレーラーへの積み上げなど)、アクティブトリムが機能する前に手動でトリムダウンする必要があります。この安全機能は、エンジンやドライブが自動的にトリムダウンして物にぶつかるのを防ぎます。

プロフィール概要

アクティブトリムシステムは、主な固有のトリムプロフィールのいずれに対しても構成できます。下の図は、トリム角度対ボート速度が、5つの主な各プロフィール曲線でどのように異なるのかを示しています。



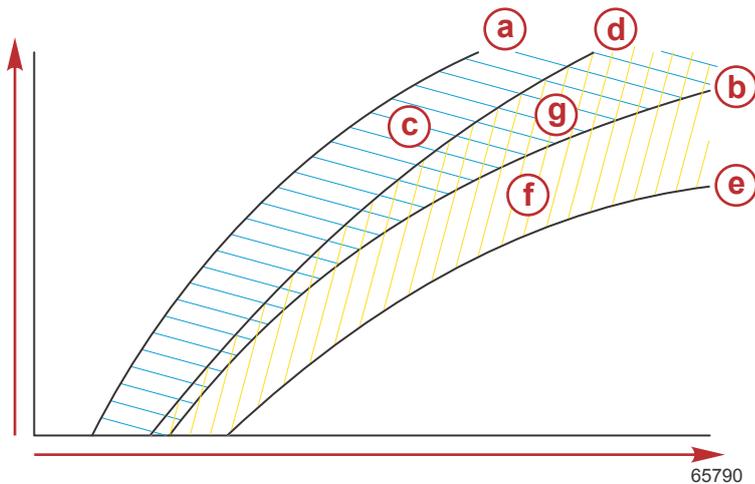
通常の動作条件下で個々のボートおよびパワーパッケージの組み合わせに最も適切な主なトリムプロフィールでアクティブトリムシステムを構成します。

前述の例にあるそれぞれの主なプロフィール曲線は初期設定の、調整可能なトリムプロフィールの幅がより広い中設定 (調整可能なトリムプロフィール 3) を示しています。主なトリムプロフィールにはそれぞれ、ユーザー設定可能な 5 つのトリムプロフィールの範囲があり、操船者はボート操船中にトリム曲線を微調整し、環境条件またはボートのローディングの差を補正できます。

選択した主なトリムプロフィールの上限は、ユーザー設定可能なトリムプロフィール 5 に相当します。下限はユーザー設定可能なトリムプロフィール 1 に相当します。

章 3 - メインメニューの選択

主な5つのトリムプロフィールの範囲は互いに重複しています。主なプロフィール4および3のトリム曲線範囲を(最初のグラフから)単独グラフ上に置くと、大きく重複していることが示されます。主なプロフィール3の上限は主なプロフィール4の下限より上です。つまりこれが両方のプロフィールが共有しているトリム曲線範囲の一部となります。実質上、これはシステムを構成する際の条件のわずかな変更がシステムパフォーマンスの大きな変化へは繋がらないことを意味します。



- a- 主なプロフィール4の上限
- b- 主なプロフィール4の下限
- c- この領域(c) + (g)は主なプロフィール4の最大範囲と等しくなります
- d- 主なプロフィール3の上限
- e- 主なプロフィール3の下限
- f- この領域(f) + (g)は主なプロフィール3の最大範囲と等しくなります
- g- 主なプロフィール4と3の範囲の重複

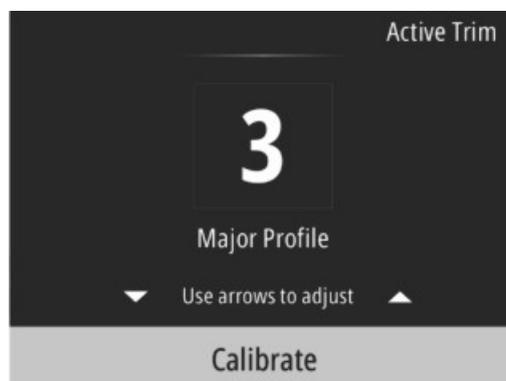
65790

設定および構成

重要： アクティブトリムの構成は、必ず追加のトリムインのある調整可能なプロファイルを選択できるようにする主なプロファイルで行います。調整可能なトリムプロファイル1で通常操作となる主なプロファイルの選択は回避します。これにより、操船者は常に船首を下げ、エンジンやドライブを手動でトリムする必要なくポーイズ現象を修正できます。

VesselViewにより、Vessel Control Module用のネットワークを検索します。Vessel Control Moduleソフトウェアが最新ではない場合、またはネットワーク上に見当たらない場合は、アクティブトリム設定により操船者は継続することができません。

[Calibrate] (キャリブレーション) オプションをハイライト表示した状態で **Enter** ボタンを押します。キャリブレーションプロセスの各ステップで画面の指示に従います。各ステップを完了した後に表示される[Next] (次へ) オプションをハイライト表示して、次のステップに進みます。すべてのステップが完了したら、**Enter** ボタンを押してキャリブレーション手順を保存します。



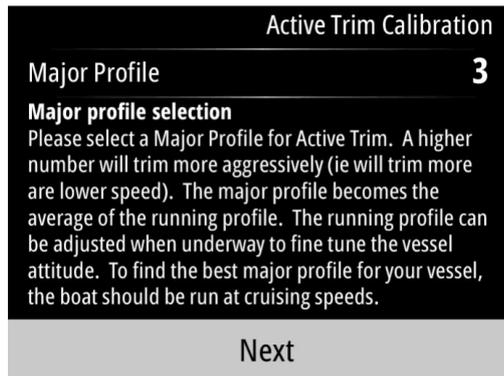
64874



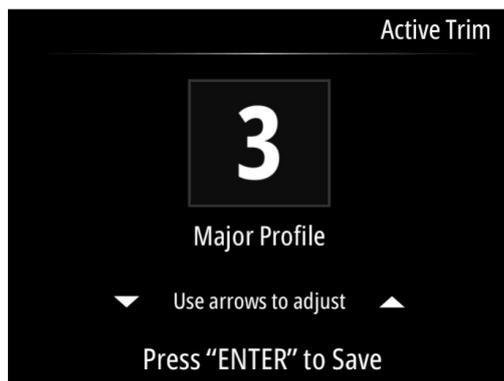
64875



64876



64878

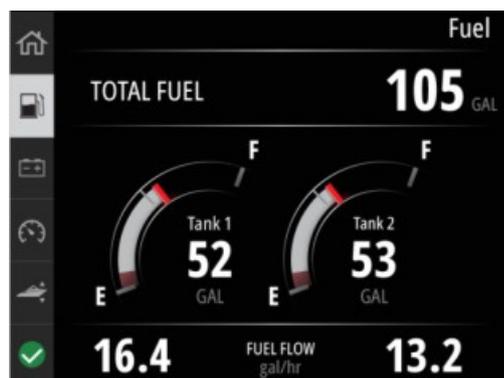


64879

燃料

VesselView の燃料画面には、タンクメニューまたはセットアップウィザードのタンク構成で入力した、現在のタンクデータに基づいた総燃料が表示されます。

画面下部には、燃料流量（1 時間当たりの燃料消費量）が表示されます。この量には、セットアップウィザードプロセスで選択した測定単位が使用されます。測定単位は、メニュー > Settings（設定）> Preferences（基本設定）> Units（単位）でいつでも変更できます。

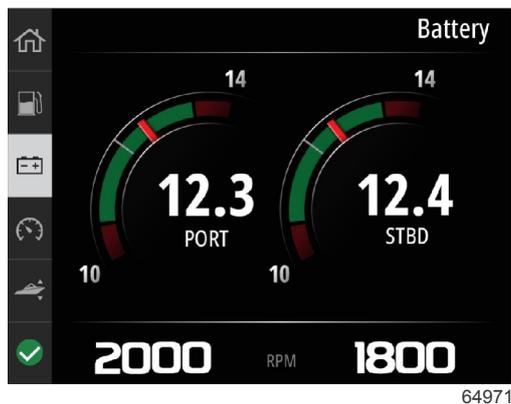


64884

バッテリー

バッテリーデータ画面には、バッテリー電圧が数値で表示され、ダイヤルタイプのゲージスイープに赤色インジケーターが表示されます。

エンジン RPM が画面下部に表示されます。

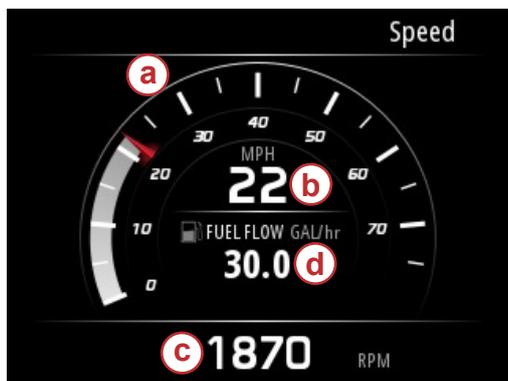


64971

バッテリー画面の例

速度

速度データ画面には、速度ダイヤルスイープ、速度の数値、RPM 値、エンジンの燃料流量が表示されます。



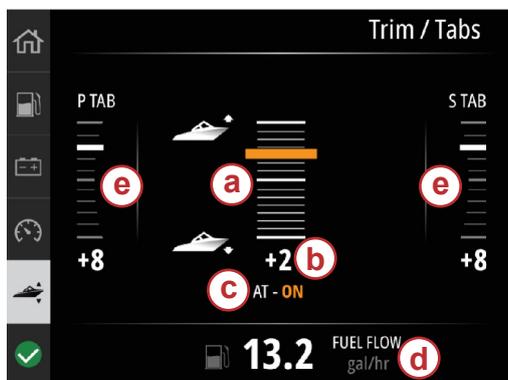
64973

- a - 速度ダイヤルスイープ
- b - 速度の数値
- c - RPM 値
- d - 燃料流量率

トリム / タブ

[Trim/Tabs] (トリム / タブ) データ画面には、次のデータが表示されます。

- トリムグラフ
- タブグラフ
- トリムの数値
- アクティブトリムの状態
- 燃料流量



64972

- a - トリムグラフ
- b - トリムの数値
- c - アクティブトリムの状態
- d - 燃料流量
- e - タブグラフ

システム

システム画面は、最大 5 隻の船舶とエンジンデータ項目でカスタマイズできます。エンジン RPM は、常に画面に表示されます。

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

64883

注意： 船舶のパワーパッケージによっては、船舶やエンジンデータのいくつかのオプションを使用できない場合もあります。

以下は、選択できる船舶とエンジンデータのリストです。

- ・ クーラント圧
- ・ クーラント温度
- ・ ブースト圧
- ・ 油圧
- ・ エンジン時間
- ・ 燃料流量
- ・ 吸気温度
- ・ スロットル率
- ・ 負荷率
- ・ トランスミッションオイル温度
- ・ トランスミッションオイル圧力
- ・ 総消費燃料 (ライフタイム)

システム画面で表示されるデータ項目を選択するには、メニューに移動します。

メインメニューで矢印ボタンを使用して [Settings] (設定) オプションをハイライト表示し、**Enter** ボタンを押します。

Menu	
 TROII	>
 Performance	>
 Depth	>
 Genset	>
 Maintenance	>
 File Browser	>
 Settings	>

64959

章 3 - メインメニューの選択

矢印ボタンを使用して[Preferences] (基本設定) オプションをハイライト表示し、**Enter** ボタンを押します。



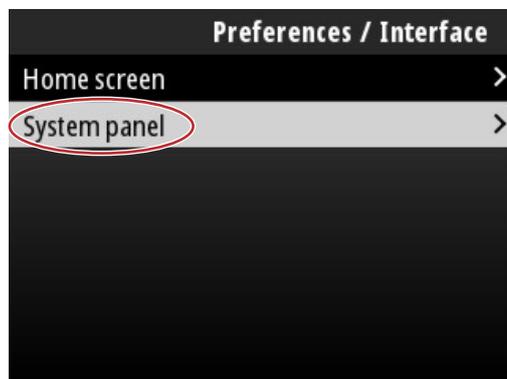
64960

矢印ボタンを使用して[Interface] (インターフェイス) オプションをハイライト表示し、**Enter** ボタンを押します。



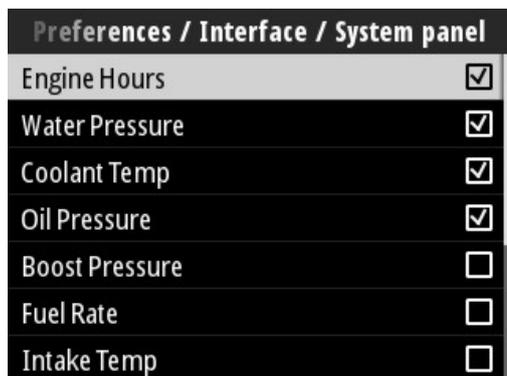
64961

矢印ボタンを使用して[System panel] (システムパネル) オプションをハイライト表示し、**Enter** ボタンを押します。



64962

[System panel] (システムパネル) 画面には、データ表示オプションがあります。矢印ボタンを使用して必要なデータ選択をハイライト表示します。**Enter** ボタンを押して選択のチェックまたはチェック解除を行います。最大5つまでチェックして選択できます。



64963

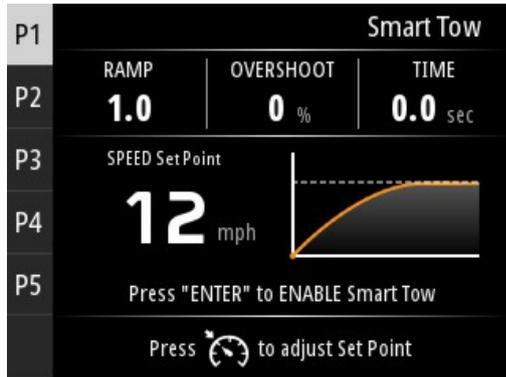
すべての選択が完了したら、メニューボタンを押して[System panel](システムパネル)画面から移動します。[System](システム)画面には、現在の選択内容が表示されます。

スマート牽引

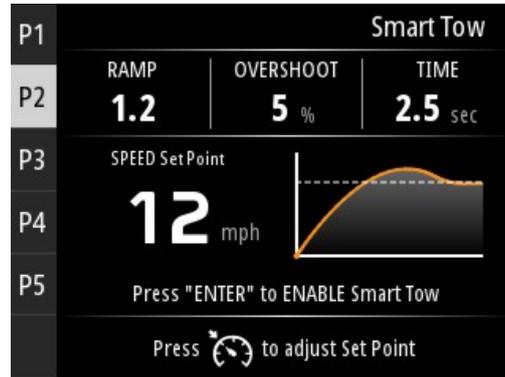
Smart Tow は、ウォータースキーやチュービングなどの多様なマリンスポーツ用具に合わせて、ボートの加速と速度目標を管理するために簡単に使用できるプログラムです。Smart Tow は、加速、ホールショット、オーバーシュート、減速、一定速度目標など、推測に頼りがちな速度調節の課題に対応します。プロファイルを選択し、それを有効にし、コントロールハンドルをスロットル全開にすれば、その他の調節や操作は、Smart Tow に任せられます。

Smart Tow は、GPS が付属し、コントロールエリアネットワークに接続している船舶を除き、エンジン RPM がベースとなっています。

Smart Tow では、工場出荷時設定の起動ファイルが 5 種類あり、画面左手に P1 から P5 と表示されています。上向き矢印ボタンと下向き矢印ボタンを使用してプロファイルのスクロールとハイライト表示を行います。

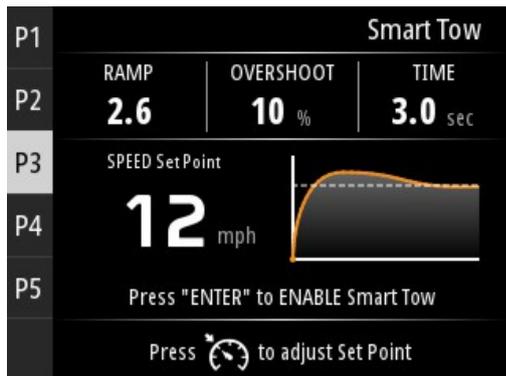


65036

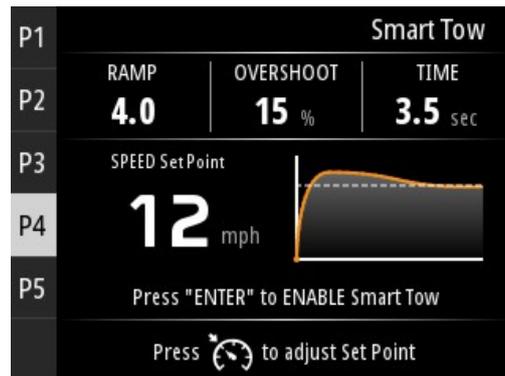


65037

プロファイル 1 と 2

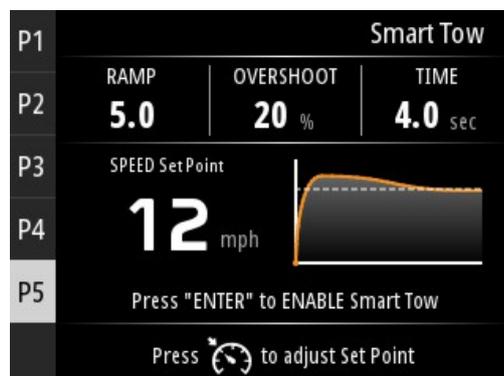


65038



65039

プロファイル 3 と 4



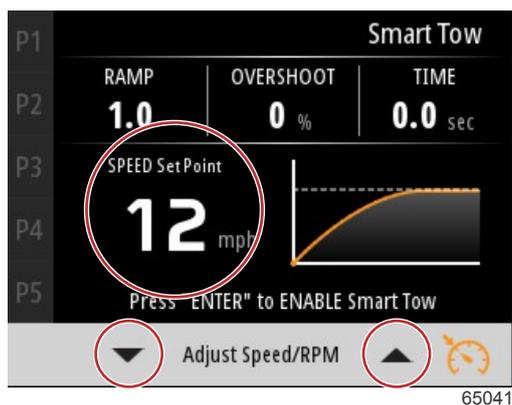
65040

プロファイル 5

[Smart Tow]画面では、各プロファイルの設定点を変更できます。乗船者の水上スポーツの経験レベルが異なる場合に、設定点を変更すると便利です。上級者向けに難易度の高いプロファイル、家族連れや初心者に優しいプロファイルなどを作成できます。

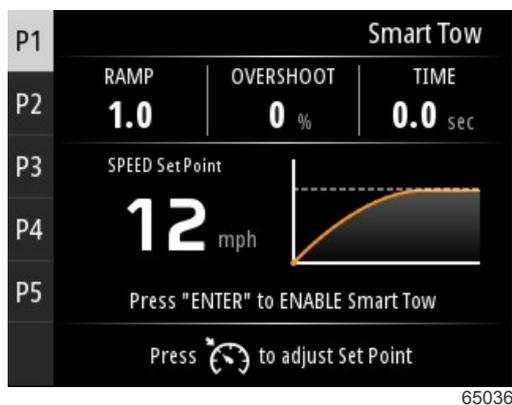
章 3 - メインメニューの選択

速度コントロールボタンを押すと、設定点を調整するための上向き矢印ボタンと下向き矢印ボタンのアイコンが表示されます。



設定点と調整インジケータ

Smart Tow 起動プロファイルをアクティブにするには、Enter ボタンを押します。

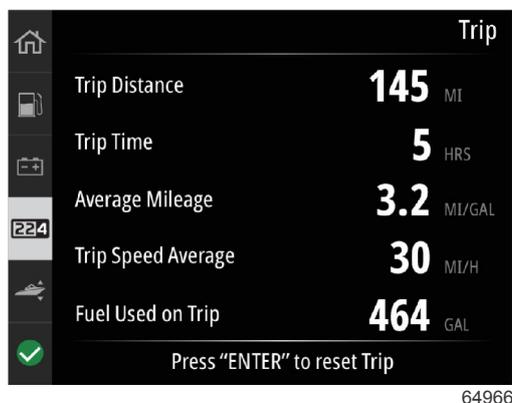


Smart Tow を無効にするには、Enter ボタンを押します。表示されている起動プロファイルが終了し、別のプロファイルをハイライト表示して起動できるようになります。

航行

[Trip] (航行) データ画面には、次の項目が表示されます。

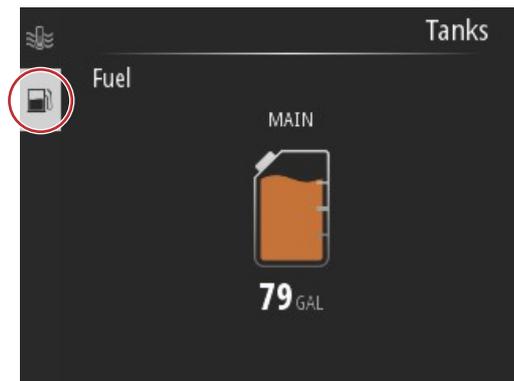
- Trip distance (航行距離)
- Trip time (航行時間)
- Average mileage (平均航行距離/マイル)
- Trip speed average (平均航行速度)
- Fuel used on trip (航行の消費燃料)
- Trip reset option (航行リセットオプション)



Enter ボタンを押すと、[Trip] (航行) 画面の値がリセットされます。

タンク

[Tanks] (タンク) データ画面には、タンクの残量を色で示すタンク画像が表示されます。タンク画像の下に数値が表示されます。



65679

船舶に複数のタンクが存在する場合、上向き矢印ボタンまたは下向き矢印ボタンを使用して追加タンクをハイライト表示します。構成済みタンクはそれぞれタンクの内容物に関するアイコンで示されます。これらのタンクのアイコンは、画面の左側に表示されます。



65683

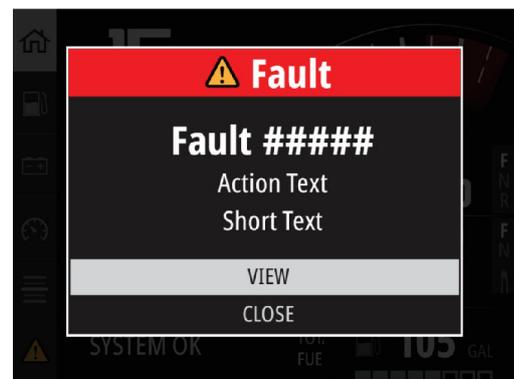
障害履歴

アラーム時には、そのときの画面表示内容とは関係なく、すべての Mercury 警告、故障、およびアラームが表示されます。アラームが出ると、画面に、アラームメッセージと警告が、必要な対処方法とともに表示されます。

重大なアラームには通常、Mercury Engine Guardian System が、すでにパワーや最大 RPM を下げたり、アイドル状態を強制したりしたという応答が添えられています。重大な故障の場合には必ず、音声通知が鳴ります。重大な故障が 1 つあると、警告ホーンが 6 秒間継続的に鳴ります。

重大ではないアラームも、重大な場合と同様に画面に表示されますが、警告ホーンは、断続的に 6 回鳴ります。

[Fault] (障害) のポップアップには、各障害についての詳細情報が表示されます。[View] (表示) オプションを選択すると、障害についての詳細な説明が表示されます。



64910

[Fault] (障害) のポップアップ例

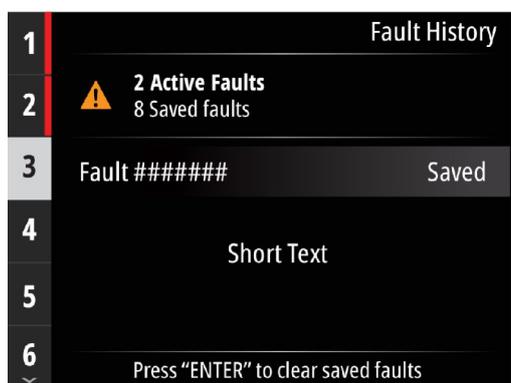
章 3 - メインメニューの選択

アクティブな障害をクリアするには、障害部品を特定する必要があります。障害部品を検査し、修理または交換します。エンジンを起動して、VesselView がシステムの起動スキャンをできるようにします。起動時のスキャンに合格すると、画面左側の[Mercury]タブが緑色で表示されます。アラーム履歴は、メインメニュー画面を選択して、[Alarms] (アラーム) オプションを選択すると、いつでも表示できます。障害履歴は、その表示で確認できます。



64911

[Fault history] (障害履歴) 画面の例



64912



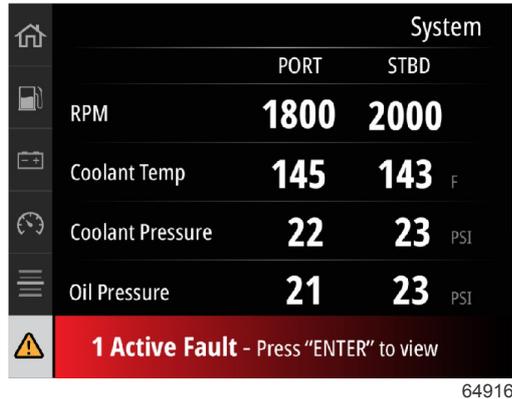
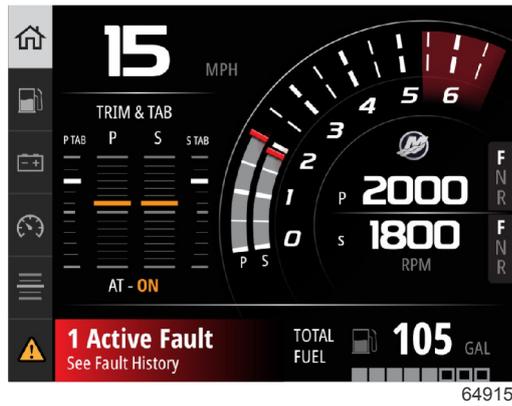
64913



64914

障害履歴なしの画面

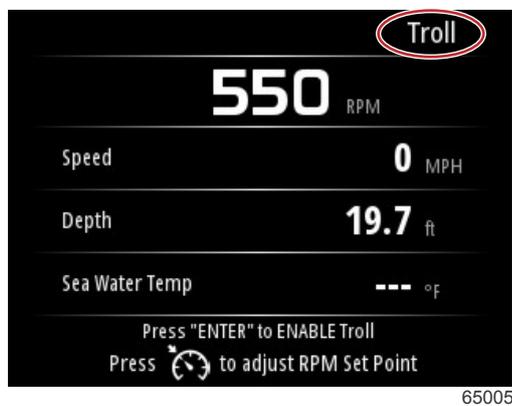
アクティブな障害アラートが画面下部に表示されたときに **Enter** ボタンを押すと、その障害情報が表示されます。



- a - 障害コード
- b - 修正措置の説明
- c - 障害の短い説明
- d - 障害の説明
- e - 障害をクリアするには、Enter を押す

トロール

トロール RPM 範囲は、パワーパッケージに応じて異なりますが、どのエンジンまたは船外機でも最大トロール RPM は、1000 RPM です。

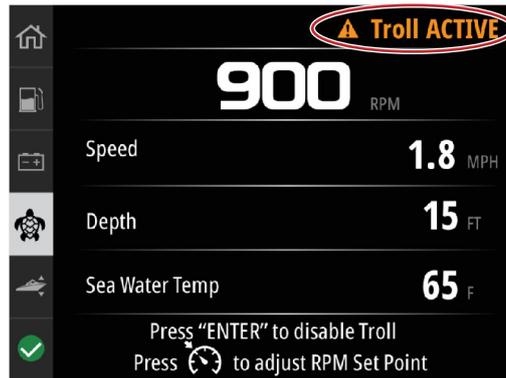


船舶のギヤを入れて、スロットルはアイドル状態にする必要があります。船舶がこれらの条件を満たしていない場合は、警告アイコンとともに、トロールコントロールを利用するための手順が表示されます。

章 3 - メインメニューの選択

任意の RPM 値を選択したら、**Enter** ボタンを押してトロールを使用可能にします。これで、トロールコントロールが開始され、選択した RPM までエンジンが回転します。

VesselView 画面上部に警告記号と[Troll Active] (トロールアクティブ) という文字が表示されます。



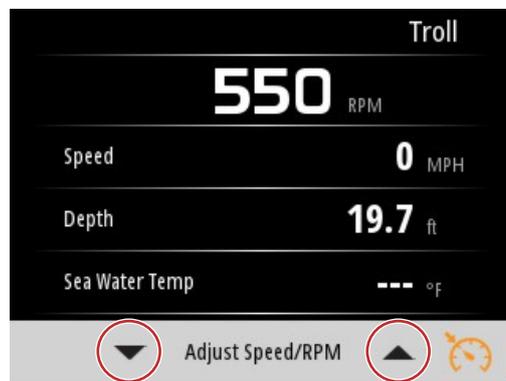
65004

画面下部の指示に従います。**Enter** ボタンを押すと、トロールが無効になります。**速度コントロールボタン**を押すと、RPM 設定点の調整が可能になります。



65006

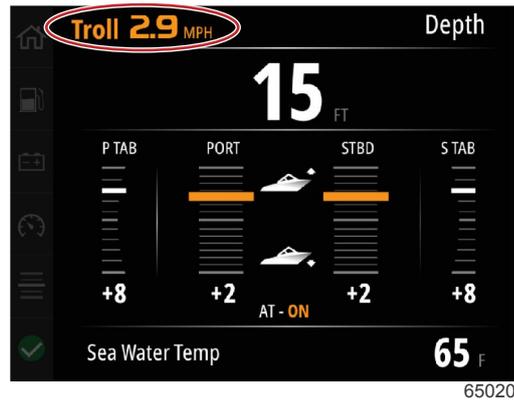
画面上の指示



65007

RPM 調整ボタンのインジケーター

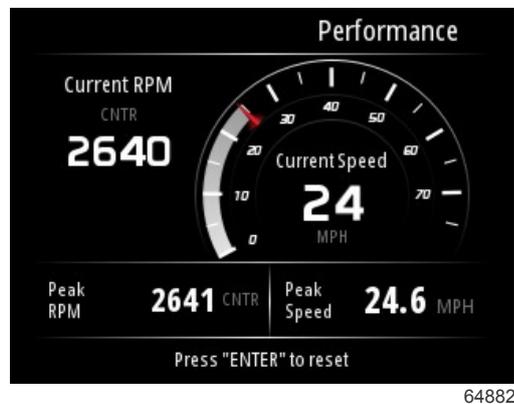
速度コントロールボタンを押すと、[Adjust Speed/RPM] (速度/RPMの調整) ウィンドウが終了し、[Troll] (トロール) 画面に戻ります。トロールがアクティブな場合、他の画面に移動することはできません。Enter ボタンを押すと、トロールが無効になります。



トロールがアクティブであることを示す画面

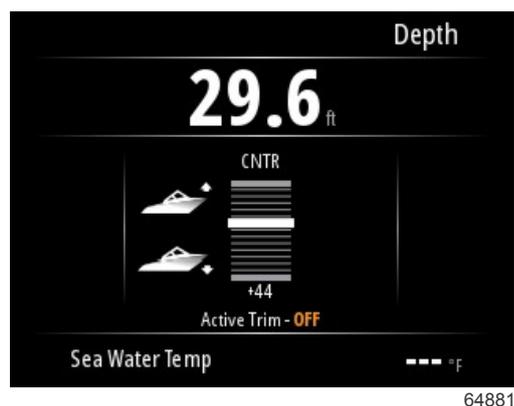
性能

[Performance] (パフォーマンス) 画面には、最大 2 基のエンジンについてポートのピーク速度、ピーク RPM、現在の速度、現在の RPM が表示されます。



深度

[Depth] (深度) 画面には、水深、現在のトリム位置、水温が表示されます。



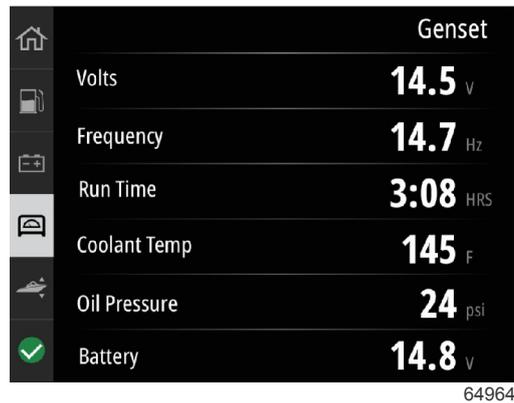
発電機

[Genset] (発電機) データ画面には、次の項目が表示されます。

- 発電機電圧
- 発電機周波数
- 発電機稼働時間 (単位: 時間)
- 発電機油圧
- 発電機クーラント温度

章 3 - メインメニューの選択

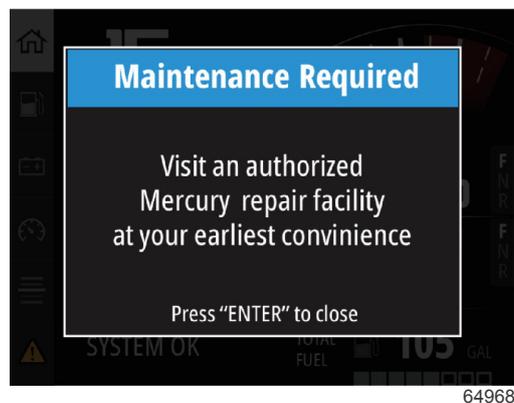
- 発電機バッテリー電圧
- 発電用燃料 ([Tanks] (タンク) で [Genset tank] (発電機用タンク) として定義されている場合)



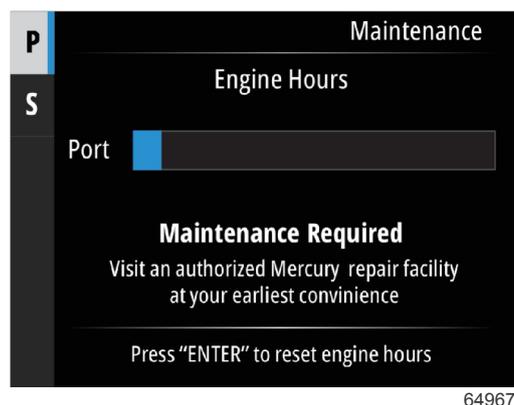
発電機の詳細画面

メンテナンス

システムのスキャン時にメンテナンスのリマインダーが検出された場合、画面に青色でポップアップ表示されます。一般常識を持って大切なポートを守ると同時に、エンジンオイルを定期的に、できれば使用前に毎回、チェックしてください。

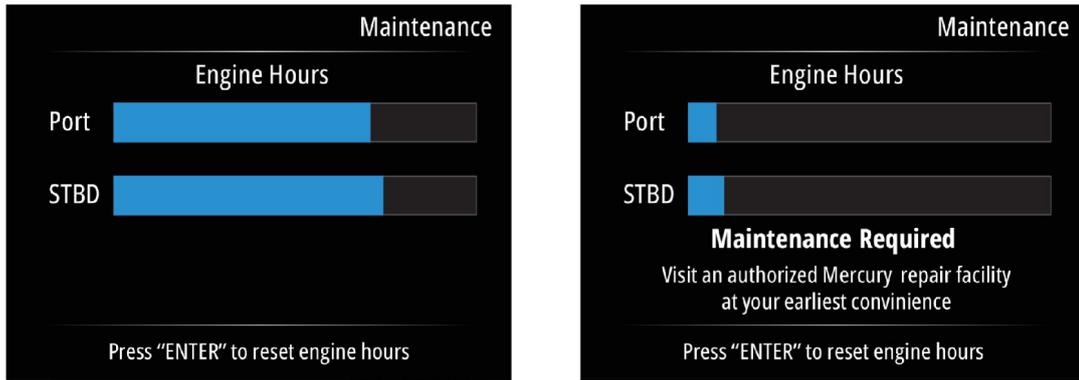


メンテナンス予定日を過ぎていると、起動時のスキャン後に、メンテナンスを促すポップアップが表示されます。ポップアップを閉じることはできませんが、ポートのキーをオンにするたびに、通知が表示されます。メンテナンス通知を了承すると、VesselView のメンテナンスのタイムフレームがリセットされます。また、いつでもメンテナンスバーを表示して、メンテナンス予定を確認できます。所有者によるメンテナンスが行われない場合は、このメンテナンス予定を参考にして、ディーラーに予約を入れることができます。



[Maintenance] (メンテナンス) 画面の例

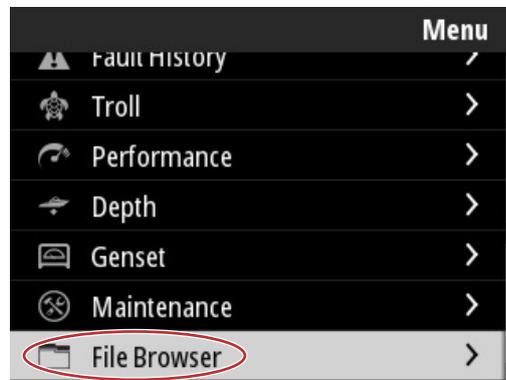
表示されているバーの青色部分が多ければ多いほど、メンテナンスが必要になるまでの時間が長いことを示します。バーの青色部分が少ない場合は、メンテナンスが必要になるまでの時間が短いことを示します。次の左の画像は、メンテナンスが必要でない状態を示し、右の画像はメンテナンスが必要な状態を示します。



64969

ファイルブラウザ

上向き矢印ボタンと下向き矢印ボタンを使用して[File Browser] (ファイルブラウザ) のオプションをハイライト表示します。



65008

Enter ボタンを押して、ファイルブラウザの内容を表示します。



65009

ファイルブラウザの内容

章 3 - メインメニューの選択

ファイル情報の確認、ファイルの表示、ファイルの削除のオプションがあります。



65010

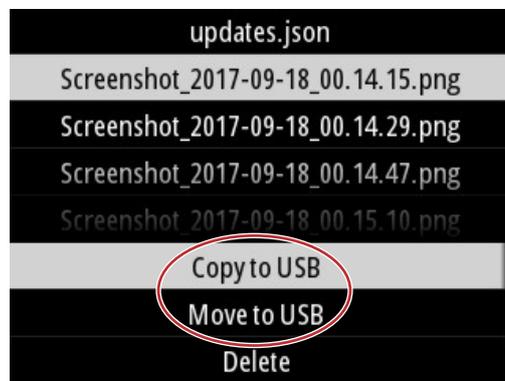
ファイル情報を表示すると、ファイルの名前、サイズ、ファイルの作成日時が表示されます。



65027

- a- ファイル名
- b- ファイルのサイズ
- c- ファイルの作成日時

VesselView に USB ドライブを接続すると、2つのオプション (copy to USB (ファイルを USB にコピーする)、move to USB (USB にファイルを移動する)) が追加されます。USB ドライブを挿入していると、操縦者はファイルへのアクセスを VesselView 上 (ローカルストレージ) または USB ドライブ (USB ストレージ) から選択できます。



65012

追加の USB オプション

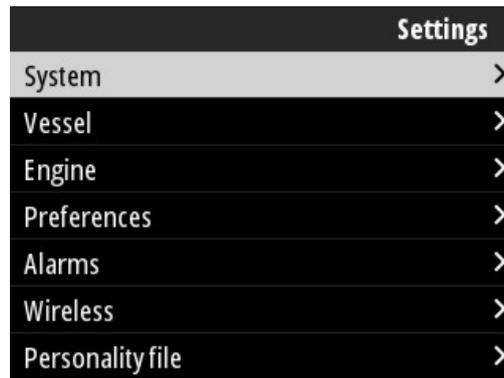


65011

ローカルとリムーバブルのストレージの場所

設定

[Settings] (設定) メニューには、VesselView での表示データを設定または変更するための 7 つのカテゴリがあります。この設定の多くは、セットアップウィザードで行なった選択によって決まりますが、この選択はカテゴリをハイライト表示し、関連するオプションのいずれかを選択することでいつでも変更できます。



64983

システム

[System] (システム) の設定には、[About] (製品情報)、[Helm] (ヘルム)、[Wizard] (ウィザード)、[Restore] (復元)、[Network] (ネットワーク)、[Simulate] (シミュレート)、[Time] (時間)、および[Check for Updates] (アップデートの確認) があります。



65351

About (バージョン情報)

[About] (製品情報) オプションをハイライト表示して **Enter** ボタンを押すと、ソフトウェアのバージョンとアプリケーションのバージョン、ハードウェアの容量、シリアル番号、著作権情報が画面に表示されます。

画面下部の[Support...] (サポート...) オプションには、[About] (製品情報) 画面の画面キャプチャの取得方法が記載されています。画面のキャプチャについては、「2 - 画面キャプチャの作成」にも記載されています。



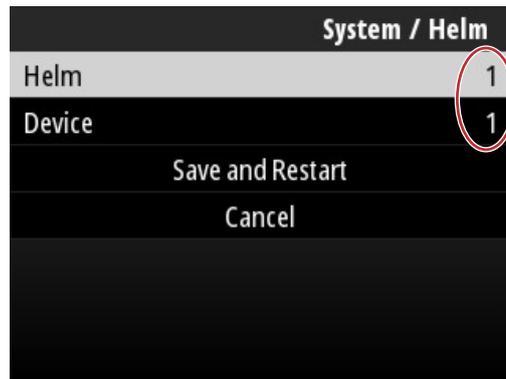
65022

現在のソフトウェアのバージョンとアプリケーションのバージョン

ヘルム

[Helm] (ヘルム) オプションを使用すると、操縦者は VesselView デバイスとデバイスが設置されているヘルムに位置識別番号を割り当てることができます。識別番号は、船舶に複数のヘルムがある場合に重要です。一意の識別番号を割り当てることで、ネットワークを通信エラーから保護することができます。

新規識別番号を割り当てるには、VesselView を再起動する必要があります。



64987

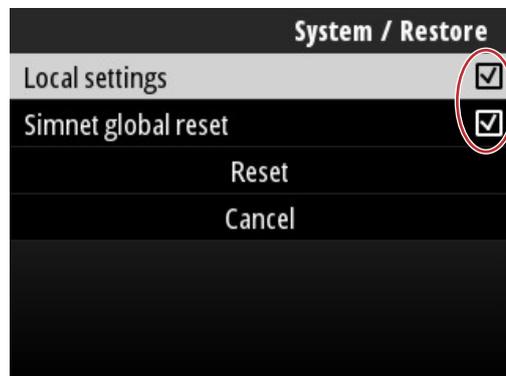
位置識別番号

ウィザード

セットアップウィザードには複数の段階的なプロセスがあり、操縦者は各段階で、VesselView を適切に機能させるために、エンジンと船舶に関する具体的な情報を入力します。通常、VesselView を初めて起動するときに、セットアップウィザードにより操縦者に指示が表示されます。セットアップウィザードへの変更はいつでも行うことができます。画面に表示される指示とプロンプトに従い、変更を行ってセットアップウィザードを完了します。

Restore (復元)

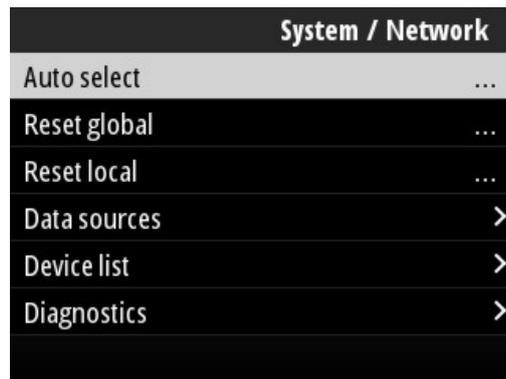
[Restore] (復元) をすると、VesselView でカスタマイズされた設定のすべてがリセットされます。[Local settings] (ローカル設定) オプションをチェックすると、操縦者が使用している VesselView ユニットのみの設定が復元されます。[Simnet global reset] (シムネットグローバルのリセット) をチェックすると、Simrad と Navico のすべてのデバイスと、NMEA 2000 ネットワークに接続されているすべての VesselView ユニットがリセットされます。



64988

ネットワーク

[Network] (ネットワーク) オプションを選択すると、操縦者は SmartCraft ネットワークと NMEA 2000 ネットワークにあるデバイスを自動選択して、ローカルまたはグローバルの設定をリセットし、データソースの通信パスを定義し、現在のデバイスリストを表示して診断を実行できます。

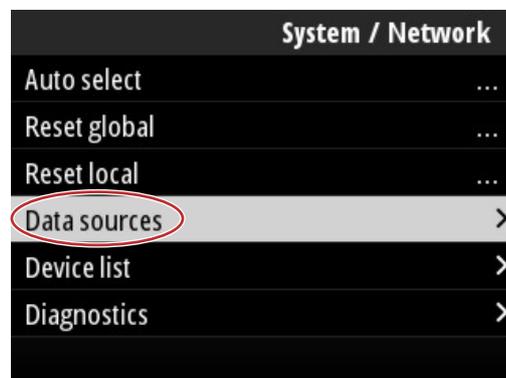


64992

ネットワークオプション

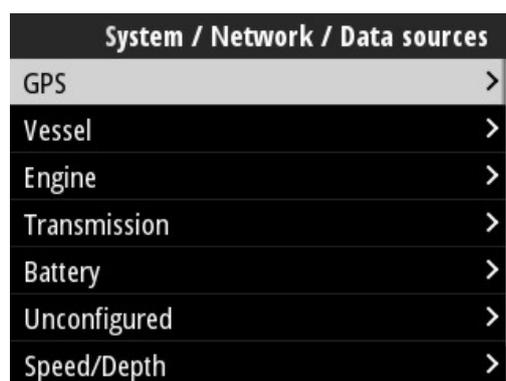
ネットワーク設定には、[Data sources] (データソース) タブがあります。

下向き矢印ボタンを使用して、[Data sources] (データソース) オプションまでスクロールします。



64855

[Data sources] (データソース) オプションを選択すると、エンジンと船舶に関連付けられたデバイスとデータセンサーが画面に表示されます。船舶のパワーパッケージによっては、適用されないオプションがあります。Enter ボタンを押すと、デバイスまたはセンサーのデータを送信するためのソースの選択肢が表示されます。上向き矢印ボタンと下向き矢印ボタンを使用して選択肢をスクロールします。



64856

章 3 - メインメニューの選択

新規デバイスを設置した場合、[Device list] (デバイスリスト) オプションで、[Refresh] (リフレッシュ) タブをハイライト表示して選択すると便利です。**[Refresh]** (リフレッシュ) を使用すると、ネットワークにクエリを実行し、クエリに回答しているすべてのデバイスが表示されます。



64990

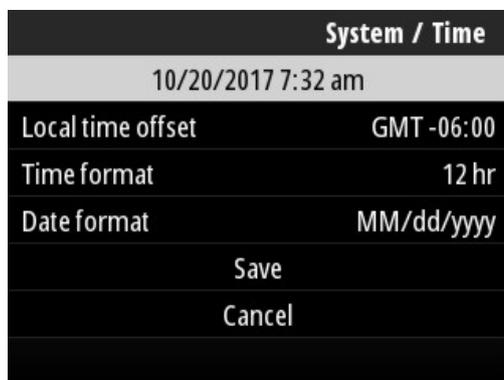
[Diagnostics] (診断) を選択すると、すべての CAN バスでの現在の活動が示されます。送信速度と受信速度をリアルタイムで表示できます。この機能は、ネットワーク問題のトラブルシューティングの際に便利です。

シミュレート

シミュレートは、ディーラーが VesselView の特徴をユーザーに説明する際に使用する部分です。ユニットがシミュレートモードになっているときは、画面に表示されるデータを、航海情報として使用することはできません。シミュレート中に表示されるデータはすべて、ランダムに生成されたものです。

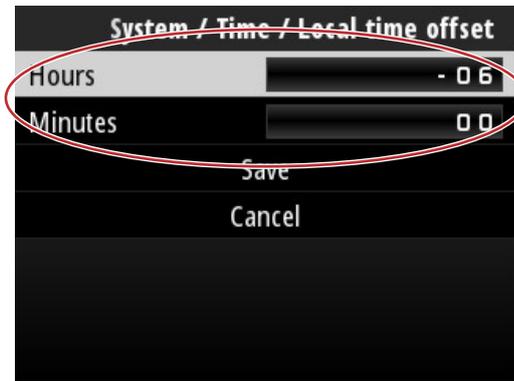
時間

時間は船舶の GPS ユニットでコントロールされます。GPS fix が確立されると、時間表示が自動的に更新されます。現地時間のオフセットを使用すると、必要に応じて出発地の時間帯または到着地の時間帯に時間を設定できます。時間オフセット画面で、ボタンを使用してアクティブなデータフィールド間を移動して、希望する時間オフセットを適用します。[Save] (保存) をハイライト表示して、**Enter** ボタンを押して変更内容を維持します。データフィールドをアクティブ化する詳細な説明については、「**文字と数字の入力**」を参照してください。時間形式は、12 時間または 24 時間表示から選択できます。日付形式は、操縦者が希望に応じて変更できます。これは障害のリストを表示するときに重要です。障害リストには障害の発生日時が記録、表示されるからです。[Save] (保存) オプションをハイライト表示して、**Enter** ボタンを押してすべての選択を保存します。



65278

時刻と日付のオプション



65283

時間オフセット (時間と分単位)

アップデートの確認

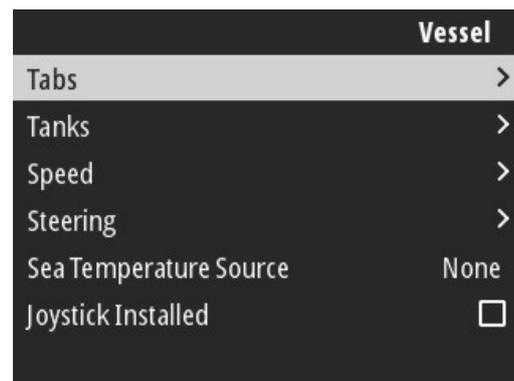
[Check for updates] (アップデートの確認) を使用すると、VesselView ソフトウェアのアップデート状況についてインターネットにクエリを実行します。詳細については、「4 - Wi-Fi 接続を使用したアップデート」を参照してください。



65285

船

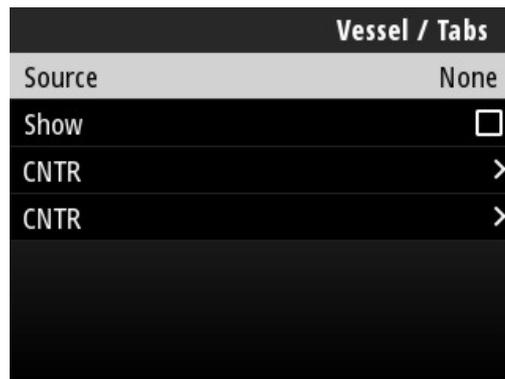
船舶の設定は、エンジンパッケージとは異なるポート上のセンサーとセンダーに適用されます。船舶のリギング方法によっては、アクティブにならないオプションがあります。船舶設定には、[Tabs] (タブ)、[Tanks] (タンク)、[Speed] (速度)、[Steering] (ステアリング)、[Sea Temperature Source] (海面温度ソース)、[Joystick Installed] (ジョイスティック搭載) があります。



64991

タブ (フラップ)

[Tabs] (タブ) オプションを使用すると、操縦者はタブデータを送信する CAN バスを選択し、ヘルムコントロールからタブを制御するエンジンを選択できます。

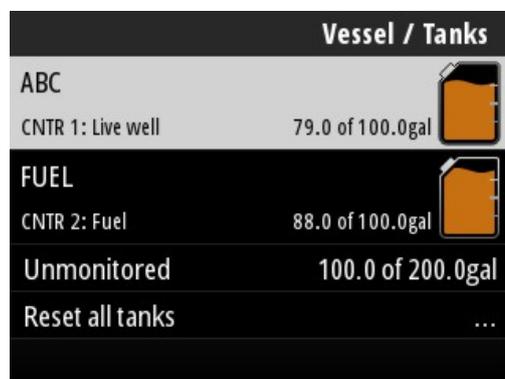


65353

[Show] (表示) オプションをチェックすると、画面にタブの位置が表示されます。

タンク

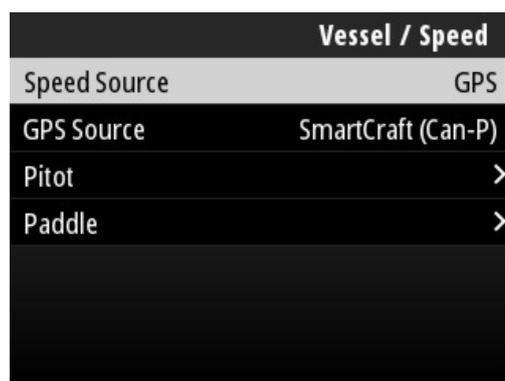
タンクの構成はセットアップウィザードで行われますが、タンクの番号、容量、タイプはいつでも変更できます。



65354

速度

速度データもセットアップウィザードで構成しますが、VesselView が速度データを取得する方法はいつでも変更できます。速度データを送信する CAN バスの選択内容を変更できます。GPS レシーバーを持たない船舶では、ピトーとパドルホイールのセンサーを使用するストラテジーの速度を使用できます。

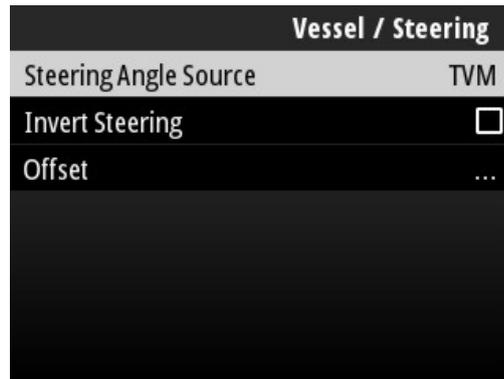


65355

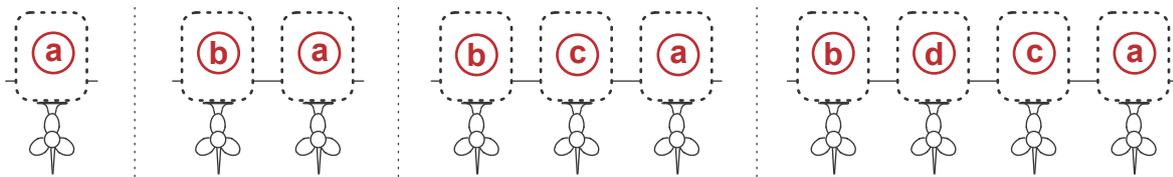
速度ソースは、速度データの取得方法を決定します。ストラテジーでは、ピトーデータとパドルホイールデータを使用して船舶の速度を確立します。ストラテジーを選択した場合、ピトーとパドルホイールのデータソースのエンジンを選択する必要があります。GPS では、GPS ユニットからのデータを使用して速度を判別します。GPS を選択した場合、VesselView の GPS データのソースとして適切なネットワーク BUS を選択する必要があります。

ステアリング

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



65356



60056

ドライブの割り当てオプション

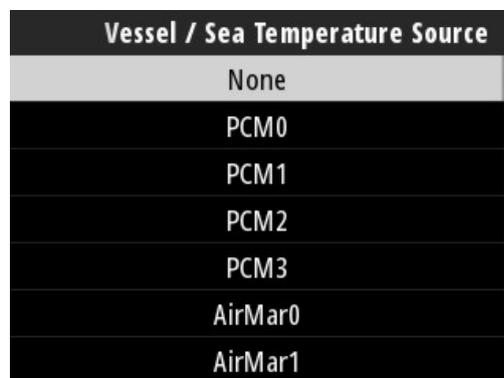
- a- PCM0 = スターボードまたはスターボード アウター
- b- PCM1 = ポートまたはポート アウター
- c- PCM2 = スターボード インナーまたはセンター
- d- PCM3 = ポート インナー

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

ステアリングの [Offset] (オフセット) は、アウトボード、スターンドライブ、インボードをゼロ度に合わせる際に使用します。ドライブがハルに対して垂直に配置されている場合、画面に表示されるステアリング角は、ドライブのステアリングセンサーとは一致しないことがあります。この差異を調整するには、[Offset] を選択します。[Steering Angle Calibration] (ステアリング角のキャリブレーション) ウィンドウが表示されます。[Calibrated] (キャリブレーション後) フィールドの [Zero] (ゼロ) を選択すると、オフセットが適用されます。[Save] ボタンを選択するまでは、ディスプレイ画面にこのオフセットは反映されないことに留意してください。

海面温度ソース

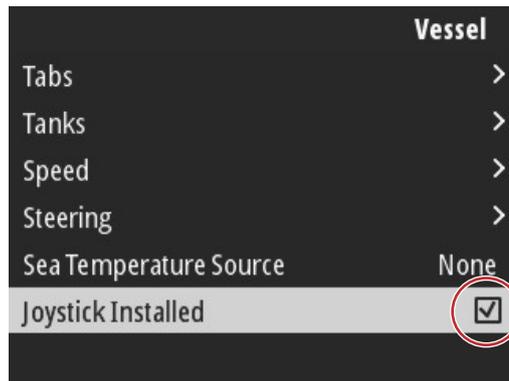
水温データを送信するエンジンまたはドライブの選択は変更できます。エンジンまたはドライブの PCM 位置については、このセクションの「ステアリング」を参照してください。AirMar®センサーの追加選択も同様に選択できます。



65357

ジョイスティック搭載

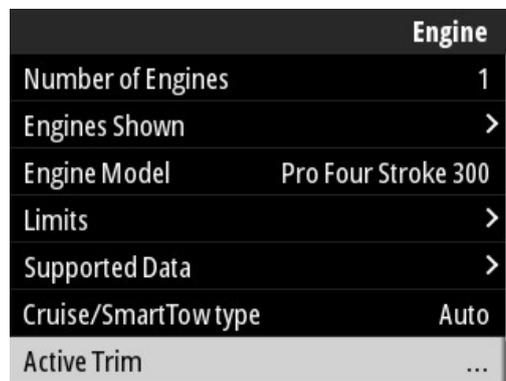
ジョイスティック操縦が搭載されている船舶の場合、[Joystick Installed] (ジョイスティック搭載) チェックボックスオプションをハイライト表示して選択します。これで、ジョイスティックによるシステムへの入力、開始が VesselView ユニットで認識されるようになります。



65692

エンジン

[Engine] (エンジン) タブの下にあるいくつかの設定オプションは、セットアップウィザードのプロセス時に設定されますが、エンジン設定についてはいつでも変更できます。



64994

エンジンの基数

この数字は、船舶上のエンジンの総数を示します。

表示中のエンジン

この数字は、特定のこの VesselView ユニットに表示されるエンジン数を示します。

エンジンモデル

エンジンモデルをハイライト表示して選択すると、選択可能な Mercury の船外機と MerCruiser エンジンのリストが表示されます。

限界値

[Limits] (限界値) を使用すると、多くのエンジンデータパラメーター (RPM、クーラント温度、オイル温度、バッテリー電圧、ブースト圧) を特定の範囲に設定するのに役立ちます。限界値を変更しても、エンジンパッケージや Mercury の Engine Guardian プログラミングの動作には影響しません。エンジンに対する実際の限界値は、そのエンジンの工場出荷時プログラム制御モジュールによって決まります。

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

デフォルトの下限値と上限値は、エンジンパッケージの工場出荷時設定です。これは、セットアップウィザードまたはエンジン設定メニューで選択します。警告を出す下限値と上限値の増減は、一般に、操船者の好みです。

対応データ

[Supported Data] (対応データ) では、VesselView が表示するデータのタイプを選択できます。データソースのリストは、セットアップウィザードで選択したパワーパッケージに応じて異なります。VesselView で表示したいデータ項目のチェックボックスを選択します。

クルーズ/Smart Tow タイプ

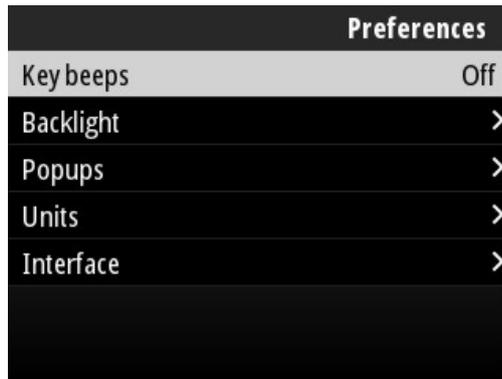
[Cruise/Smart Tow type] (クルーズ/Smart Tow タイプ) の設定は、クルーズ オートパイロット プログラムと Smart Tow プログラムの起動プロファイルの速度データの取得元になるセンサーを選択できます。このオプションは、エンジン RPM または GPS 速度のデータです。[Auto] (自動) を選択すると、VesselView は、速度ベースのデータ元について、ネットワークにクエリを出し、その選択肢をクルーズと Smart Tow の機能に使用します。

アクティブトリム

アクティブトリムの設定は、セットアップウィザードのプロセス中に設定しますが、いつでも変更できます。画面に表示されるメッセージやプロンプトに従ってアクティブトリムの設定を変更し、完了します。

環境設定

[Settings] (設定) メニューの [Preferences] (基本設定) では、VesselView ユニットの表示と音声の設定を行います。



64996

キービープ音

ユニットのボタンを押すたびに、ボタンが押されたことを操縦者が認識できるようにビープ音が鳴ります。このキービープ音をオフ、小音量、通常、大音量のいずれかに設定できます。

バックライト

ディスプレイの明るさのレベルを 10 % ~ 100 % まで 10 % 単位で変更できます。この明るさのレベルは、船舶上の他のすべての SmartCraft ディスプレイおよびリンクゲージに適用されます。

VesselView ユニットのバックライトレベルを、他の機器よりも暗くまたは明るくするために、ローカル利得を変更して多様な照明条件の中で VesselView 画面をより見やすく調整できます。

Pop-ups (ポップアップ)

トリム状態のポップアップは、トリムのポップアップボックスをチェックまたはチェック解除することで設定の切り替えができます。

トリムのポップアップについては、ポップアップが画面に表示される時間を 2 秒、5 秒、10 秒に設定できます。

単位

個々のデータ項目をカスタマイズして、多様な測定単位で表示するようカスタマイズできます。次の図に、各データ項目の測定単位オプションを示します。

データ	単位
距離	nm, km, mi
長さ	ft, m, yd
速度	kn, kph, mph
風速	kn, kph, mph, m/s
深度	m, ft, fa
高度	m または ft
高度基準	ジオイド、WGS-84
船首方向	°M または °T
温度	°C または °F
体積	L, gal
燃費	距離/体積、体積/距離、mpg, g/mi, km/L, L/100km
圧力	Hg, bar, psi, kPa
気圧	Hg, mb, hPa

インターフェイス

インターフェイスの設定は、VesselView の画面の外観を制御します。

ホーム画面オプションをハイライト表示すると、データ項目リストが表示されます。VesselView のメイン画面にデータ項目を表示するには、その項目に対応するボックスをチェックします。表示項目は、最大 4 項目までチェックできます。

[System panel] (システムパネル) オプションを使用すると、操縦者はメイン画面の左にあるシステムパネルに表示する項目を最大 5 項目まで選択できます。表示するデータ項目は、[Settings] (設定) > [Preferences] (基本設定) > [Interface] (インターフェイス) > [System Panel] (システムパネル) と移動して選択します。「システム」を参照してください。

アラーム

[Alarms] (アラーム) の設定を使用すると、操縦者は既存の障害とアラームの履歴をすべて表示したり、どの障害を画面にポップアップ表示させるかを選択したりできます。

履歴

VesselView では、障害履歴リストにすべての障害をアーカイブします。すべての障害をクリアするオプションを使用すると、障害履歴が削除されます。

設定

[Settings] (設定) オプションには、水深と燃料の残量の障害も含まれます。次の障害をカスタマイズできます。

- 浅水
- 深水
- 対水速度推論の誤り
- 燃料残量が少ない
- 燃料残量が高い

水深と燃料残量の障害は、障害をトリガーされる水深と容量を変更できます。[Enable] (有効化) ボックスをチェックすると、ポップアップを表示する障害として設定されます。[Enable] (有効化) ボックスのチェックを解除すると、VesselView にその障害のポップアップが表示されなくなります。

浅水、低燃料など、重大ではない障害については、6 回の短音が鳴り、障害の説明が添えられたポップアップが画面に表示されます。

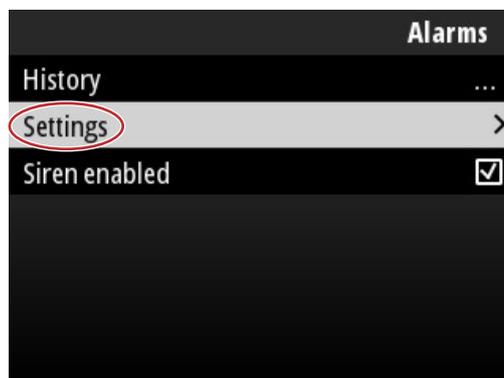
このタイプの障害の場合には、[Mercury] タブは赤色にはなりません。その代わりに、上部のヘッダーバーが赤色になり、国際警告シンボルが表示されます。

[Settings] (設定) メニューで、[Alarms] (アラーム) オプションを選択します。



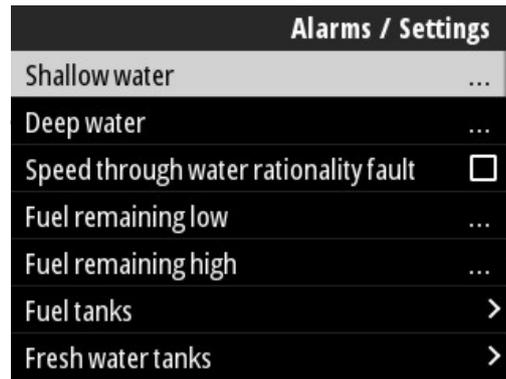
64920

Enter ボタンを押します。[Alarms] (アラーム) 画面の[Settings] (設定) オプションを選択します。



64921

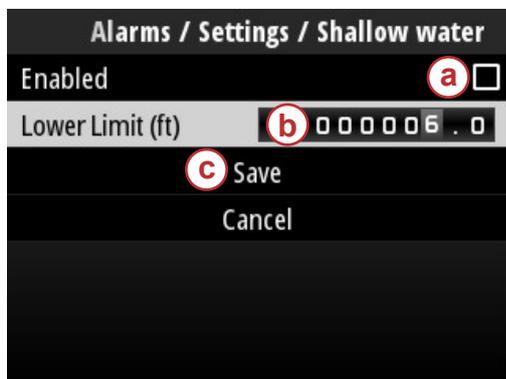
[Alarms/Settings] (アラーム/設定) 画面には、操縦者がカスタマイズできるデータ項目が多数あります。データ項目を選択するには、上向き矢印ボタンと下向き矢印ボタンを使用して項目をハイライト表示します。希望の項目をハイライト表示した状態で、Enter ボタンを押します。



64922

データ項目の設定画面には、次のフィールドがあります。

- Enable (有効化) : VesselView にこのデータ値を監視させることができます。
- Data Value (データ値) : 障害をトリガーする値を増加または減少させることができます。
- Save (保存) : 障害監視とデータ値への変更を保存します。



- a- 有効化
- b- データ値
- c- 保存

64923

警告音の有効化

[Siren Enabled] (警告音の有効化) オプションを使用すると、VesselView の警告音を有効にして画面上の障害ポップアップの表示時に警告音を鳴らすことができます。このボックスのチェックを解除すると、障害ポップアップの警告音が無効になります。

無線

[Wireless] (無線) 設定を使用すると、操縦者はディスプレイ背面にある USB ポートに挿入する無線ドングルから、インターネットに VesselView ユニットの接続できます。「4 - Wi-Fi 接続を使用したアップデート」を参照してください。

個別設定ファイル

[Vessel Personality] (船舶の特徴) は、VesselView ユニットで設定されるすべての選択と設定で構成されています。この特徴は、内蔵ストレージに保存したり、外付けデバイスにダウンロードして同じ一般的な船舶の特徴を持つ他の船舶で使用できます。

船舶の特徴は、USB ドライブをユニット背面に挿入し、特徴ファイルを選択することでインポートできます。

特徴ファイルのエクスポートは、エクスポートオプションを選択し、ファイルの宛先を、内蔵ストレージまたは VesselView ユニットに接続されている USB ドライブのいずれかに選択することで実行できます。

NOTES :

章 4 - ソフトウェアのアップデート手順

目次

現在のソフトウェアのバージョン確認.....	52	Wi-Fi 接続を使ったアップデート.....	52
現在のソフトウェアのダウンロード.....	52	USB ポートからのアップデート.....	57

現在のソフトウェアのバージョン確認

VesselView の最新ソフトウェアは、Mercury のウェブサイト (www.mercurymarine.com) からダウンロードできます。VesselView のソフトウェアバージョンを確認するには、VesselView の電源を入れます。VesselView に電源が入ったら、[System Controls] (システムコントロール) メニューに移動します。[Settings] (設定) > [System] (システム) > [About] (製品情報) の順に選択すると、現在使用中の VesselView ソフトウェアのバージョンを確認できます。



65022

現在のソフトウェアのバージョンとアプリケーションのバージョン

現在のソフトウェアのダウンロード

VesselView ソフトウェアのアップデートはすべて、Mercury Marine ホームページ (ttps://www.mercurymarine.com) でご確認いただけます。1GB 以上の容量の USB ドライブにファイルをダウンロードします。ファイルが USB ドライブのルートレベルにあることを確認します。ドライブのルートは最上位で、ファイルがフォルダに含まれません。



65024

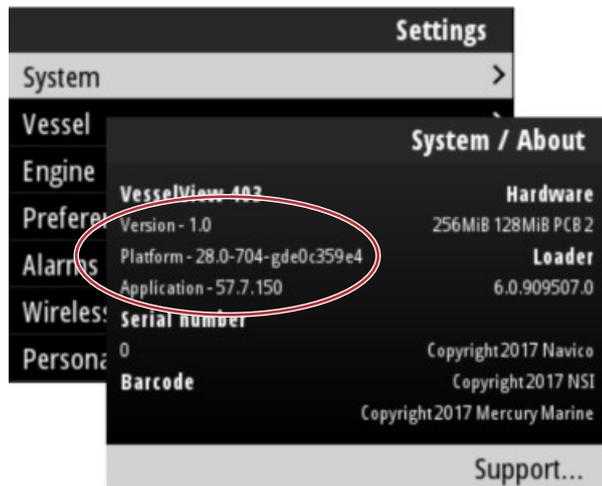
Wi-Fi 接続を使ったアップデート



65247

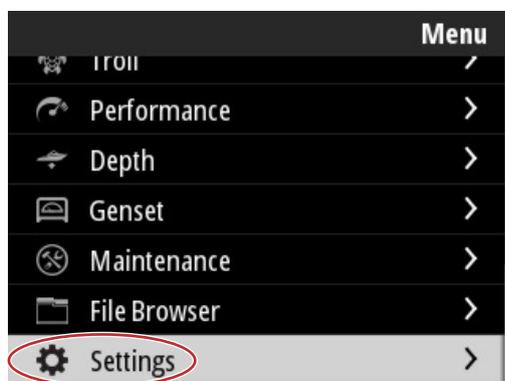
重要： VesselView ソフトウェアの無線アップデートは、USB ポートの Wi-Fi ドングルを使用して行われます。無線機能を使用するには、dongle を USB ポートに適切に挿入する必要があります。

現在の VesselView ソフトウェアのバージョンとアプリケーション番号を特定するには、[Settings] (設定) メニューに移動し、[System] (システム) オプションをハイライト表示して選択します。[About] (製品情報) オプションをハイライト表示して選択し、情報を表示します。



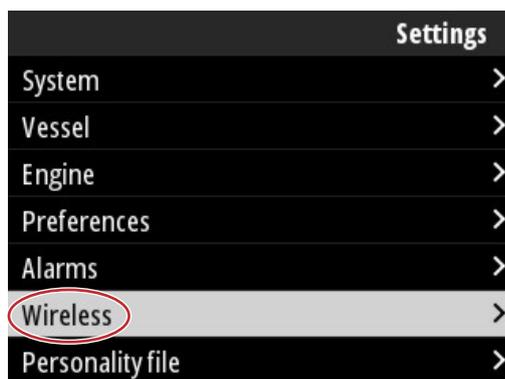
65263

VesselView ソフトウェアをアップデートするには、[Settings] (設定) メニューに移動します。



65250

[Wireless] (無線) オプションをハイライト表示し、選択します。



65251

章 4 - ソフトウェアのアップデート手順

大半の操縦者は、[Client] (クライアント) オプションを使用して無線インターネットソースに接続できます。



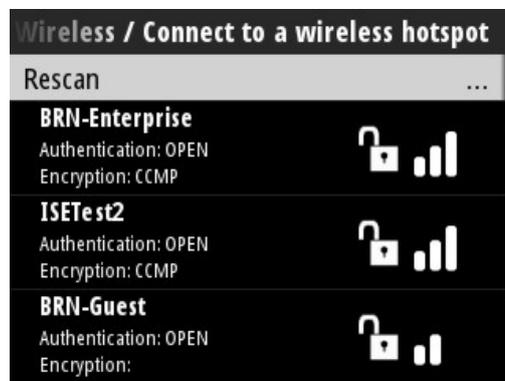
65253

[Connect to a wireless hotspot] (無線ホットスポットに接続) オプションを選択します。



65254

使用可能なすべての無線ホットスポットを表示する画面が表示されます。上向き矢印ボタンまたは下向き矢印ボタンを使用して、希望のホットスポットをハイライト表示し、**Enter** ボタンを押して選択します。



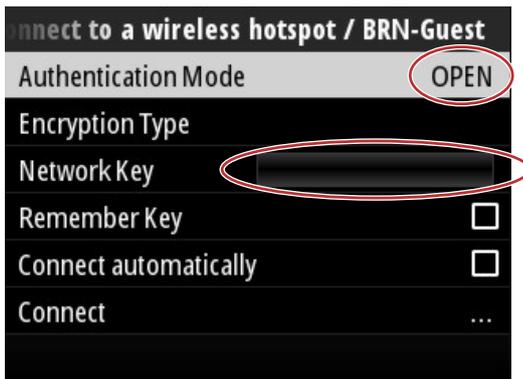
65256

無線ホットスポットが検出されない場合、[Rescan] (再スキャン) オプションを選択してエリア内に使用可能なホットスポットオプションがあるかどうかについて新たにクエリを開始します。



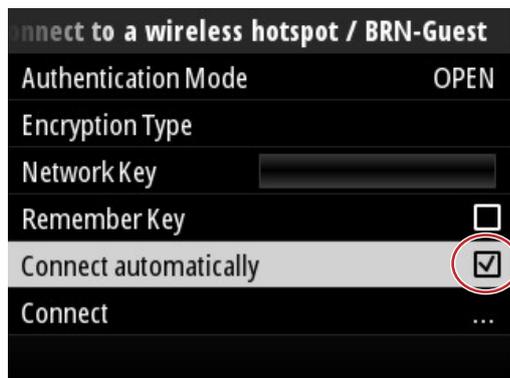
65265

ホットスポットを選択すると、操縦者は[Authentication Mode] (認証モード) を[OPEN] (オープン) に設定する必要があります。ホットスポット接続がセキュアな場合には、接続を完了するためにネットワークキーまたはパスワードを入力しなければなりません。



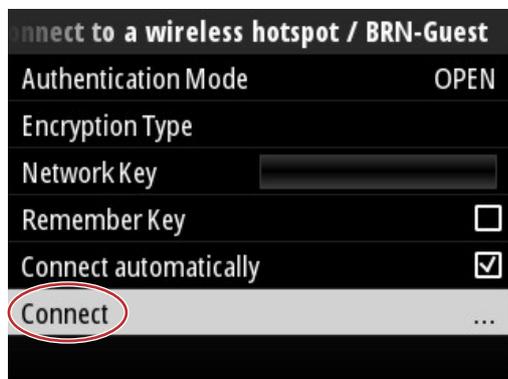
65257

[Connect automatically] (自動接続) オプションをハイライト表示し、チェックします。



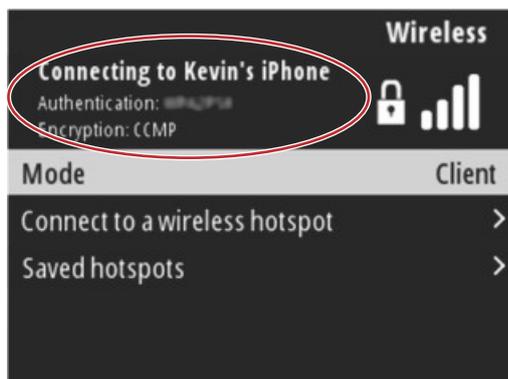
65259

[Connect] (接続) オプションをハイライト表示し、Enter ボタンを押して選択します。



65260

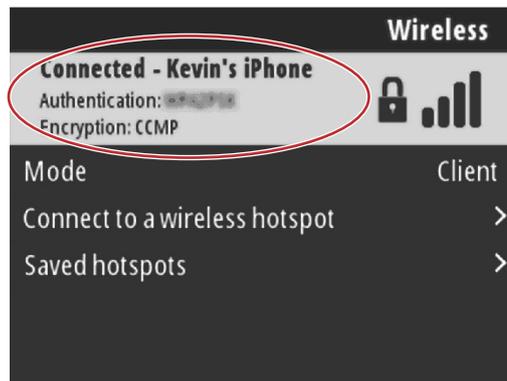
画面には上部にデータへの接続が表示されます。接続の確立には 1 分程かかることがあります。



65261

章 4 - ソフトウェアのアップデート手順

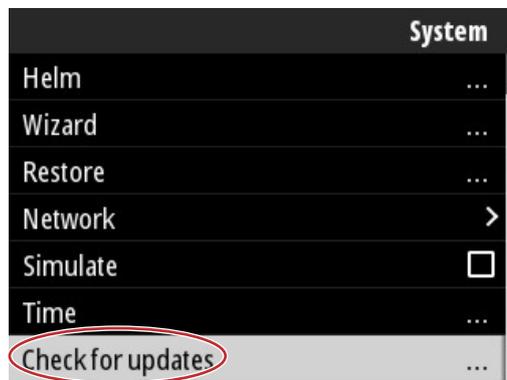
無線接続が確立されると、画面には上部に接続情報が表示されます。



65262

[System] (システム) 設定画面には、[Check for updates] (アップデートの確認) オプションがあります。下向き矢印を使用して[Check for updates] (アップデートの確認) をハイライト表示し、**Enter** ボタンを押して現在のソフトウェアファイルについてインターネットでクエリを実行します。

重要: Wi-Fi ドングルが VesselView ユニットに挿入されていて、ホットスポットにアクセス可能であることを確認します。



65264

オペレーティングソフトウェアに新しいバージョンがある場合、VesselView には、ファイルをダウンロードするか、アップデートを無視するかを選択するプロンプトが表示されます。



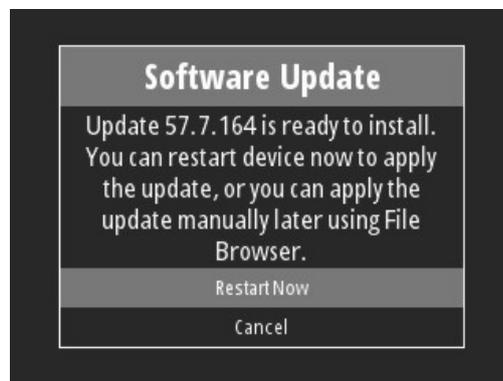
65686

[Download] (ダウンロード) オプションを選択すると、ダウンロード画面が表示されて、ファイルが VesselView に転送中であることを示します。



65688

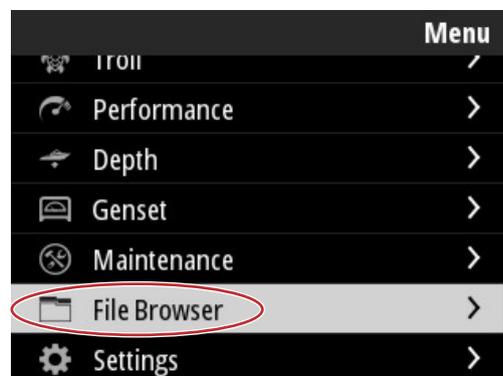
アップデートのダウンロードが完了すると、ファイルのインストール準備が完了したことを示すメッセージが表示されます。[Restart Now] (今すぐ再起動) オプションをハイライト表示して選択し、その場でアップデートをインストールすることも、[Cancel] (キャンセル) オプションをハイライト表示して選択し、後で[File Browser] (ファイルブラウザ) メニューに移動し、ファイルを探してアップデートをインストールすることもできます。



65689

USB ポートからのアップデート

1. 最新のソフトウェアリリースを Mercury ウェブサイトからダウンロードします。ファイルを容量が十分ある USB ドライブにコピーします。
2. イグニッションキーをオンにして VesselView がオンになっていることを確認します。VesselView が完全に起動するまで待機します。
3. USB ドライブを VesselView カードポートに完全に挿入します。
4. VesselView ユニットのメニューボタンを押すと、メインメニュー画面が表示されます。
5. 上向き矢印ボタンまたは下向き矢印ボタンを押して[File Browser] (ファイルブラウザ) オプションに移動します。



64935

章 4 - ソフトウェアのアップデート手順

- 表示されたオプションから、[USB Storage] (USB ストレージ) を選択します。



64936

- USB ドライブにロードしたアップデートファイルを選択します。必要なファイルをハイライト表示し、**Enter** ボタンを押します。

注意： 次の画像は参照用です。アップデートファイルの実際の名前は異なります。



64937

- VesselView に、プロンプトおよび指示画面が表示されます。アップデートプロセス中はユニットの電源を切らないでください。進捗バーにアップデートが完了したことが示されるまで待機します。
- アップデートが完了すると、USB デバイスを取り外すプロンプトが表示されます。

