

INNHOLD

Del 1 - Komme i gang

Samsvarserklæring	2
VesselView 502	2
Testrapporter	2
Involvert teknisk kontrollorgan	2
VesselView 702	2
Testrapporter	3
Involvert teknisk kontrollorgan	3
VesselView 703	3
Testrapporter	3
Involvert teknisk kontrollorgan	3
VesselView 903	4
Testrapporter	4
Involvert teknisk kontrollorgan	4
VesselView – Oversikt	4
VesselView-displayet – plassering og beskrivelser	5
Startside	7
VesselView 502 – frontkontroller	

VesselView 502 – bruk av frontkontroller	8
VesselView 502 – bakpanelets koplinger	9
VesselView 702 – frontkontroller	9
VesselView 702 – bruk av frontkontroller	9
VesselView 702 – bakpanelets koplinger	10
VesselView 703 fremre kontroller	10
VesselView 703 fremre kontroller – operasjoner	10
VesselView 703 bakre paneltilkoblinger	11
VesselView 903 fremre kontroller	11
VesselView 903 fremre kontroller – operasjoner	11
VesselView 903 bakre paneltilkoblinger	12
VesselView Link – Oversikt	12
VesselView Link-kontakter	13
Vedlikehold av enheten	13
Rengjøre skjermen	13
Rengjøring av mediespor	13

Del 2 - Startsider og oppsettveiviser

VesselView-skjermbilde med anbefalinger ved oppstart	16
Splash-skjermbildet	16
Oppsettveiviser	17
Importere en konfigurasjon	18
Motoroppsett	18
Displayoppsett	20
Enhetsoppsett	21
Oppsett av måleenheter	21
Tankkonfigurasjon	21

Hatighetsoppsett	
Oppsett av Active Trim	24
Fullføre oppsettsveiviseren	
Ta øyeblikksbilder av skjermen	27
Oppsett av datakilde	30
Datakilder	30
Forstørre dataskjermer	31
Instrumentlinje	33
Valg av motordata	34
-	

Del 3 - Egenskaper og bruk

Vedlikehold	38
Planlagt vedlikehold av motoren	38
Smart Tow-modus	39
SmartTow	39
Funksjoner	39
Deaktivere Smart Tow	43
Fartsholdermodus	43
Cruisekontroll	43
Aktivere fartsholdermodus	43
Dorgekontrollmodus	45
Dorgekontroll	45
Active Trim	48
Krav	48
Active Trim – innføring	49
Slik fungerer det	49
GPS	50
På grunt vann	50
Tilhengerposisjon og Active Trim	50
Oppsett og kalibrering	50
Konfigurasjonsmerknader	50
Konfigurasjon	50

Trimprofiler – oversikt	. 52
Hovedtrimprofiler – kurver	. 52
Hovedtrimprofiler – overlappende kurver	. 53
SkyHook	. 53
Oversikt	. 53
VesselView og Design 2-styrespak	. 53
Funksjoner	. 54
SkyHook	. 54
Kurs	. 55
Aktivere Auto Heading	. 55
Rute	. 55
VesselView-enheter som støtter SkyHooks avanserte	
funksjoner	. 58
Avanserte funksjoner	. 58
Heading Adjust	. 58
BowHook	. 58
DriftHook	. 59
Kjøpe SkyHooks avanserte funksjoner	. 59
Heading Adjust	. 59
DriftHook	. 60
BowHook	. 61

Del 4 - Oppsett og kalibreringer

Aktivere innstillinger	. 64
Aktivere innstillingsmenyen	. 64
Berøringslås	. 65
Systeminnstillinger	66
Navigere til innstillingsmenven	66
Rorstasions- og enhetsplassering	67
Onsettveiviser	67
	. 07
Simulate (simulering)	. 68
Fartøyinnstillinger	. 68
Tabs (trimror)	. 68
Tanker	. 70
Hastighet	. 72
Styring	. 75
Vessel Control (fartøyskontroll)	. 77
Cameras Installed (installerte kameraer)	. 78
Genset Enabled (Genset aktivert)	. 78
Autopilot Enabled (autopilot aktivert)	. 80
Vedlikeholdsmelding	81
Drompt Novigation Autopilot (povigabionappioping fr	. 01
Prompt Navigation Autopilot (navigasjonsanvisning it	ม
autopilot)	. 81

Sea Temp (vanntemperatur)	82
Motorinnstillinger	82
Engines Shown (motorvisning)	82
Engine model (motormodell)	83
Limits (grenser)	
Supported Data (støttede data)	85
Cruise/Smart Tow Type (fartsholder/Smart	
Tow-type)	87
Trim	87
Innstillinger for EasyLink	88
Integrere EasyLink-måler	88
Alarmer	
Alarminnstillinger	
Personlighetsfil	
Eksportere	
Import (importer)	92
Kalibrere berøringsskierm	
Kalibrering av berøringsskjerm	

Del 5 - Varselalarmer

Advarsler—feil og alarmer	. 96
Advarsler – feil og alarmer	96

Del 6 - Programvareoppdateringer

Oppdatere programvarene til VesselView og	
VesselView Link via Wi-Fi	102
Oppdatere via Wi-Fi	102
Hvordan oppdatere programvaren til	
VesselView-displayet	114
Kontrollere gjeldende programvareversjon	115
Oppdatere via Wi-Fi	116

Oppdatering via mikro-SD-kortet	
Laste ned gjeldende programvare	116
Oppdatere programvaren til VesselView med	
mikro-SD-minnekort	116
Slik oppdaterer du Link Module-programvaren i	
VesselView	119

Del 1 - Komme i gang

Innhold

Samsvarserklæring	2
VesselView 502	2
Testrapporter	2
Involvert teknisk kontrollorgan	2
VesselView 702	2
Testrapporter	3
Involvert teknisk kontrollorgan	3
VesselView 703	3
Testrapporter	3
Involvert teknisk kontrollorgan	3
VesselView 903	4
Testrapporter	4
Involvert teknisk kontrollorgan	4
VesselView – Oversikt	4
VesselView-displayet – plassering og beskrivelser	5
Startside	7
VesselView 502 – frontkontroller	8

VesselView 502 – bruk av frontkontroller	. 8
VesselView 502 – bakpanelets koplinger	. 9
VesselView 702 – frontkontroller	. 9
VesselView 702 – bruk av frontkontroller	. 9
VesselView 702 – bakpanelets koplinger	10
VesselView 703 fremre kontroller	10
VesselView 703 fremre kontroller – operasjoner	10
VesselView 703 bakre paneltilkoblinger	11
VesselView 903 fremre kontroller	11
VesselView 903 fremre kontroller – operasjoner	11
VesselView 903 bakre paneltilkoblinger	12
VesselView Link – Oversikt	12
VesselView Link-kontakter	13
Vedlikehold av enheten	13
Rengjøre skjermen	13
Rengjøring av mediespor	13

Samsvarserklæring

VesselView 502

Mercury Marine erklærer at det følgende produktet, som denne erklæringen gjelder, er i samsvar med kravene i EU-direktiv 1999/5/EC R&TTE (radio- og teleterminaldirektivet), og tilfredsstiller alle gjeldende tekniske krav.

Vurderingen er utført i samsvar med Tillegg IV til det ovennevnte direktivet.

Produkt	Mercury Marine VesselView 502

Dette produktet er testet ihht. følgende standarder.

Standard	Beskrivelse
EN 60950-1:2006	Informasjonsteknologiutstyr – sikkerhet – del 1: Generelle krav som dekker de grunnleggende kravene i artikkel 3.1 (a) i R&TTE- direktivet.
IEC 60945:2002	maritimt navigasjons- og radiokommunikasjonsutstyr og systemer – Generelle krav – Testmetoder og påkrevde testresultater. Dekker de grunnleggende kravene i artikkel 3.1 (b) i R&TTE-direktivet.
EN 301 489-1 V1.9.2	Elektromagnetisk kompatibilitet og radiospektrum (ERM); Elektromagnetisk kompatibilitet – standard for radioutstyr og -tjenester; Del 1: Vanlige tekniske krav [RTTE-artikkel 3(1)(b)].
EN 300 328 V1.9.1	Elektromagnetisk kompatibilitet og radiospektrum (ERM); Bredbåndsoverføringssystemer; Dataoverføringsutstyr som opererer i 2,4 GHz ISM-båndet og bruker teknologi for bredbåndsmodulering; Harmoniserte EN-standarder som dekker grunnleggende krav i R&TTE-direktivets artikkel 3.2.
EN 300 440-2 V1.4.1	Elektromagnetisk kompatibilitet og radiospektrum (ERM); Kortbølgeutstyr; Radioutstyr som skal brukes i frekvensområdet 1–40 GHz; Del 2: Harmoniserte EN-standarder som dekker de grunnleggende kravene i artikkel 3.2 i R&TTE-direktivet.

Testrapporter

Laboratorium	Rapportnummer
Austest Laboratories	0419NAVGO5XSE_60950
EMC Technologies	151215_1, 151215_2
SPORTON LAB	EH3N2752-01, ER4O2349

Involvert teknisk kontrollorgan

Navn	Adresse	NB-nummer
MET Laboratories, Inc.	914 West Patapsco Avenue, Baltimore, Maryland 21230-3432, USA.	0980

Jeg, undertegnede, erklærer med dette at utstyret spesifisert ovenfor er i samsvar med ovennevnte direktiv og standarder for CE-merking for salg i EU.

	Autorisert representant
Adresse	Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939
Signatur	John Pfeifer, President, Mercury Marine
Dato	07.06.2016

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

VesselView 702

Mercury Marine erklærer at det følgende produktet, som denne erklæringen gjelder, er i samsvar med kravene i EU-direktiv 1999/5/EC R&TTE (radio- og teleterminaldirektivet), og tilfredsstiller alle gjeldende tekniske krav.

Vurderingen er utført i samsvar med Tillegg IV til det ovennevnte direktivet.

Produkt	Mercury Marine VesselView 702
---------	-------------------------------

Dette produktet er testet ihht. følgende standarder.

Standard	Beskrivelse
EN 60950-1:2006	Informasjonsteknologiutstyr – sikkerhet – del 1: Generelle krav som dekker de grunnleggende kravene i artikkel 3.1 (a) i R&TTE- direktivet.
IEC 60945:2002	maritimt navigasjons- og radiokommunikasjonsutstyr og systemer – Generelle krav – Testmetoder og påkrevde testresultater. Dekker de grunnleggende kravene i artikkel 3.1 (b) i R&TTE-direktivet.
EN 300 440-2 V1.4.1	Elektromagnetisk kompatibilitet og radiospektrum (ERM); Kortbølgeutstyr; Radioutstyr som skal brukes i frekvensområdet 1–40 GHz; Del 2: Harmoniserte EN-standarder som dekker de grunnleggende kravene i artikkel 3.2 i R&TTE-direktivet.

Testrapporter

Laboratorium	Rapportnummer
EMC Technologies (NZ) Ltd.	131216.1, 131216.2
Austest Laboratories	0519NAVNS57evo2_60950, 0409NAVN5S7evo2_529

Involvert teknisk kontrollorgan

Navn	Adresse	NB-nummer
MET Laboratories, Inc.	914 West Patapsco Avenue, Baltimore, Maryland 21230-3432, USA.	0980

Jeg, undertegnede, erklærer med dette at utstyret spesifisert ovenfor er i samsvar med ovennevnte direktiv og standarder for CE-merking for salg i EU.

	Autorisert representant
Adresse	Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939
	John Pfeifer, President, Mercury Marine
Signatur	Man
Dato	07.06.2016

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

VesselView 703

Mercury Marine erklærer at de følgende produktene som denne erklæringen er relatert til, er i samsvar med kravene på nivå 1 og 2 i Australia, som påkrevd i de følgende kunngjøringene: Kunngjøring om radiokommunikasjonsutstyr (samsvarsmerking) – 2003, kunngjøring om radiokommunikasjonsmerking (elektromagnetisk kompatibilitet) – 2008 og kunngjøring om radiokommunikasjon (samsvarsmerking – elektromagnetisk stråling) – 2003, opprettet under seksjon 182 i lov om radiokommunikasjon fra 1992.

Produkt Mercury Marine VesselView 703		Mercury Marine VesselView 703
Standard		Beskrivelse
IEC 60945:2002	maritimt navigasjons- og radiokommunikasjonsutstyr og systemer – Generelle krav – Testmetoder og påkrevde testresultater. Dekker de grunnleggende kravene i artikkel 3.1 (b) i R&TTE-direktivet.	
EN 300 32 V1.9.1	Elektromagne 2,4 GHz bånd	tisk kompatibilitet og radiospektrum (ERM), bredbåndkommunikasjonssystemer, datakommunikasjonsutstyr som opererer i og bruker bredbåndmoduleringsteknikker.

Testrapporter

Laboratorium	Rapportnummer	
EMC Technologies (NZ) Ltd.	160816_1	
Sporton Lab	ER4O2349	

Involvert teknisk kontrollorgan

Jeg, undertegnede, erklærer med dette at utstyret spesifisert ovenfor er i samsvar med ovennevnte direktiv og standarder for CE-merking for salg i EU.

	Autorisert representant	
Adresse	Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939	
	John Pfeifer, President, Mercury Marine	
Signatur	Man	
Dato	16.02.2017	

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

VesselView 903

Mercury Marine erklærer at de følgende produktene som denne erklæringen er relatert til, er i samsvar med kravene på nivå 1 og 2 i Australia, som påkrevd i de følgende kunngjøringene: Kunngjøring om radiokommunikasjonsutstyr (samsvarsmerking) – 2003, kunngjøring om radiokommunikasjonsmerking (elektromagnetisk kompatibilitet) – 2008 og kunngjøring om radiokommunikasjon (samsvarsmerking – elektromagnetisk stråling) – 2003, opprettet under seksjon 182 i lov om radiokommunikasjon fra 1992.

Produkt Mercury Marine VesselView 903		Mercury Marine VesselView 903
	i .	
Standard		Beskrivelse
IEC 60945:2002	maritimt navig grunnleggend	asjons- og radiokommunikasjonsutstyr og systemer – Generelle krav – Testmetoder og påkrevde testresultater. Dekker de e kravene i artikkel 3.1 (b) i R&TTE-direktivet.
EN 300 32 V1.9.1	Elektromagne 2,4 GHz bånd	tisk kompatibilitet og radiospektrum (ERM), bredbåndkommunikasjonssystemer, datakommunikasjonsutstyr som opererer i og bruker bredbåndmoduleringsteknikker.

Testrapporter

Laboratorium	Rapportnummer
EMC Technologies (NZ) Ltd.	160910_1
Sporton Lab	ER4O2349

Involvert teknisk kontrollorgan

Jeg, undertegnede, erklærer med dette at utstyret spesifisert ovenfor er i samsvar med ovennevnte direktiv og standarder for CE-merking for salg i EU.

	Autorisert representant		
Adresse	Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939		
	John Pfeifer, President, Mercury Marine		
Signatur	Man		
Dato	16.02.2017		

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

VesselView - Oversikt

VIKTIG: VesselView er et flerfunksjonsdisplay (MFD) som er kompatibelt med produkter produsert av Mercury Marine Outboards, Mercury MerCruiser og Mercury Diesel. VesselView-programvaren kan i tillegg installeres på kompatible skjermer fra Lowrance® og Simrad®. Enkelte av funksjonene beskrevet i denne brukerhåndboken vil være deaktiverte, avhengig av hvilken motor enheten er tilkoplet.

VesselView-styringssystemet består av to deler: VesselView-enheten og VesselView Link-modulen. VesselView Link leser Mercurys SmartCraft-data og sender denne informasjonen via NMEA 2K-nettverket.



- a 120 ohm endemotstand, han
- b 120 ohm endemotstand, hun
- C NMEA 2000-strømkilde med sikring
- d Strømbuss
- e Navico/Mercury-godkjent multifunksjonsdisplay
- f Strømtilkobling for et Mercury-multifunksjonsapparat
- g VesselView Link styreenhet
- h VesselView Link kabeltre
- Koplingsboks

VesselView er et omfattende informasjonssenter som kan vise båtinformasjon for inntil fire bensin- eller dieselmotorer. VesselView overvåker og rapporterer kontinuerlig driftsdata samt detaljert informasjon som vanntemperatur og -dybde, trimstatus, båtens hastighet, styrevinkel og status for drivstoff-, olje-, vann- og spillvannstankene.

VesselView kan integreres med båtens globale posisjoneringssystem (GPS) eller annet utstyr som er kompatibelt med NMEA, for å gi oppdatert informasjon om kurs, hastighet og drivstofforbruk til målet.

VesselView er en displayforlengelse av autopilot- og styrespakfunksjonene. Alle funksjonene til disse styreenhetene kontrolleres via Mercury Marines autopilot-CAN-tastatur. VesselView viser om en kontrollmodus er aktiv eller i standby. Popup-vinduer vises når fartøyet ankommer et kurspunkt, og ber føreren om å bekrefte kursendring Ytterligere tekst kan også vises, med informasjon om hvordan motoren og drivenhetene kan justeres for å oppnå maksimal effektivitet.

VesselView er utstyrt med et mikro-SD-kortspor, som gjør det mulig å importere eller eksportere fartøystilpasningen. Det kan også benyttes av eieren til å oppgradere til den siste programvareversjonen. Når flere VesselView-enheter benyttes, enten ved bruk av tre eller fire motorer eller en rorstasjon nummer to, kan det samme mikro-SD-kortet brukes for å laste ned disse konfigurasjonene til hver enkelt VesselView-enhet.

VesselView-displayet - plassering og beskrivelser

VesselView har flere felter som viser spesifikk motorinformasjon og aktive moduser. Brukeren kan bruke de følgende handlingene for å aktivere og vise informasjon på den berøringssensitive skjermen.





- a Sveip nedover fra ytterkanten og inn i berøringsskjermen for å få opp systemkontrollmenyen. Herfra kan brukere stille inn og justere systeminnstillinger, standby-modus, lysstyrke og trådløsalternativer, og vise instrumentlinjen på høyre side i skjermen.
- b Berøring i dette området på skjermen vil forstørre dataene som vises
- c Berøring av Mercury-logoikonet vil åpne motordatasiden
- d Trykk på dette skjermområdet når instrumentlinjen er aktiv for å endre eller egentilpasse hvilke data som skal vises i instrumentlinjen. Fanen MENU (meny) vil vises over instrumentlinjen. I fanen MENU (meny) kan brukeren slå på eller av ruten for Autopilot og Audio (lyd), definere dataene i linje 1 og linje 2, animere og definere syklusvarigheten for dataanimasjon og redigere hvordan valgte data skal vises.
- e Berøring i dette området på skjermen vil forstørre dataene på skjermen
- f Berøring i dette området på skjermen vil forstørre trim- og rordataene på skjermen
- g Berøring i dette området på skjermen vil forstørre dataene på skjermen
- h Trykk på Mercury-fanen for å vise motor- og fartøysdata på venstre side av skjermen. Dette er praktisk når hovedskjermen er fylt med autopilot-dataskjermer eller brukes for å forstørre et spesifikt datautvalg.
- i Berøring av Vessel Control (båtkontroll)-fanen vil hente frem autopilotfunksjonene forbundet med VesselView
- j Berøring av autopilotfanen vil hente frem Mercurys autopilotfunksjoner. Funksjonene er avhengig av motorenheten, og enkelte funksjoner kan lastes ned via GoFree-butikken.
- k Berøring av HOME (hjem)-menyen vil ta brukeren til hovedstartsiden på VesselView-enheten. Denne siden viser brukeren Navico®-siden av MFD og dens funksjoner, alternativer og innstillingsmenyer. VesselView kan startes ved å berøre Mercury-ruten på denne siden.

Startside

Brukere kan navigere bort fra de gjenkjennelige Mercury Marine-skjermene i VesselView. Disse menyene og alternativene omtales som VesselViews Navico®-side. Mercury Marine støtter ikke disse komponentene i enheten. Ta kontakt med Navico® for mer informasjon om denne delen av VesselView. Gå tilbake til navigasjonsskjermene for Mercury Marine-siden av enheten ved å trykke på knappen Home (hjem). Dette åpner ruten Mercury Engine (Mercury-motor). Velg denne ruten for å gå tilbake til VesselView-skjermen.



Åpne vinduet System Controls (systemkontroller) ved å sveipe nedover fra toppen av enheten og inn i skjermen. Ved å gjøre dette kan du bruke Mercurys innstillingsmeny, sette enheten i standbymodus, justere skjermens lysstyrke, kjøre i nattmodus, aktivere berøringslåsfunksjonen, tilpasse trådløsinnstillinger og aktivere instrumentlinjen på høyre side i skjermen.



Del 1 - Komme i gang

I menyen Settings (innstillinger) i vinduet System Controls (systemkontroller) velger du Mercury-ikonet for å gjøre endringer på VesselView-funksjoner. Du finner alle preferanser og innstillinger for VesselView i Mercurys innstillingsmeny. Alle andre menyalternativer gjelder Navico®-siden av flerfunksjonsdisplayet. Alle spørsmål om disse funksjonene rettes til Navico®.



VesselView 502 - frontkontroller



VesselView 502 – bruk av frontkontroller

Berøringsskjerm: Skjermen på VesselView 502 har mange berøringsfølsomme områder som kan betjenes med et trykk eller et vertikalt eller horisontalt sveip.

Port for mikro-SD-kort: Ved bruk av denne kan VesselView-programvaren oppgraderes, navigasjonskart kan lastes opp og kurspunkter og innstillinger kan lagres.

På/av og lysstyrke: Trykk én gang for å vise systemkontrolldialogboksen. Gjenta korte trykk for å endre lysstyrken på bakgrunnsbelysningen. Trykk og hold for å slå enheten PÅ/AV.

VesselView 502 - bakpanelets koplinger



Artikkel	Funksjon	Beskrivelse
а	Strøm/NMEA 2K	Gir strømtilkopling / kobler til NMEA 2K-nettverket
b	Port for mikro-SD-kort	Gjør det mulig å overføre og lagre filer
с	Sonar	Har inngang for sonar

VesselView 702 - frontkontroller



VesselView 702 - bruk av frontkontroller

Berøringsskjerm: Skjermen på VesselView 702 har flere områder som er berøringssensitive. Disse kan betjenes med en berøring eller med en vertikal eller horisontal sveipebevegelse.

HOME (hjem): Trykk én gang for å aktivere startsiden. Trykk kort flere ganger for å bla gjennom favorittknappene. Trykk og hold for å vise favoritter-panelet på den aktive siden. Trykk kort flere ganger for å bla gjennom favorittknappene.

Dreieknott: Roter for å bla gjennom menyelementer, og trykk for å bekrefte et valg. Roter for å justere en verdi. Roter for å zoome i et zoombart panel.

X: Trykk én gang for å gå ut av en dialog, for å gå tilbake til forrige menynivå og for å fjerne markøren fra panelet.

STBY/AUTO: Når autopiloten er i automatisk modus: Trykk for å sette autopiloten i standbymodus. Når autopiloten er i standbymodus: Trykk for å vise popup-menyen for valg av autopilotmodus.

På/av og lysstyrke: Trykk én gang for å vise systemkontrolldialogboksen. Gjenta korte trykk for å endre lysstyrken på bakgrunnsbelysningen. Trykk og hold for å slå enheten PÅ/AV.

Port for mikro-SD-kort: Ved bruk av denne kan VesselView-programvaren oppgraderes, navigasjonskart kan lastes opp og kurspunkter og innstillinger kan lagres.





Artikkel	Funksjon	Beskrivelse
а	Ethernet	Kobler til et Ethernet-nettverk
b	NMEA 2K	Kobles til NMEA 2K-nettverket
С	Videoinngang	To innganger for sammensatt video
d	Effekt	Yter strømtilkopling

VesselView 703 fremre kontroller



VesselView 703 fremre kontroller - operasjoner

Berøringsskjerm: Skjermen på VesselView 703 har mange berøringsfølsomme områder som kan betjenes med et trykk eller et vertikalt eller horisontalt sveip.

Sider/hjemtast - trykk for å åpne startsiden og velge sider og oppsett.

Innstillingshjul – brukerkonfigurerbart, se brukerhåndbok. Systemstandard uten autopilot: Kort trykk veksler mellom paneler på delt skjerm. Langt trykk maksimerer aktivt panel på delt skjerm. Systemstandard med autopilot: Kort trykk åpner autopilotkontroll og setter autopilot i standby-modus. Langt trykk veksler mellom paneler på delt skjerm.

Menytast - trykk for å vise menyen til det aktive panelet.

Rulleknapp – beveg for å forstørre eller bla i menyen, trykk for å velge et punkt.

Enter-tast - trykk for å velge et punkt eller lagre innstillinger.

Exit-tast - trykk for å avslutte en dialog, gå tilbake til forrige menynivå, og fjerne markøren fra panelet.

MOB-taster - trykk samtidig på Enter og Exit-tastene for å opprette en MOB (mann over bord) ved fartøyets posisjon.

Piltaster – trykk for å aktivere eller bevege markøren. Menyaktivitet: Trykk for å navigere i menyvalgene og justere en verdi.

Markeringstast – trykk for å plassere rutepunkt ved båtens posisjon, eller ved markørposisjon når markøren er aktiv.

På/av-knapp – trykk og hold for å slå enheten PÅ/AV. Trykk én gang for å vise systemkontrolldialogboksen, flere trykk vil veksle mellom 3 standardnivåer for dimming.

VesselView 703 bakre paneltilkoblinger



Artikkel	Funksjon	Beskrivelse	
а	NMEA 2000	Kobles til NMEA 2K-nettverket	
b	Videoinngang	Inngang for videokilder, som kameraer, og NMEA 0183-port	
С	Ethernet	Tilkobling til nettverksmoduler med høy båndbredde	
d	Effekt	Yter strømtilkopling	
е	Sonar 1	For enkeltkanal-CHIRP, 50/200 kHz konvensjonell svinger eller HDI-svinger	
f	Sonar 2	For enkeltkanal-CHIRP, 50/200 kHz konvensjonell, TotalScan, StructureScan eller ForwardScan svinger	

VesselView 903 fremre kontroller



a - Berøringsskjerm**b** - På/av-knapp

VesselView 903 fremre kontroller - operasjoner

Berøringsskjerm – tillater navigering via berøring på fartøydatasider.

På/av-knapp – trykk og hold for å slå enheten PÅ/AV. Trykk én gang for å vise systemkontrolldialogboksen.

VesselView 903 bakre paneltilkoblinger



Artikkel	Funksjon	Beskrivelse	
а	Radar/Ethernet	Kobler til fartøyets radarsignal eller Ethernetforbindelse	
b	NMEA 2000	Kobler til NMEA 2000-nettverket	
С	Effekt	Yter strømtilkopling	
d	Sonar	CHIRP, Broadband, Downscan og Sidescan bildegenerering (avhengig av svinger)	
е	Kortinngang for mikro-SD	Inkluderer to kortslisser for opplasting av kart og programvareoppdateringer	

VesselView Link – Oversikt

På Mercury-drevne båter integreres SmartCraft data- og kontrollsystemer med spesifikke Simrad- og Lowranceinstrumenter via VesselView Link, noe som gir et Mercury VesselView-brukergrensesnitt med alle funksjoner på skjermen til disse enhetene. Mercury VesselView Link er tilgjengelig som grensesnitt for båter med en eller flere motorer (to til fire motorer), og er enkelt å montere nedenfor båtens instrumentpanel. Det er utformet for å fungere med de følgende instrumentene:

Mercury VesselView-display

- VesselView 502
- VesselView 702
- VesselView 703
- VesselView 903

Simrad-kompatible display

- NSS evo2 og evo3
- NSO evo2
- GO XSE

Lowrance-kompatible display

- HDS Gen 2 Touch
- HDS Gen 3
- HDS Carbon

VesselView Link-kontakter



Vedlikehold av enheten

VIKTIG: Det anbefales at det medfølgende, hvite soltrekket festes for beskyttelse når enheten ikke er i bruk.

Rengjøre skjermen

Rutinemessig rengjøring av skjermen anbefales for å forhindre at det bygger seg opp saltavleiringer og annen skitt. Salt kan krystalliseres og skrape opp displayets overflate hvis du bruker en tørr eller lett fuktig klut. Påse at det er nok ferskvann på kluten til at saltavleiringer kan løses opp og fjernes. Ikke trykk hardt på skjermen når du rengjør den. Hvis vannmerker ikke kan fjernes med kluten, kan du blande varmt vann og isopropylalkohol i et forhold på 50/50 for å rengjøre skjermen. Ikke bruk aceton, mineralbasert sprit, løsemidler med terpentin eller amoniakkbaserte rengjøringsprodukter. Bruk av sterke løsemidler eller rengjøringsmidler kan skade det refleksdempende belegget, plastdelene eller gummitastene.

Det anbefales å feste soltrekket når enheten ikke er i bruk, for å forhindre UV-skader på plastkransene og gummitastene.

Rengjøring av mediespor

Mediesporluken må rengjøres jevnlig for å forhindre at saltkrystaller og annet smuss danner avleiringer.

Merknader:

Del 2 - Startsider og oppsettveiviser

Innhold

VesselView-skjermbilde med anbefalinger ved oppstart 16	Hatighetsoppsett	24
Splash-skjermbildet	Oppsett av Active Trim	
Oppsettveiviser	Fullføre oppsettsveiviseren	
Importere en konfigurasjon 18	Ta øyeblikksbilder av skjermen	27
Motoroppsett 18	Oppsett av datakilde	30
Displayoppsett	Datakilder	30
Enhetsoppsett	Forstørre dataskjermer	
Oppsett av måleenheter 21	Instrumentlinje	33
Tankkonfigurasjon 21	Valg av motordata	34

VesselView-skjermbilde med anbefalinger ved oppstart

Ved oppstart av VesselView vises et varselskjermbilde som gjør deg oppmerksom på at produktet ikke skal utgjøre den primære navigasjonskilden, og at brukeren er ansvarlig for all drift og tilhørende risikoer.



61413

Splash-skjermbildet

Når tenningsnøkkelen vris til påstillingen, vil et Mercury-oppstartsskjermbilde vises. Mercury-logoen vises midt i skjermen. Logoen vil vises gjennom hele oppstartsprosessen. Ikke forsøk å få enheten til å jobbe raskere ved å trykke på knapper under oppstart. På motorpakker med utslippskontroll vil skjermen ha et motorikon nederst i venstre hjørne.



Oppsettveiviser

VesselViews oppsettveiviser tar deg gjennom de første trinnene i konfigureringen av VesselView. Du kan alltid gå til oppsettveiviseren via **Settings** (innstillinger). Åpne **System Controls**-vinduet (systemkontroll). **System Controls**-vinduet (systemkontroll) kan hentes frem ved å sveipe fra toppen av enheten ned på skjermen. Velg **Settings** (innstillinger).



Velg alternativet Mercury på venstre side av skjermen. Velg alternativet System.

SETTINGS		×
System	System	· · · · ·
- Eesture Unlock	Vessel	•
	Engines	•
Chart	EasyLink	+
Navigation	Alarms	•
Fuel	Personality file	•
Mercury		
Tracks and Trips		

61505

I System velger du alternativet Setup wizard (oppsettveiviser).

SETTINGS		×
Helm 1, Device 1.		•
Setup wizard		•
Simulate		+
	EasyLink	•
Navigation	Alarms	+
🛃 Fuel	Personality file	•
😥 Mercury		
Tracks and Trips		61506

Velg Next (neste) på WELCOME (velkomst)-siden i enhetskonfigurasjonen for å starte oppsettveiviseren.



Importere en konfigurasjon

Hvis du vil importere en eksisterende fartøyskonfigurasjon, må du sette inn et FAT eller FAT32 mikro-SD-kort med konfigurasjonsfilen, og velge denne filen i nedtrekksmenyen. Hvis du ikke har noen importfil, skal du trykke på Next (neste) for å fortsette.

DEVICE CONFIGURATION	X
IMPORT CONFIG	
To import configuration, select settings file and press Import.	
no settings to import	÷
< Previous Next > Import	
	6150

Motoroppsett

1. I Engine Setup (motoroppsett) bruker du dreieknotten eller berører menyfeltene for å velge det riktige alternativet.

61512

2. Fullfør valgene i Engine Setup (motoroppsett).

ENGINE SETUP		
Engine Type	Engine Model	
Verado	- Pro Four Stroke 300	
Verado	Number of Engines	
OptiMax	2	
TwoStroke Outboard		
FourStroke Outboard		
SeaPro FourStroke Outboard		
lets		

Valg av motorfamilie

* 1	00:00:05		
Device C	onfiguration	Pro Four Stroke 250	٤.
12	ENGINE SETUP	Pro Four Stroke 200	
		Six-Cylinder 350	
	Engine Type	Six-Cylinder 300	
	Verado -	Six-Cylinder 300	de la
	Does vessel have a joystick?	Number of Engines	
	Yes -	1	.

Valg av motormodell

ENGINE SETUP	1	
Engine Type	2	
Verado	- 3	
Does vessel have a joystick?	4	
Yes	- 2	

Antall motorer

vice C	onfiguration		×
Ŗ	ENGINE SETUP		
	Engine Type	Engine Model	
	No	Six-Cylinder 300	
	Yes	Number of Engines	
	Yes	- 1	

Valg av styrespak

3. Når du er ferdig med å velge, velger du Next (neste) for å fortsette.

Displayoppsett

Velg de motorene som skal vises på denne VesselView-enheten, avhengig av antall motorer indikert i **Engine Setup** (motoroppsett). Du kan velge opptil fire motorer. Velg **Next** (neste) for å fortsette.

DEVICE CONFIGURATION	×
DISPLAY SETUP	
Select which engines to show on this display.	
✓ SLDD	
< Previous Next >	
	61522

Enhetsoppsett

På Device Setup-skjermbildet bruker du dreieknotten eller trykker på menyfeltene for å velge de riktige alternativene. Når flere VesselView-enheter benyttes, må unike numre tilordnes hver enhet, for å unngå dataproblemer. Rorstasjonsnumre skal samsvare med plasseringen av den enkelte VesselView-enheten. Det er vanlig at hovedrorstasjonen er nummer 1 og den sekundære nummer 2. Trykk på Next (neste) for å fortsette.

	7110	
Unique Ves	elView ID:	
1	(a)	+
Helm ID:	<u> </u>	
1	(b)	-
evious	Next >	

- Identifikasjonsfelt for Vessel-View
- b Identifikasjonsfelt for rorstasjon

Oppsett av måleenheter

Velg måleenhetene som VesselView skal vise på skjermen for hastighet, avstand og volum. Måleenhetene kan endres senere.

UNITS SET	TUP
What unit Selects the g	s of measure do you want to use? general type of units of measure. You can later change any particular unit of measure.
U.S. Stan	dard
Metric	
U.S. Stan	dard
evious	Next >

Tankkonfigurasjon

På siden for tankoppsett kan tanken tilordnes type, kapastitet og navn. %-kolonnen viser det aktuelle tankvolumet. Hvis du velger oppdateringsknappen, vil det sendes en forespørsel til tanksensorene, og avlesningene vil oppdateres.

En uovervåket tank er en tank som ikke er forbundet med en sensor. Drivstoffnivået endrer seg ut fra beregnet drivstofforbruk for motorene.

Velg hvilken tankrad som skal tilpasses.

Source	%	Type C	apacity (gal)	Name
PORT 1	79	K		
PORT 2	88			(<u>9</u>
STBD 1	79			
STBD 2	88			
Unmonitored		Fuel	200.00	

Tanktyper inkluderer: drivstoff, olje, vann, gråvann, svartvann og generatorsett. Hvis du velger generatorsett som tanktype, vil ikke generatorsett-tankens volum legges til det totale volumet for drivstofftankene.

CTOD 4 TANK CONSTRUCTION		
STBD 1 TANK CONFIGURATION		
None		
Tank capacity (gallons)		
0000.00		
Name		
STBD 1		
Inverted sensor		
	ov	Con
	UK	Canc
		-
CONFIGURATION		1
CONFIGURATION STBD 1 TANK CONFIGURATION Tank type		
CONFIGURATION STBD 1 TANK CONFIGURATION Tank type None		
CONFIGURATION STBD 1 TANK CONFIGURATION Tank type None None		
CONFIGURATION STBD 1 TANK CONFIGURATION Tank type None None Fuel		
CONFIGURATION STBD 1 TANK CONFIGURATION Tank type None None Fuel Oil		
CONFIGURATION STBD 1 TANK CONFIGURATION Tank type None None Fuel Oil Water		
CONFIGURATION STBD 1 TANK CONFIGURATION Tank type None None Fuel Oil Water Gray		
CONFIGURATION STBD 1 TANK CONFIGURATION Tank type None None Fuel Oil Water Gray Black		

Velg tanktypen

Bruk skjermtastaturet for å legge inn kapasiteten. Når du er ferdig med å legge inn dataene for tankkapasitet, velger du **OK** for å lukke tastaturet.

VesselView gir brukeren mulighet til å snu om på volumverdiene til de tankene som overvåkes. Dette alternativet er tilgjengelig for å kunne tilpasse enkelte tanksendere som overfører data motsatt av sendere produsert til bruk i Nord-Amerika.



Tankplasseringen fylles inn i feltet Name (navn). Navnet på tanken kan endres ved å trykke i feltet og bruke tastaturet på skjermen for å tilpasse tanknavnet.



Etter at du har skrevet inn navnet på en tank, velger du **Enter** på tastaturet for å fortsette til neste rad med tanker på siden for tankoppsett. Når du har lagt inn alle tilpasningsdataene for tankene, velger du **Refresh** (oppdater)-knappen nederst i hjørnet. Kontroller at alle feltene stemmer, og velg **Next** (neste) for å fortsette.med oppsettveiviseren.

Hatighetsoppsett

I oppsettmenyene for hastighet finnes det tre alternativer for å bestemme hvordan VesselView skal innhente informasjon om hastighet. Hvis fartøyet er utstyrt med en GPS, kan du velge mellom tilgjengelige enheter i rullegardinmenyen. Hvis fartøyet er utstyrt med en pitotsensor, vil dette alternativet bli valgt. Hvis fartøyet er utstyrt med et skovlhjul, kan du velge i en rullegardinmeny. Etter at du har valgt hastighetskilde, velger du **Next** (neste) for å fortsette.

TICE CONFIGURATION	×
SPEED SETUP GPS source	
SmartCraft (Can-P)	
None	1
SmartCraft (Can-P)	
SmartCraft (Can-H) VV703 iGPS [This device] VV702 iGPS [010926#]	



Valg av pitot- og skovlhjulskilde er vist i følgende illustrasjon. Velg den motoren eller drivenheten som sender hastighetsdata til VesselView.



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

Oppsett av Active Trim

Oppsettveiviseren vil veilede brukeren gjennom oppsettet og konfigureringen av Active Trim. Følg anvisningene på skjermen for hvert trinn.

DEVICE CONFIGURATION	×
ACTIVE TRIM SETUP Does the boat have an Active Trim module? Yes + No	
<previous next=""></previous>	_
	64007

Velge Active Trim-funksjonen





Hovedside for profilvalg

Fullføre oppsettsveiviseren

Velg **Finish** (avslutt) for å fullføre oppsettveiviseren på VesselView. Ikke slå av enheten før Finish-siden erstattes av fartøyets aktivitetsside.



Ta øyeblikksbilder av skjermen

VesselView kan ta bilde av hele skjermen og lagre det for nedlasting til et SD-kort. Slå på alternativet **Screen Capture** (skjermbilde) i **Settings (innstillinger)>System** for å ta skjermbilde med VesselView 502 og 503. Dobbelttrykk på kanten av skjermområdet for å aktivere et skjermbilde. Trykk samtidig på **på/av**-knappen og **hjem**-knappen for å ta skjermbilder med VesselView 702 og 703. På VesselView 502 kan du ta skjermbilder ved å dobbelttrykke på topptekstlinjen til en åpen dialogboks, eller ved å dobbelttrykke på skjermens topptekstlinje hvis ingen dialogboks er åpen. En varselfane med nummeret på skjermbildet vil dukke opp nederst på skjermen. Varselfanen vil ikke vises på skjermbildet.



VesselView har et internt minne for skjermbilder. Det anbefales at filer som skjermbilder, rutepunkter, spor og ruter sikkerhetskopieres på et SD-kort eller en ekstern lagringsenhet, og at det interne minnet holdes så tomt som mulig. Alle skjermbildene lagres automatisk i en mappe for skjermbilder i My Files (mine filer). Du kan gå til mappen My Files (mine filer) ved å sveipe fra toppen av enheten ned på skjermen, slik at alternativene på venstre side åpnes. Velg Files (filer).



Del 2 - Startsider og oppsettveiviser

Åpne mappen My files (mine filer) og gå til mappen Screenshots (øyeblikksbilder). Alle øyeblikksbilder du har tatt, vil vises i mappen Screenshots (øyeblikksbilder). Bildene kan kopieres til SD-kortet og overføres til en datamaskin eller mobil enhet.



Du kan få tilgang til individuelle skjermbilder ved å velge dem. Du kan få tilgang til alle skjermbildene på en gang ved bruk av ikonet **Details** (detaljer) på høyre side av filvinduet. Dette ikonet lar deg se detaljene for skjermbildet, kopiere alle skjermbildene eller slette alle skjermbildene.

FILES	×
— 📟 Memory card - Top	E,
My files	∎•
Gribs	,∎
▶ Logs	
Screenshots	E۲.
- transfer	,
- inductors	E۲
wallpaper	<u>ام ا</u>
	61475

LES	×
- Gribs	
Logs	, ⊡
Screenshots	
-shot001.png	Details
-shot002.png	Copy all
-shot003.png	Delete all
-shot004.png	
-shot005.png	

Hvis du velger ett enkelt øyeblikksbilde, vil det vises et vindu med alternativene View (vis), Set as wallpaper (bruk som bakgrunnsbilde), Copy (kopier), Rename (gi nytt navn) og Delete (slett). Velg Copy (kopier) for å laste ned bildet fra VesselView.

FILES							×
	DETAILS - SHOTOO	1.PNG				×	
ш.	Туре			Portable I	Vetwork Graph	nics image	
44	Size			85.3 kB	and the second		
	Created			05/25/20	17		-
	Modified			05/25/20	17		Er
	and accession						E 1-
j.			500 (2) (4) (4)	8 28 550 550 155			- +
	View	Set as wallpaper	Co	ру	Rename	Delete	
	-shqt003.png						
							61479

Når et SD-kort er satt inn i VesselView, kan du velge Memory card (minnekort) som filplassering, og deretter trykke på OK. Lukk vinduet ved å trykke på X øverst i høyre hjørne. Dette vil ta deg tilbake til mappen Screenshots (øyeblikksbilder). Last ned ytterligere bilder ved å følge denne fremgangsmåten.



Oppsett av datakilde

Datakilder

For oppsett av datakilder velger du fanen HOME (hjem) øverst på skjermen.

Slå på alle produkter og slå på alle motorer for å påse at alle datagenererende kilder kan registreres. Åpne vinduet System Controls (systemkontroller) ved å sveipe nedover fra toppen av enheten og inn i skjermen. Velg ruten Settings (innstillinger). Velg alternativet Network (nettverk) til venstre i skjermen. Velg kilder....



VesselView viser flere kilder for datagenererende enheter. Velg alternativet Auto Select (automatisk valg) øverst i listen for å gjøre en generell avspørring av alle registrerte enheter på båten.

Compass	1	Info	
		Into	
Navigation	*	Device Name	
Position	•	Sources	
Apparent wind	•	Device list	
frue wind		Diagnostics	
Boat speed	-	Bridge configuration	
Sea temp		SimNet Groups	
Distance log	•	Damping	
Denth		Calibration	+
Auto Select vil søke i nettverket og opprette en liste med alle enheter som registreres i løpet av Auto Select-prosessen. Når fremdriftslinjen viser at prosessen er fullført, kan innstillingsmenyen lukkes ved å trykke på X øverst i skjermens høyre hjørne.



Forstørre dataskjermer

For å forstørre et datafelt på hovedskjermen for VesselView, velger du feltet.



Dette vil vise dataene i middels størrelse på skjermen.



Velg datainformasjonsfeltet en gang til for å åpne en fullskjermvisning av de valgte dataene. Dette kan være nyttig når det er behov for å se skjermen fra større avstand, f.eks. når du navigerer fra en hjelpestyrespak. Trykk på X, og VesselView vil gå tilbake til hovedskjermen for navigasjon.



Instrumentlinje

Aktiver instrumentlinjen ved å sveipe nedover fra toppen av enheten og inn i skjermen. Dette vil åpne systemkontrollvinduet. Velg ruten Instrument bar (instrumentlinje) for å aktivere instrumentlinjen.



61482

Instrumentlinjen er plassert på høyre side av displayet. Instrumentlinjen inneholder tekst og numeriske data i mange ruter. Hver rute i instrumentlinjen kan endres av brukeren. Du kan også velge alternativer som gir nyttig informasjon i datarutene om den typen båtliv som du foretrekker.

Du kan konfigurere instrumentlinjen til å vise enten en eller to linjer. Hvis du ønsker å vise to linjer, kan du velge å veksle automatisk mellom linjene ved å krysse av i boksen **Animate** (animere). Du kan også velge hvor lenge dataene på linjen skal vises.



Bruk menyen for å velge en forhåndsdefinert aktivitet for en eller begge linjene. Når du har valgt en aktivitetslinje, vises instrumentmålerne i linjen.

MERK: Instrumentlinjen slås bare av på den gjeldende siden.

Slå instrumentlinjen på/av

- 1. Aktiver instrumentlinjen ved å velge den.
- 2. Velg MENU (meny)-knappen for å åpne menyen.
- 3. Velg Bar 1 (linje 1) eller Bar 2 (linje 2), og deretter en predefinert aktivitetslinje.

Redigere innholdet i instrumentlinjen

- 1. Aktiver instrumentlinjen ved å velge den.
- 2. Velg **MENU** (meny)-knappen for å åpne menyen.
- 3. Velg Edit (rediger) for å endre en instrumentmåler, etterfulgt av den måleren du ønsker å endre.
- 4. Velg det innholdet du ønsker å vise fra dialogboksen Choose Data (velg data).
- 5. Velg meny og deretter Finish editing (avslutt redigering) for å lagre endringene.

Valg av motordata

VesselView har en funksjon for valg av motordata som kan åpnes ved å berøre og holde på Mercury M-logoen i midten av skjermen.



Plassering av M-logo

VesselView viser en side med alle motorparameterne som kontrolleres aktuelt, eller er aktive, på displayet. Ved å berøre og holde på de enkelte motordatalinjene, vil du kunne åpne filmenyen til de tilgjengelige motordataelementene. Brukeren kan slå data på eller av ved å velge oppføringen. En krysset boks indikerer at dataene vil vises, og en ukrysset boks vil slette disse dataene fra dataene vist på VesselView.

	1	24.8 ft			
		ENGINE			
					\times
		Р	S		
UTOPILOT	RPM	550	550	rpm	
4	Coolant Temp	140	140	°F	
CONTROL	Coolant Pressure	10	10	PSI	
VESSEL	Oil Pressure	41	41	PSI	
RV	Fuel Flow	10	10	gal/hr	
MERCU	Boost Pressu	0	0	PSI	

63925

Velge et motordataelement

1

		19.9 tt			
		ENGINE			
	CHOOSE DATA (6/6)			×	\times
101	Engine				
AUTOR	RP1 🔽 Boost Pressur)m	
_	Coc			₽, ^Y F	
CONTRO	Coc Fuel Rate	\mathbf{i}		SI	
VESSEL	Oil			SI	
*	Fue	5		l/hr	
MERCUR	Boost Pressure	0	0	PSI	
					63927

Berør for å slå et element på eller av

Avhengig av fartøyets motorenhet, samt inndata under oppsettveiviseren, kan det hende at enkelte elementer ikke viser aktuelle data fordi motoren ikke bruker eller sender disse dataene. For eksempel: en innenbordsmotor med diesel vil sende ladetrykk fra turboladeren, mens en MerCruiser-bensinmotor ikke vil gjøre det fordi den ikke har noen turbolader.

	ENGINE		
	CHOOSE DATA (5/6)	×	\times
RPI	Engine Boost Pressure	■• om.	
Сог	— ✓ Coolant Temp — ✓ Fuel Rate	≣, SI	
	- ✓ Oil Pressure		

Ukryssede elementer vil ikke vise data

Merknader:

Del 3 - Egenskaper og bruk

Innhold

j
,
ļ
ļ
į
į
į
j
j
,
,
,
ļ
ļ
ļ
ļ
ļ
ļ
ļ

Trimprofiler – oversikt	52	
Hovedtrimprofiler – kurver	52	
Hovedtrimprofiler – overlappende kurver	53	
SkyHook	53	
Oversikt	53	2
VesselView og Design 2-styrespak	53	U
Funksjoner	54	
SkyHook	54	
Kurs	55	
Aktivere Auto Heading	55	
Rute	55	
VesselView-enheter som støtter SkyHooks avanserte	Э	
funksjoner	58	
Avanserte funksjoner	58	
Heading Adjust	58	
BowHook	58	
DriftHook	59	
Kjøpe SkyHooks avanserte funksjoner	59	
Heading Adjust	59	
DriftHook	60	
BowHook	61	

Vedlikehold

Planlagt vedlikehold av motoren

Hvis systemet oppdager en påminnelse om vedlikehold i løpet av systemskanningen, vil Mercury-fanen nederst i venstre hjørne på skjermen vises i blått. Bruk sunn fornuft for å beskytte din investering, og kontroller motoroljen regelmessig, helst før hver gangs bruk.

Når tidsintervallet for en planlagt vedlikeholdsoppgave har utløpt, vil et popup-vindu om vedlikehold vises etter oppstartsskanningen. Brukeren kan lukke popup-vinduet, men påminnelsen vil vises ved hver oppstart av båten. Bekreft vedlikeholdspåminnelsen for å tilbakestille tidsintervallet før vedlikehold i VesselView. Naviger til beskrivende vedlikeholdsmelding og følg anvisningene nedenfor for å få tilgang til spesifikk informasjon om planlagt vedlikehold. Brukere kan vise vedlikeholdslinjen til enhver tid for å se hvor lang tid som gjenstår. Dette hjelper deg med å planlegge service hos forhandler, hvis vedlikeholdet ikke skal utføres av eieren.

Velg Mercury-fanen nederst til venstre på skjermen.



Velg alternativet MORE (mer).



Velg alternativet **MAINTENANCE LIFE** (vedlikeholdstid) for å se gjenværende tid til planlagt vedlikehold. Jo mer av fremdriftslinjen som vises i blått, desto tidligere trengs planlagt vedlikehold.



Vedlikeholdstid

Smart Tow-modus

SmartTow

Smart Tow er et enkelt program å bruke for å regulere båtens akselerasjon og målhastighet når du skal trekke folk på vannski, oppblåsbare farkoster eller annet vannsportutstyr. Med Smart Tow slipper du å gjette deg til hva du må gjøre for å få båten i plan, unngå overstyring, bremse ned riktig og holde konstant hastighet. Velg en profil, velg Enable (aktiver) og sett spaken i stillingen for full gass. Smart Tow vil gjøre resten.

I Smart Tow-skjermen kan du velge, stille inn og modifisere Smart Tow-funksjonenes innstillinger.

Oppstartsdiagrampunktet er animert når SmartTow er aktivert og utfører en oppstartssekvens. Punktet vil bevege seg langt oppstartsbanen og vise hvilken del av oppstartssekvensen systemet utfører.



61785

SmartTow baseres på motorturtallet, med mindre fartøyet har en GPS som er installert og tilkoplet CAN-nettverket. Hvis fartøyet har en GPS-enhet, kan du velge målverdier for hastighet eller motorturtall for SmartTow-kontrollalternativer. Du kan også opprette tilpassede startprofiler.

Funksjoner

Med Smart Tows brukervalgte dataområde og bunntekstdel kan du justere innstillingene. Trykk eller sveip for å gå gjennom valgboksfeltene. Ved bruk av bunntekstdelen kan du aktivere eller deaktivere SmartTow, lagre eller avslutte. Elementene i dataområdets bunntekst krever at du trykker på valget eller bruker dreieknotten for å utheve og velge.

Smart Tow har fem fabrikkinnstilte startprofiler. Brukeren kan i tillegg opprette nye, tilpassede startprofiler. Tilpassede profiler er nyttige når det er personer ombord som har ulik mengde erfaring med vannsportutstyr. Brukeren kan opprette mer aggressive startprofiler for erfarne vannskiløpere samt mykere profiler for å trekke barn eller oppblåsbart utstyr.



Det finnes fem valgbare felt i en profil. Bruk dreieknotten eller trykk på skjermen for å endre profilvalg.

- Turtall og hastighet. Brukeren kan justere turtall og hastighet ved å trykke på dataskjermbildeområdet.
- Ramp (rampe) er hvor lang tid det vil ta båten å nå det innstilte punktet.
- Overshoot (overskyte) viser hvor mye lengre enn det innstilte punktet båten vil gå i prosent.

Time (tid) viser hvor lenge båten vil kjøre i mer enn valgt hastighet.

•

հıl My profiles		00:00:14 19.7 ft	×
PROFILE 1		PROFILE 1	
PROFILE 2	1	Т арил	
PROFILE 3			_
PROFILE 4			
PROFILE 5			
Add profi	le	TIL (1500 RPM (11.5 Speed mpb) (1.0 Ramp (0) Overshoot +) (0.0 Time sec Use	ME
			3178

Fem valgbare felt for å opprette en profil

Opprett en ny profil ved å velge Add profile (legg til profil).



Bruk skjermtastaturet for å gi den nye startprofilen et navn.

l rofile n	ame							00	0:00:0	14 1	9.7 ft								>
New	profile Prof	name file	>					_											C
1	2	1	3	T	4	Τ	5	T	6	T	7	T	8	T	9	T	0	T	+
(2	W	T	E		R	T	T		Y		U	T	1	T	0		P	
	A		5		D		F		G		H		J		K		L		Enter
ABC		Z		х		С		٧		В		N	T	М					
•									Spi	ace							-	T	+

Del 3 - Egenskaper og bruk

Brukeren kan redigere alle de fem valgbare feltene i skjermen New Profile (ny profil). Etter at alle valg er redigert, trykker du på knappen Use (bruk) for å ta i bruk den nye Smart Tow-startprofilen.



Bruk knapp

For å aktivere en Smart Tow-startprofil. Velg alternativet Enable (aktiver) og sett gasspakene i stillingen for full gass. Smart Tow vil ta seg av resten.



Deaktivere Smart Tow

Velg Disable (deaktiver) for å gå ut av Smart Tow. VesselView vil overføre gasskontroll tilbake til føreren. Når Smart Tow er aktivert, vil du redusere båtens hastighet ved å flytte gasspaken til et punkt over målhastigheten. Båtens topphastighet vil imidlertid ikke øke utover målhastigheten.



Fartsholdermodus

Cruisekontroll

Med fartsholderfunksjonen kan brukeren velge et settpunkt og justere verdien slik at fartøyet opprettholder spesifisert hastighet eller motorturtall.

- · Fartsholderen forholder seg til turtallet med mindre en Mercury Marine-GPS er integrert i CAN-nettverket.
- Hvis fartøyet er utstyrt med en Mercury Marine-GPS, er fartøyets hastighet standardinnstillingen.
- Brukeren kan velge mellom turtallsettpunkt eller hastighetsbaserte settpunkt. Type fartsholderalternativ kan endres i innstillingsmenyen.

MERK: Fartsholderen kan deaktiveres ved å sette fjernkontrollspakene i nøytral.

Aktivere fartsholdermodus

Velg fanen Vessel Control (fartøyskontroll) til venstre i skjermen for å aktivere autopilotalternativet for fartsholderen.



Velg ruten Cruise Control (fartsholder) i linjen Vessel Control (fartøyskontroll).

Trykk på opp- eller nedpilen for å gå til ønsket hastighet.



VESSEL CONTROL CRUISE 18 MPH Adjust Speed Value Enable 61769

Når ønsket hastighet er innstilt for fartsholderen, trykker du på ruten Enable (aktiver) i fartsholderlinjen. Sett fjernkontrollspakene i forovergir, og sett spakene i stilling for full gass. VesselView vil øke båtens hastighet til brukerens valgte settpunkt.



Når fartsholderen er aktiv vil fanen Vessel Control (fartøyskontroll) være oransje, noe som varsler føreren om at fartøyet er i en autopilotmodus.



Fartsholdermodus kan deaktiveres ved å sette fjernkontrollhåndtakene i fri eller ved å velge ruten Disable (deaktiver) nederst på fartsholderlinjen. For å få tilgang til ruten Disable (deaktiver) velger du fanen Vessel Control (fartøyskontroll) til venstre i skjermen. Dette åpner fartsholderlinjen og alternativet Disable (deaktiver).

Dorgekontrollmodus

Dorgekontroll

Turtallsområdene for dorg er avhengig av motorenhet, men maksimalt turtall for alle motorer eller utenbordsmotorer er 1000 o/min.

Aktiver Troll Control (dorgekontroll) ved å velge fanen Vessel Control (fartøyskontroll) til venstre på skjermen. Velg ruten Troll Control (dorgekontroll) i båtkontroll-linjen.



Del 3 - Egenskaper og bruk

Båten må være i gir, og gassen må gå på tomgang. Hvis dette ikke er tilfelle, vil et varselikon og tilhørende tekst gi brukeren anvisninger for hvordan dorgekontroll kan aktiveres.



Når kravene til gir og gass er tilfredsstilt, vil linjen Vessel Control (fartøyskontroll) vise alternativer for dorgekontroll. Pilene for økning og reduksjon vil være grå når laveste eller høyeste turtallverdi er valgt. Velg skjermikonene + eller – for å regulere turtallverdien.



Trykk på ruten Enable (aktiver) når ønsket turtallverdi er valgt. Dette vil starte dorgekontroll, og motorhastigheten vil øke til ønsket turtall.



Ruten Enable (aktiver) vil bli oransje og vise ordet Disable (deaktiver). Fanen Vessel Control (fartøyskontroll) vil bli oransje og vise et varselsymbol med teksten Troll Active (dorging aktivert).



Fartøyskontrollinjen kan minimeres mens dorgekontroll er aktiv uten av dette virker inn på autopilotfunksjonen i dorgekontrollmodus. Velg pilen øverst i venstre hjørne av fartøyskontrollinjen for å minimere linjen.



Hovedskjermen går tilbake til normal størrelse, og fanen Troll Active (dorging aktivert) vises i oransje på venstre side av skjermen.



Deaktiver dorgekontroll ved å velge fanen Troll Active (dorging aktivert). Dette vil åpne valglinjen Troll Control (dorgekontroll). Velg Disable (deaktiver) for å slå av dorgekontroll.



Active Trim

Krav

Programvaren til VesselView Link må være versjon 2 eller nyere for at Active Trim skal fungere på VesselView. Se kapittel 6 – Hvordan oppdatere VesselView Link-modulens programvare.

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

VLM VesselView	Link Multi - Device Information	×
Device: Name:	VVLM VesselView Link Multi	
Manufacturer: Software Ver: Model:	Mercurv 01000_E2.0.53.3.70	
Address: S/N: Instance:	2 007002# 0	
Status:	ок	Configure
		Data

Sted for VesselView Links programvareversjon

Active Trim – innføring

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

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

Slik fungerer det

Active Trim-systemet har fire bruksmoduser:



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

Del 3 - Egenskaper og bruk

GPS

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

På grunt vann

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

Tilhengerposisjon og Active Trim



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

Oppsett og kalibrering

Konfigurasjonsmerknader

VIKTIG: Active Trim skal alltid aktiveres med en hovedprofil som tillater at føreren velger en justerbar profil med ekstra trimming inn. Unngå derfor å velge en hovedprofil som gir normal drift i den justerbare trimprofilen 1. Dette sikrer at føreren alltid kan senke baugen til riktig posisjon uten å måtte trimme motoren eller aggregatet manuelt.

Konfigurasjon



Konfigurering av Active Trim utføres i oppsettveiviseren. For direkte tilgang til oppsett av Active Trim går du til: **Settings** (innstillinger)>Mercury>Engines (motorer)>Active Trim og følger anvisningene på skjermen.

Oppsettveiviseren vil veilede brukeren gjennom oppsettet og konfigureringen av Active Trim. Følg anvisningene på skjermen for hvert trinn.

DEVICE CONFIGURATION	×
ACTIVE TRIM SETUP Does the boat have an Active Trim module? Yes +No	
< Previous Next >	64007



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

ACTIVE T	ALION	
Activo Tr	RIM SETUP	or configuration
Active II	nin is onnine and ready it	on connectation.
< Previous	Next>	
		640
	Active Tri	m-aktiveringsside
EVICE CONFIGUR	ATION	X
ACTIVET	RIM SETUP - TRIM DOWN	ADAPT
Trim the seconds "NEXT."	engine or sterndrive to t after the engine or stern	the full down position and hold the switch for five drive reaches the full down position. Then press
Note: Th asserted Module	ne Active Trim Module ne l and trim position senso will save the value on it'	eeds to see the trim button on the control handle r reading not changing for 2 seconds. The Active Trim s own after the two seconds.
< Previous	Next>	
< Previous	Next >	640
< Previous	Next⇒ Trim ned	640 I-tilpasningsside
< Previous EVICE CONFIGURI	Next> Trim nec	640 I-tilpasningsside
< Previous EVICE CONFIGURI ACTIVE T	Next > Trim ned ation RIM SETUP - TRIM UP AD	640 I-tilpasningsside
< Previous EVICE CONFIGUR/ ACTIVE T Trim the trim up s (trailer)	Next > Trim ned ATION RIM SETUP - TRIM UP AD e engine or sterndrive to 1 switch for five seconds al position. Then press "NE	640 I-tilpasningsside APT the full up (trailer) position and continue to hold the fter the engine or sterndrive reaches the full up XXT. " Trim down to a running position when finished.
< Previous EVICE CONFIGURI ACTIVE T Trim the trim up s (trailer) Note: Th asserted Module	Next > Trim ned ATION RIM SETUP - TRIM UP AD engine or sterndrive to t switch for five seconds at position. Then press "Ne he Active Trim Module ne and trim position senso will save the value on it'	640 I-tilpasningsside APT the full up (trailer) position and continue to hold the fiter the engine or sterndrive reaches the full up EXT. "Trim down to a running position when finished. reads to see the trim button on the control handle r reading not changing for 2 seconds. The Active Trim s own after the two seconds.
< Previous EVICE CONFIGURA ACTIVE T Trim the trim up s (trailer) Note: Th asserted Module	Next > Trim ned ATION RIM SETUP - TRIM UP AD engine or sterndrive to t switch for five seconds at position. Then press "NE ta Active Trim Module ne l and trim position senso will save the value on it"	APT the full up (trailer) position and continue to hold the fter the engine or sterndrive reaches the full up XXT. " Trim down to a running position when finished. seeds to see the trim button on the control handle or reading not changing for 2 seconds. The Active Trim s own after the two seconds.
< Previous EVICE CONFIGUR/ ACTIVE T Trim the trim up s (trailer) Note: Th asserted Module < Previous	Next > Trim ned ATION TRIM SETUP - TRIM UP AD rengine or sterndrive to the switch for five seconds at position. Then press "NE the Active Trim Module ner and trim position senso will save the value on it"	APT the full up (trailer) position and continue to hold the fter the engine or sterndrive reaches the full up EXT. "Trim down to a running position when finished. exeds to see the trim button on the control handle or reading not changing for 2 seconds. The Active Trim s own after the two seconds.



Hovedside for profilvalg

Trimprofiler – oversikt

Hovedtrimprofiler - kurver

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

For tilgang til profiloppsett av Active Trim går du til: **Settings (innstillinger)>Mercury>Engines (motorer)>ActiveTrim**. Enheten vil gå tilbake til Setup Wizard (oppsettveiviseren), slik at du kan foreta endringer i profilene.



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

Hver av hovedprofilkurvene i eksempelet ovenfor viser den midtre innstillingen (standard – justerbar trimprofil 3) i et bredere utvalg med justerbare trimprofiler. Hver av hovedtrimprofilene har fem trimprofiler som kan justeres, slik at føreren kan fininnstille trimkurven ved kjøring av båten for å kompensere for variasjoner i miljømessige forhold eller båtlast. Den øvre grensen for en valgt hovedtrimprofil tilsvarer brukerjusterbar trimprofil 5. Den nedre grensen tilsvarer

brukerjusterbar trimprofil 1.

Hovedtrimprofiler - overlappende kurver

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



Eksempel på overlappende hovedtrimprofiler. Faktisk overlapping vil avvike

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

SkyHook

Oversikt

SkyHook er en funksjon i styrespak-kontrollen. SkyHook holder fartøyet i en spesifikk GPS-posisjon på vannet. SkyHook aktiverer motorene eller drivverkene i mange retninger og hastigheter for å kompensere for påvirkninger på fartøyet fra vind og strømninger. Dette er særlig hjelpsomt når du venter på at en bro skal åpne seg eller at det skal bli fritt for båttrafikk i et område. Når SkyHook er aktivert, overtar og opprettholder den fartøyets posisjon.

VesselView og Design 2-styrespak

Funksjonsfanen på VesselView-displayet og knappene på Design 2-styrespaken er utformet for å kunne aktivere alle endringer i styrekurs og aktivering av ruter, samt alle SkyHook-funksjonene. For eksempel kan du aktivere (a) styrekursen med styrespaken, og bruke VesselView til å foreta justeringer med skjermtastene i SkyHook-autopilotmenyen. På samme måte kan du bruke enten styrespaken eller VesselView for å sette en funksjon i standby eller deaktivere funksjonen.



- a Heading (styrekurs)-funksjon
- **b** Route (rute)-funksjon
- **c** SkyHook-funksjon

Funksjoner

SkyHook

Idet SkyHook velges, åpnes et varselvindu som gjør brukeren oppmerksom på at han/hun må forsikre seg om at ingen personer svømmer nær båten. Velg **Continue** (fortsett) for å bekrefte denne meldingen.

SkyHook vil ikke aktiveres med mindre styrespaken og kontrollspakene er i nøytral.

Før Skyhook aktiveres, må føreren:

- 1. Informere alle passasjerer om hvordan SkyHook fungerer, om å holde seg ute av vannet og unna badeplattformen og stigen, og om å være oppmerksomme på plutselige posisjonsendringer.
- 2. Informer passasjerene om de akustiske og visuelle varslingssystemene som er installert på båten samt om når de kan forventes å aktivere.
- 3. Kontroller at ingen er nær bakenden av båten eller forøvrig i nærhet av båten.

Etter at SkyHook er aktivert, må føreren:

- 1. Holde seg ved roret og være på vakt.
- 2. Deaktivere SkyHook dersom noen går i vannet eller nærmer seg båten i vannet.

ADVARSEL

En roterende propell, en båt i bevegelse eller en gjenstand som er festet til en båt i bevegelse, kan forårsake alvorlige skader på personer i vannet eller forårsake dødsulykker. Når Skyhook er aktivert, vil propellene rotere og båten bevege seg for å opprettholde båtens posisjon. Stopp motorene øyeblikkelig dersom det er noen i vannet nær båten.



63955



Advarsel ved aktivering av SkyHook

63956

SkyHook aktivert

SkyHook vil forbli aktivert til brukeren avbryter funksjonen. SkyHooks datapanel kan skjules mens SkyHook fremdeles er aktivert. En tekstmelding vil forbli på skjermen for å gjøre brukeren oppmerksom.



Datapanel skjult, SkyHook aktivert

Kurs

Auto Heading gjør det mulig for båten å automatisk opprettholde en kompasskurs mens båten er underveis.

Aktivere Auto Heading

- 1. Påse at styrbord motornøkkelbryter er i kjørestillingen.
- 2. Sett minst én motor i forovergir. **MERK:** Auto Heading fungerer ikke når fjernkontrollspakene står i nøytral eller revers.
- 3. Styr båten til den ønskede kompasskursen.
- 4. Aktiver Heading (styrekurs).
- 5. Du kan foreta justeringer av styrekursen på skjermen med en trinnvis økning på 1° og 10°.



- a Styrekursen som fartøyet følger
- **b** Ønsket eller målrettet styrekurs
- **c** 1° endring i styrekurs til babord
- **d** 1° endring i styrekurs til styrbord
- e 10° endring i styrekurs til babord
- **f** 10° endring i styrekurs til styrbord

Rute

ADVARSEL

Unngå alvorlig personskade eller dødsfall. Uoppmerksom båtdrift kan føre til sammenstøt med et annet fartøy, gjenstander, svømmere eller hindringer under vann. Autopilot navigerer etter en forhåndsinnstilt kurs, og reagerer ikke automatisk på faremomenter i nærheten av båten. Føreren må stå til rors og være klar til å unngå farer og varsle passasjerene om kursendringer.

Rutemodus lar båten automatisk navigere mot et bestemt kurspunkt eller en rekke kurspunkter, som kalles en kurspunktrute. Denne funksjonen er beregnet for bruk i åpent farvann, der det ikke er hindringer over eller under vannlinjen. Ved bruk av eksempelruten i den følgende illustrasjonen:

- Kurspunkter vises i nummererte bokser innenfor en ankomstsone (en stiplet sirkel rundt boksen med tallet).
- Det finnes et faremoment mellom kurspukt 1 og 2. Hvis disse kurspunktene brukes til ruten, vil autopiloten forsøke å navigere gjennom faremomentene. Det er førerens ansvar å velge kurspunkter som unngår alle farer.
- Kurspunkt 4 ligger for nært kurspunkt 3 for at de kan brukes på samme rute. Kurspunktene må ligge så langt fra hverandre at ankomstsonene ikke overlapper hverandre.

 En rute som omfatter kurspunkt 1, 2 og 3, angis av den rette, stiplede linjen. Autopilot-systemet vil forsøke å navigere langs denne ruten. Det er førerens ansvar å sørge for at ruten ikke inneholder faremomenter samt å holde utkikk underveis.



45127

Eksempelrute

Når rutemodus er aktivert, og båten kjøres:

- Føreren må bli ved roret til enhver tid. Funksjonen er ikke beregnet for ubemannet bruk av fartøyet.
- · Rutemodus skal ikke brukes som eneste navigasjonskilde.

VIKTIG: Rutemodus kan bare brukes med Mercury Marine-godkjente kartplottere.

Ankomstradiusen må stilles settes på 0,05 nautiske engelske mil eller mindre. Se informasjonen i brukerhåndboken for kartplotteren.

Funksjonens nøyaktighet kan påvirkes av miljømessige forhold og feil bruk. Ta hensyn til følgende informasjon ved bruk av funksjonene Track Waypoint og Waypoint Sequence.

Kurspunktdata – avstandsinnstillinger						
Mellom kurspunkter	Mer enn 1,0 nautisk mil (1,6 km)					
Ankomstalarmer	Mindre enn 0,1 nautisk mil (160 m)					

VIKTIG: Rutemodus vil automatisk svinge båten ved ankomst til et definert kurspunkt.

Slik kopler du inn rutemodus:

- 1. Slå på kartplotteren og velg en kurspunktrute som skal spores.
- 2. Sett minst én fjernkontrollspak i forovergir. Rutemodus fungerer ikke dersom begge spaker står i nøytral eller revers.
- 3. Styr båten manuelt i retning av det første kurspunktet, og hold stødig kurs ved jevn hastighet.

▲ FORSIKTIG

Unngå skader som følge av uventet svinging i høye hastigheter. Hvis Track Waypoint- eller Waypoint Sequencefunksjonen aktiveres under planing, kan det føre til at båten gjør en krapp sving. Bekreft retningen til neste kurspunkt før du aktiverer disse autopilotfunksjonene. Når du er underveis i Waypoint Sequence-modus, må du være forberedt på å foreta riktig handling når du når et kurspunkt.

4. Velg route (rute)-fanen på skjermen.

- VesselView vil gi fra seg en enkel pipetone, slik at brukeren vet at Route (rute)-modus er operativ.
 MERK: Du hører to pipetoner dersom rutemodus ikke aktiveres.
 - Autopiloten sporer det første rutepunktet på ruten til kartskriveren.
- 5. VesselView vil gi fra seg en pipetone ved alle rutepunktene.
- 6. Dersom du er i ankomstsonen for kurspunktet som er angitt av kartplotteren, informerer rutemodus autopiloten om at det er OK å fortsette til neste kurspunkt. Kurspunktsekvens-modus fungerer som en bekreftelsesfunksjon for kurspunktene, og autopiloten avgir en pipetone når du er i sonen.

7. Dersom du ikke er i ankomstsonen for et angitt rutepunkt, starter rutemodusen automatisk sekvensering til kurspunktene på ruten. Bekreft at du forstår informasjonen i popup-advarselen.



Skjermvarsel om endring av kurs

8. Vær oppmerksom. I denne modusen svinger båten automatisk. Føreren må forvisse seg om det er trygt å svinge når båten nærmer seg en ankomstsone. Informer passasjerer om at båten vil svinge automatisk, slik at de kan være forberedt.





63962





VesselView-enheter som støtter SkyHooks avanserte funksjoner

SkyHooks avanserte funksjoner er tilgjengelig for kjøp som nedlastbart innhold (DLC) i GoFree-butikken (siden mai 2017). Disse funksjonene forutsetter Mercurys nyeste styrespaksystem, samt, til å begynne med, VesselView 703. Det vil bli mulig å kjøpe SkyHooks avanserte funksjoner for VesselView 502, VesselView 702 og kompatible Lowrance- og Simrad-display etter en programvareoppdatering mot slutten av 2017. Det kan hende at maskinvaren til den elektroniske kontrollmodulen på styrespaksystemet må oppdateres av din autoriserte Mercury-forhandler før du kan bruke de avanserte funksjonene. Du kan kjøpe avanserte funksjoner ved å gå til: https://gofreemarine.com/products/mercury/.



Mercury design 2-styrespak

Avanserte funksjoner

SkyHooks avanserte funksjoner er bare tilgjengelige på kompatible båter utstyrt med Mercury-styrespak.

De følgende funksjonene kan brukes til å forsterke fartøyets posisjonsstyring mens SkyHook er aktivert.

Heading Adjust

Heading Adjust gir brukere av styrespak muligheten til å justere en låst styrekurs med en trinnvis økning på 1° og 10° mens SkyHook er aktivert, noe som gjør styringen av kjøretøyet enda mer presist.

BowHook

BowHook kan brukes til å låse opp styrekursen og opprettholde posisjonen, og lar båten peke i hvilken som helst retning vinden og strømningene dikterer. Denne funksjonen er nytting når det ikke trengs en låst styrekurs.

DriftHook

Med DriftHook kan brukeren opprettholde en styrekurs og låse opp fartøyets posisjon, slik at vind og strømninger kan dra fartøyet med seg. Når Heading Adjust er tilknyttet, kan du foreta justeringer med en trinnvis økning på 1° og 10° mens båten driver.

SkyHooks avanserte funksjoner Heading og Route fungerer på samme måte som sine frittstående autopilotmotstykker. Den eneste forskjellen er at disse funksjonene kan åpnes i SkyHook-modus. Retningsendringer for fartøyet kan også utføres i 1 og 10 graders trinnvise økninger i Heading Adjust. I Route kan du foreta endringer i rutepunkter og bestemmelsessteder.

Kjøpe SkyHooks avanserte funksjoner

Du kan kjøpe avanserte funksjoner ved å gå til: <u>https://gofreemarine.com/products/mercury/</u>. Følg anvisningene på nettsiden under handelen.



Etter at et kjøp er godkjent, vil brukeren motta en aktiveringskode. Denne koden kan skrives inn på VesselView.



Opplåsningskode på registreringssiden

Heading Adjust

Heading Adjust gir brukere av styrespak muligheten til å justere en låst styrekurs med en trinnvis økning på 1° og 10° mens SkyHook er aktivert, noe som gjør styringen av kjøretøyet enda mer presist. Velg alternativet Heading Adjust fra menyfanen.



SkyHook aktivert med Heading Adjust

Endre styrekursen med 1° eller 10° trinnvise økninger med Heading Adjust-fanen på skjermen.



- a Fartøyets gjeldende styrekurs
- b Ny målrettet styrekurs
- c 1° endring i styrekurs til babord
- **d** 1° endring i styrekurs til styrbord
- e 10° endring i styrekurs til babord
- 10° endring i styrekurs til styrbord

DriftHook

Oppretthold fartøyets styrekurs og lås opp posisjonen, slik at vind og strømninger kan dra fartøyet med seg. Når Heading Adjust er tilknyttet, kan du foreta justeringer med en trinnvis økning på 1° og 10° mens båten driver.

Velg alternativet DriftHook fra menyfanen.

Det vil dukke opp et varselsvindu som anbefaler svømmere om å holde seg unna området rundt fartøyet, slik at de ikke blir skadet av propellen. DriftHook vil bare aktiveres etter at brukeren bekrefter at advarselen er sett, og velger fortsett.

ADVARSEL

En roterende propell, en båt i bevegelse eller en gjenstand som er festet til en båt i bevegelse, kan forårsake alvorlige skader på personer i vannet eller forårsake dødsulykker. Når Skyhook er aktivert, vil propellene rotere og båten bevege seg for å opprettholde båtens posisjon. Stopp motorene øyeblikkelig dersom det er noen i vannet nær båten.







SkyHook aktiv med DriftHook aktivert

BowHook

Lås opp fartøyets styrekurs og bare oppretthold posisjonen, og la båten peke i hvilken som helst retning vinden og strømningene dikterer. Nyttig når det ikke trengs en låst styrekurs.

Velg alternativet BowHook fra menyfanen.



63978

Menylinje for avansert funksjon på venstre side av skjermen

Det vil dukke opp en advarsel på skjermen om risiko for skader forårsaket av propellen.

ADVARSEL

En roterende propell, en båt i bevegelse eller en gjenstand som er festet til en båt i bevegelse, kan forårsake alvorlige skader på personer i vannet eller forårsake dødsulykker. Når Skyhook er aktivert, vil propellene rotere og båten bevege seg for å opprettholde båtens posisjon. Stopp motorene øyeblikkelig dersom det er noen i vannet nær båten.



0

BowHook aktivert

Merknader:

Del 4 - Oppsett og kalibreringer

Innhold

Aktivere innstillinger	64
Aktivere innstillingsmenyen	64
Berøringslås	ô5
Systeminnstillinger	66
Navigere til innstillingsmenyen	66
Rorstasjons- og enhetsplassering	67
Oppsettveiviser	67
Simulate (simulering)	68
Fartøyinnstillinger	68
Tabs (trimror)	68
Tanker	70
Hastighet	72
Styring	75
Vessel Control (fartøyskontroll)	77
Cameras Installed (installerte kameraer)	78
Genset Enabled (Genset aktivert)	78
Autopilot Enabled (autopilot aktivert)	80
Vedlikeholdsmelding	81
Prompt Navigation Autopilot (navigasjonsanvisning fo	r
autopilot)	81
• /	

Sea Temp (vanntemperatur)	. 82	
Motorinnstillinger	. 82	
Engines Shown (motorvisning)	82	
Engine model (motormodell)	. 83	
Limits (grenser)	84	
Supported Data (støttede data)	85	
Cruise/Smart Tow Type (fartsholder/Smart Tow-typ	e)	
	87	
Trim	. 87	Λ
Innstillinger for EasyLink	. 88	4
Integrere EasyLink-måler	. 88	
Alarmer	90	
Alarminnstillinger	90	
Personlighetsfil	. 90	
Eksportere	90	
Import (importer)	92	
Kalibrere berøringsskjerm	. 93	
Kalibrering av berøringsskjerm	93	

Aktivere innstillinger

Aktivere innstillingsmenyen

Berøring av ikonet for innstillinger øverst til venstre på **startsiden** vil åpne vinduet **System Controls** (systemkontroll). Ruten for **Settings (innstillinger)** er inni systemkontrollvinduet.



a - Ikon for innstillinger

63275

Et sveip vertikalt ned fra toppen av skjermen vil åpne vinduet **System Controls** (systemkontroll). Herfra kan du velge ruten **Settings (innstillinger)**.



Systemkontrollvindu

Berøringslås

Touch Lock (berøringslås) er en funksjon som lar brukeren låse skjermen, slik at den ikke kan endres av berøring eller sveipebevegelser. Du kan navigere VesselView med dreieknotten og panelknappene mens berøringslås er aktivert.



I fall skjermen ikke responderer på berøring. Berøringslåsen kan ha blitt aktivert ved en feiltakelse. For å sette VesselView tilbake til normal drift, bruker du dreieknotten for å åpne startsiden og velger på/av-ikonet i det nederste høyre hjørnet av skjermen. Veksle mellom skjermelementene med dreieknappen til på/av-ikonet er belyst. Trykk på på/av-knappen for å gjenopprette skjermens berøringsevne.



63279



Melding på skjermen om at berøring er aktivert-trykk på på/av-knappen for å aktivere berøring

Systeminnstillinger

Navigere til innstillingsmenyen

Innstillingene kan endres når som helst ved å bruke innstillingsmenyen. Du kan navigere i alle nedtrekks- og undermenyer ved å trykke på skjermen eller ved å bruke dreieknotten.

Innstillingsmenyen kan åpnes ved å sveipe ned fra toppen av enheten til øverste del av skjermen. Dette vil åpne systemkontrollvinduet. Velg ruten Settings (innstillinger). En meny vil åpnes til venstre på skjermen. Velg Mercury fra listen med tilgjengelige alternativer. Dette vil åpne et vindu med VesselView-innstillinger som kontrolleres fra flerfunksjonsdisplayets Mercury-side.


Rorstasjons- og enhetsplassering

I systeminnstillinger kan brukeren definere VesselView-enhetens plassering og nummer. Dette er viktig når flere VesselView-enheter er installert på samme båt. Tilordning av unike rorstasjonsplasseringer og enhetsnumre forhindrer kommunikasjonsfeil i kontrollnettverket.



Oppsettveiviser

Oppsettveiviseren dekkes i Del 2. Endringer kan gjøres i oppsettveiviseren når som helst ved bruk av programmene i denne menyen.

SETTINGS	19.7ft	
		~
Setup wizard)	•
Simulate		•
	EasyLink	•
Navigation	Alarms	•
🛃 Fuel	Personality file	•
😥 Mercury		
Tracks and Trips		

61657

Simulate (simulering)

Simulate (simulering) brukes av forhandlere for å vise kundene displayets egenskaper. Når enheten er i simuleringsmodus skal dataene som vises på skjermen ikke benyttes til navigering. Alle data som vises i simuleringsmodus genereres tilfeldig.



Fartøyinnstillinger

Tabs (trimror)

Du kan finne innstillingsmenyen ved å sveipe ned fra toppen av skjermen. Dette vil åpne **System Controls** (systemkontroll). Velg **Settings** (innstillinger). Det dukker opp en meny på venstre side av skjermen. Velg **Mercury** fra listen over alternativer. Innstillingsvinduet for VesselView, som kontrolleres av Mercury-siden av MFD, vil åpnes.

Velg innstillingsalternativet Vessel (fartøy).

Velg alternativet Tabs (faner).

SETTINGS	19.7 tt	Tabs	+
System	System	Tanks	•
Feature Unlock	Vessel	Speed	•
	Engines	Steering	•
Chart	EasyLink	Vessel Control	•
Navigation	Alarms	Cameras installed	
🛃 Fuel	Personality file	Genset enabled	~
Mercury		Autopilot enabled	~
		Maintenance notification	
Tracks and Trips		Promot Navigation Autopile	ot 🗸

Faneinnstillingene lar brukeren vise faneplasseringene på skjermen ved å velge avkryssingsboksen **Show** (vis). Med alternativet **Source** (kilde) kan du velge den utenbordsmotoren eller det drivverket som overfører fanesensordataene til nettverket.

	19.7 ft		
SETTINGS	C	Tabs	Source None -
System	System	Tanks	Show
Feature Unlock	Vessel	Speed	Stbd Calibration
	Engines	Steering	Port Calibration
	EasyLink	Vessel Cor	Set Stbd Zero
Navigation	Alarms	Cameras i	Set Port Zero
📕 े Fuel	Personality file	Genset enal	oled 🔽
Mercury		Autopilot er	nabled 🔽
		Maintenand	e notification
		Promot Nav	igation Autopilot 🔽

Trimrorsensordata sendes av en av utenbordsmotorene eller drivenhetene i båten. Bruk det følgende bildet for å bestemme hva som vil være riktig valg.

I tillegg til PCM-alternativer er det mulig å velge TAB (grensesnittmodulen for trimror) eller TVM (Thrust Vector Module – vektormodul for drivkraft) for å sende trimrordata til VesselView.



Alternativer for tilordning av drivenhet

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

ETTINGS	Concernant Pro-	Tabs	Source	None -
🔆 System	System	Tanks	Show	None
Feature Unlock	Vessel	Speed	Stbd Calibra	PCMO
	Engines	Steering	Port Calibra	PCM1
Chart	EasyLink	Vessel Cor	Set Stbd Zer	PCM2
Navigation	Alarms	Cameras i	Set Port Zer	с РСМЗ
ඩා Fuel	Personality file	Genset ena	bled	тум
Mercury		Autopilot ei	nabled	TAB
•		Maintenand	e notification	
Tracks and Trips		Prompt Nav	vigation Autopi	lot 🗸

Ved bruk av trimrorkalibrering kan brukeren sette trimrorene i øvre eller nedre stilling og registrere prosentandelene. Dette er nyttig når du skal bestemme den sanne posisjonen for 0° trim – punktet der trimrorene står parallelt med båtbunnen. Riktig kalibrerte trimror vil vise den nøyaktige plasseringen med glidebryterne på skjermen.

Kalibrer trimrorene ved å trimme trimroret slik at det står parallelt med skroget, og noter avlesningen. Dette vil være den faktiske posisjonen for 0 %. Trim trimroret helt ned, og noter avlesningen. Dette vil være den faktiske posisjonen for 100 %. Velg "SAVE" (lagre) for å beholde de nye kalibrerte trimrordataene.



- a Velg antall ønskede kalibreringspunkter
- Plassering av trimrorene for registrering
- C Velg Save (lagre) for å beholde kalibreringen

"Set outboard or drive to Zero" (still inn utenbordsmotor eller drivenhet til null) er den faktiske trimrorposisjonen som vil vise 0 % på skjermen. Brukeren kan definere på hvilket punkt fartøyet planer i vannet. I denne driftsstillingen kan trimrorene faktisk være ved en prosentandel av nedovervinkelen. Med alternativet Set to Zero (still inn til null) kan båtens optimale planingsvinkel vises som 0 % på måleren. Eksempel: 10 % av faktisk trimrorposisjon er posisjonen der båten planer. VesselView vil vise denne som 0. Under 10 % vil den vise negative verdier.

Tanker

	19.7 ft	
SETTINGS		Tabs 🕨
System	System	Tank Fuel Tank 1 : STBD 1
Feature Unlock	Vessel	Spee Configure Tanks
	Engines	Steering +
Chart	EasyLink	Vessel Control
Navigation	Alarms	Cameras installed
Fuel	Personality file	Genset enabled
Mercury		Autopilot enabled 🛛 🖌
		Maintenance notification
CO Tracks and Trips		Prompt Navigation Autopilot 🗸
		6324

Tankkonfigurasjon dekkes i oppsettveiviseren, men ytterligere endringer og innstillinger kan gjøres når som helst ved bruk av menyen Tanks (tanker).

Ved bruk av tankinnstillingene og -kalibreringene kan du velge type tank, tankens kapasitet og kalibreringsmetode for tankene.

Source	%	Туре	Capacity (gal)	Name
PORT 1	79	×		
PORT 2	88		5-20	<u> </u>
STBD 1	79	Fuel	100.00	STBD 1
STBD 2	88			8414-1 1
Unmonitored		Fuel	(Herein (

Utføre kalibrering av tank: Det er mange situasjoner hvor en tank kan trenge kalibrering: uvanlig formet tank, tank med Vbunn og tank med trappetrinn på sidene. Tankens aspekt når båten er i vannet kan også spille en rolle. Flottører og sendere kan sende unøyaktige data til brukeren og skape problemer med visning av drivstoff og andre volumer. Den mest nøyaktige måten å oppnå tankkalibrering på er å starte med en tom tank med en kjent kapasitet. Pump en fjerdedel av kapasiteten og registrer posisjonen til flottøren eller senderen. Gjenta denne fremgangsmåten med trinnvise økninger på en fjerdedel til tanken er full, og registrer posisjonen til flottøren eller sensoren hver gang. Tankkalibrering lar brukeren justere avlesningene for tanken, fra full til tom. Når en tank er merket, velger du pilen på høyre side av fanen for å aktivere kalibreringssiden. Standardavlesningene er i den andre kolonnen, og kan velges. I det følgende eksempelet vet vi at drivstofftanken er full, men vi mottar en avlesning som forteller oss at den er 79 prosent full. Velg record (registrering)knappen i raden for 100 prosent. VesselView vil nå anse en avlesning på 79 prosent som full, og justere de halvtomme og tomme målingene deretter. Når nivået til en tank er kjent av brukeren, kan tankkalibrering anvendes for å rette opp måleravlesningen slik at den stemmer overens med det kjente nivået til enhver tid.

SETTINGS Syste	STBD 1			×	×
	Uncalibrated value: 79	000	000.0	Record	*
(Fr) Chart	2:	025	025.0	Record	*
	3:	050	050.0	Record	
IIS Fuel	4:	075	075.0	Record	
	5:	100	100.0	Record b	
	Reset			Save Cancel	
Track	s and Trips			6	6167

- a Avlesning av full tank før kalibrering
- b Noter kalibreringsfeltene
- C Lagre gjeldende kalibreringsdata

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

CE CONEIGURATION		
STBD 1 TANK CONFIGURATION Tank type		
Fuel		
Tank capacity (gallons)		
0100.00		
Name		
STBD 1		
Inverted sensor		
		1
	ОК	Cancel
		6

MERK: Rådfør deg med produsenten av fartøyets tanksender for å avgjøre om dette alternativet passer for deg. Når tankkalibreringen er fullført, velger du Save (lagre). Enheten vil gå tilbake til å vise navigasjonsskjermen.

Hastighet

Med hastighetsinnstillingene kan brukeren velge hvilken type sensor eller sender som VesselView vil motta hastighetsdata fra.

Hastighetsinnstillingene kan konfigureres ved bruk av denne menyen.

Hastighetskilden kan velge mellom en GPS og GPS-kilden, CAN P- eller CAN H-nettverket. Valg av pitotalternativet vil hente frem et utvalg kilder—PCM-er.

Pitotsensordata sendes av en av utenbordsmotorene eller drivenhetene på båten. Bruk følgende illustrasjoner for å bestemme hva som vil være riktig valg.

	19.7 ft				
SETTINGS		Tabs			•
System	System	Tanks			Þ
Feature Unlock	Vessel	Spee	Speed Sou	rce GPS	
	Engines	Steer	Pitot	Strategy	
Chart	EasyLink	Vesse	Paddle	GPS	
Navigation	Alarms	Camera	installed		
Fuel	Personality file	Genset	enabled	~	
😥 Mercury		Autopil	ot enabled	~	
Tracks and Trins		Mainte	nance notifica	ation	
		Prompt	Navigation A	utopilot 🗸	402/

Hastighetsstrategi-GPS eller mekaniske alternativer



Alternativer for tilordning av drivenhet

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

Pitottypealternativene er 100 psi og 200 psi. Alternativet 200 psi gjelder bare for utvalgte Mercury Racingutenbordsmodeller.

Pitotmultiplikatoren bruker 1,00 som standardinnstilling. Denne kan økes eller reduseres for å korrigere hastighetsverdier på displayet som er for høye eller for lave. Dersom hastighetsverdien er for lav, øker du pitotmultiplikatoren ved å velge multiplikatorvinduet og bruke skjermtastaturet for å angi en verdi. Dersom hastighetsverdien er for høy, reduserer du pitotmultiplikatoren ved å velge multiplikatorvinduet og bruke skjermtastaturet for go bruke skjermtastaturet for å angi en verdi.

SETTING	5		Tabs	•
\$	System	System	Tanks	•
	Feature Unlock	Vessel	Speer Speed So	urce GPS 🗸
A	Pitot source	PCM0 -	Steer Pitot	•
	Pitot sensor type	100 PSI +	Vesse Paddle	•
\oslash	Pitot multiplier	1.000	Cameras installed	
Ð	Fuel	rersonality file	Genset enabled	~
	Mercurv		Autopilot enabled	~
			Maintenance notifie	cation
0	Tracks and Trips		Prompt Navigation	Autopilot 🖌

Velg den utenbordsmotoren eller drivenheten som vil sende skovlhjuldata til VesselView. Bruk følgende illustrasjoner for å bestemme hva som vil være riktig valg.



Alternativer for tilordning av drivenhet

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

Velg skovlhjultypen Legacy (eldre) eller Current (nyere), avhengig av hvilken modell som er montert på båten.

Skovlhjulfrekvensen kan endres for å tilpasses kravene til ulike sensorer. Frekvensen for skovlhjulsensoren som leveres av Mercury Marine, er 4,9 Hz per mile eller 5,7 Hz per knop. Se i dokumentasjonen som medfulgte skovlhjulet for spesifikk informasjon om skovlhjulets utgangsfrekvens. Velg multiplikatorvinduet, og bruk tastaturet på skjermen for å angi en verdi. Velg Auto correct (automatisk korrigering) for å synkronisere skovlhjulet med GPS-enhetens utdata. Glidebryteren kan også benyttes for å oppnå samme resultat.

		19.7 ft			
SETTINGS	TTINGS				+
System	System	- 64	Tanks		
- Feature Unlock	Vessel		Spee	Speed Source GP	·S +
	Engines		Steer	Pitot	•
Paddle source	PCM0 -	1	Vesse	Paddle	•
Paddle speed sens	Paddle speed sensor Current -		Camera	s installed	
Paddle frequency.	Paddle frequency 4.9 Hz/mph		Genset	enabled	~
Calibrate paddle s	Calibrate paddle speed		Autopil	ot enabled	~
			Mainter	nance notification	
Tracks and Trips		1.1	Prompt	Navigation Autopil	ot 🗸
					6168

Skovlhjulet kalibreres ved bruk av en enhet med GPS, som hjelper brukeren å justere avlesningen for skovlhjulet. Brukeren kan bruke glidebryteren for å øke eller redusere skovlhjulsenderens dataverdier.

Velg Auto correct (automatisk korrigering) for å synkronisere skovlhjulet med GPS-enhetens utdata (hvis en slik er installert på nettverket). Glidebryteren kan også benyttes for å oppnå samme resultat.



Styring

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



Alternativer for tilordning av drivenhet

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

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

	19.7ft	
Settings		Tabs 🕨
🔆 System	System	Tanks 🕨
A Chart	Vessel	Speed •
	Engines	Steering angle source TVM -
Navigation	EasyLink	Show
🔄 Fuel	Alarms	Invert steering
Mercury	Personality fil	Offset 0.0 °
Tracks and Trips	=	Autopilot enabled Maintenance notification
		6324

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

SETTINGS				×
Sys	stem Sy	stem		
A Fei	STEERING ANGLE CALIBRATIC	DN		×
0		Uncalibrated:	6.0 °	
D. ch	ian	Offset:	+00.0 °	Zero
Na	avī)	Calibrated:	6.0 °	Zero
The Fu	el Save	C	ancel	
D Me	ercury			
S to				
				61699

Vessel Control (fartøyskontroll)

Med innstillingene i Vessel Control (fartøyskontroll) kan brukeren aktivere autopilotfunksjonene, slik at de er tilgjengelige.



Cruise, Troll og Smart Tow er valg for autopilotfunksjoner. En tilbakestilling til standardinnstillingene vil avmerke noen eller alle autopilotfunksjonene som ikke er tilgjengelige, basert på motorenheten til fartøyet valgt i oppsettveiviseren.

19.7 ft		
	Tabs	•
System	Tanks	•
Vessel	Speed	•
Engines	Steering	•
EasyLink	Vessel Conti	Cruise 🗸
Alarms	Cameras ins	Troll
Personality file	Genset enal	Smart Tow
	Autopilot er	Reset to defaults
	Maintenance	notification
	Prompt Navig	ation Autopilot 🔽
	System Vessel Engines EasyLink Alarms Personality file	TabsSystemTanksVesselSpeedEnginesSteeringEasyLinkVessel ContAlarmsCameras insPersonality fileGenset enaAutopilot etMaintenancePromot Navig

MERK: Hvis avkrysningene for alle alternativer fjernes når du velger Reset to defaults (tilbakestill til standard), betyr det at båten ikke støtter autopilot-funksjonene i VesselView.

Cameras Installed (installerte kameraer)

Med funksjonen Cameras installed (kameraer installert) kan brukeren vise video- eller kamerakilder på VesselViewskjermen. VesselView støtter to videokanaler. Du kan velge å bare vise den ene kanalen eller veksle mellom tilgjengelige videokameraer på skjermen. Du kan velge visningstid for veksling fra 5 til 120 sekunder. Skjermen kan optimaliseres ved å justere videoinnstillingene. Justeringer må utføres på hver enkelt skjerm separat.

	19.7 ft		
SETTINGS	C	Tabs	•
System	System	Tanks	
Feature Unlock	Vessel	Speed	•
	Engines	Steering	•
Chart	EasyLink	Vessel Control	•
Navigation	Alarms	Cameras installed	~
🔄 Fuel	Personality file	Genset enabled	~
Mercury		Autopilot enabled	~
		Maintenance notification	
Tracks and Trips		Prompt Navigation Autopile	ot 🗸
			6324

VIKTIG: Påse at dette alternativet ikke er avmerket hvis ingen kameraer er montert i båten. I visse situasjoner kan det forekomme forstyrrelser i VesselViews datavisning hvis boksen Cameras installed (kameraer installert) er avmerket, men VesselView ikke finner noen kamerakilder.

Genset Enabled (Genset aktivert)

Når alternativet Genset enabled (Genset aktivert) er aktivert, kan VesselView avspørre nettverket for Genset-data.

	19.7 ft		
SETTINGS		Tabs	+
System	System	Tanks	
Feature Unlock	Vessel	Speed	•
	Engines	Steering	•
Chart Chart	EasyLink	Vessel Control	
Navigation	Alarms	Cameras installed	
📕 े Fuel	Personality file	Genset enabled	~
Mercury		Autopilot enabled	~
		Maintenance notification	
Tracks and Trips		Prompt Navigation Autopilo	6328

Når generatorsettet er aktivert i VesselView, kan brukeren velge Mercury-fanen i menylinjen på venstre side.



Velg alternativet MORE (mer).



Velg alternativet GENSET (generatorsett) i menyen.



VesselView vil vise generatorsettdata fra generatoren som er koblet til fartøyets kommunikasjonsnettverk.



MERK: For å sikre at de riktige drivstoffdataene for generatorsettet vises, må du velge alternativet **Genset Fuel** (drivstoff for generatorsett) under **Tank Configuration** (tankkonfigurering) i **Setup Wizard** (oppsettveiviseren) eller **Vessel Settings** (fartøyinnstillinger).

11:54:17 am	
CONFIGURATION	×
PORT CNTR 1 TANK CONFIGURATION Tank type	
Genset Fuel	
ruei	
Oil	
Water	
Gray	
Black	
Live well	
Genset Fuel	
	63

Autopilot Enabled (autopilot aktivert)

SETTINGS	19.7 ft	lanks	•
System	System	Speed	
	Vessel	Steering	•
Feature Unlock	Engines	Vessel Control	•
Chart	EasyLink	Cameras installed	
Navigation	Alarms	Genset enabled	-
	Personality file	Autopilot enabled	
		Maintenance notification	1
Mercury		Prompt Navigation Autopilot	-
Tracks and Trips		Sea Temp	•
			632

Innstillingen Autopilot aktivert må bare krysses av dersom fartøyet har et autopilotsystem som ikke kommer fra Mercury. Denne innstillingen skal ikke være aktivert på båter med Mercury-styringer og Joystick Piloting-system. Dersom denne innstillingen aktiveres på et fartøy med Mercury-autopilot, kan det føre til uheldige påvirkninger samt at det vises feilaktige resultater.

VIKTIG: Hvis Mercurys autopilotfunksjoner ikke reagerer eller viser feilaktige resultater, må du forsikre deg om denne boksen ikke er krysset av.

Vedlikeholdsmelding

Ved bruk av avkrysningsboksen Maintenance notification (vedlikeholdsmelding) kan VesselView vise meldinger om planlagt vedlikehold på skjermen.

SETTINGS		lanks	
System	System	Speed	•
	Vessel	Steering	•
Feature Unlock	Engines	Vessel Control	
Chart	EasyLink	Cameras installed	
Navigation	Alarms	Genset enabled	~
	Personality file	Autopilot enabled	~
		Maintenance notification	~
Mercury		Prompt Navigation Autopilo	t 🗸
Tracks and Trips		Sea Temp	•

Prompt Navigation Autopilot (navigasjonsanvisning for autopilot)

SETTINGS	19.7 lt	lanks	•
System	System	Speed	•
	Vessel	Steering	•
Feature Unlock	Feature Unlock Engines Vessel Control	Vessel Control	•
Chart	EasyLink	Cameras installed	
Navigation	Alarms	Genset enabled	~
B Fuel	Personality file	Autopilot enabled	~
		Maintenance notification	~
Mercury		Prompt Navigation Autopilo	ot 🖌
C Tracks and Trips		Sea Temp	•

Sea Temp (vanntemperatur)

Du kan velge Sea Temperature Source (vanntemperaturkilde) ved å velge den motoren som vil sende data, eller ved å velge den aktuelle sensoren fra listen.

SETTINGS	15.71	lanks	None PCM0 PCM1 PCM2 PCM3 AirMar0
System	System	Speed	рсмо 🕨
	Vessel	Steering	PCM1
Feature Unlock	Engines	Vessel Control	РСМ2
thart	EasyLink	Cameras installed	РСМЗ
Navigation	Alarms	Genset enabled	AirMar0
	Personality file	Autopilot enabled	AirMar1
		Maintenance notifica	tio AirMar2
Mercury		Prompt Navigation A	u`O AirMar3
Tracks and Trips	[Sea Temperature Sour	ce None 🗸
			632

Den følgende illustrasjonen viser PCM-enhetenes fysiske plassering.



PCM-plasseringer

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

Motorinnstillinger

Engines Shown (motorvisning)

Innstillingsmenyen kan åpnes ved å sveipe ned fra toppen av enheten til øverste del av skjermen. Dette vil åpne systemkontrollvinduet. Velg ruten Settings (innstillinger). En meny vil åpnes til venstre på skjermen. Velg Mercury fra listen med tilgjengelige alternativer. Dette vil åpne et vindu med VesselView-innstillinger som kontrolleres fra flerfunksjonsdisplayets Mercury-side.

Motorvisning dekkes i oppsettveiviseren, men skjermalternativer kan endres når som helst ved bruk av menyen Engines settings (motorinnstillinger). VesselView kan vise inntil fire motorer, avhengig av hvor mange motorer som ble valgt i oppsettveiviseren. Brukeren kan velge hvilke motorer som skal vises. Du kan velge hvilke motorer som skal vises på VesselView, ved å avmerke eller fjerne avmerkingen for en motor.

SETTINGS	19.71		X
System	System		×
▲ Festure Unlack	Vessel		+
	Engines	Engines shown	Port 🔽
🚯 Chart	EasyLink	Engine model Six-Cylin	Starboard 🗸
Navigation	Alarms	Limits	•
B Fuel	Personality	Supported Data	•
		Cruise/SmartTow type	Auto 🕞
🧭 Mercury		Trim	
Tracks and Trips		Active Trim	
			6167

Engine model (motormodell)

Ved å velge Engine model (motormodell) kan brukeren endre motorpakkens beskrivelser. Motormodeller dekkes i oppsettveiviseren, men endringer kan gjøres når som helst. Alle endringer som gjøres her, kan gjøre andre innstillinger og visningsalternativer utilgjengelige i VesselView.

	19.7	7作		-
SETTINGS				X
System	System			+
	Vessel			
Feature Unlock	Engines	Engines shown	1	•
thart	EasyLink	Engine model	ix-Cylinder 300	-
Navigation	Alarms	Limits	Pro Four Stroke 300	•
Evel	Personality	Supported Da	Pro Four Stroke 250	•
		Cruise/Smart1	Pro Four Stroke 200	
Ø Mercury		Trim	Six-Cylinder 300	•
Tracks and Trips		Active Trim	Six-Cylinder 250	
				6167

Limits (grenser)

Med Limits (grenser) kan du stille inn spesifikke områder for mange motordataparametere, som: turtall, kjølevæsketemperatur, oljetemperatur, batterispenning og trykkforsterkning. Endring av grensene vil ikke ha innvirkning på motorpakken eller de programmerte funksjonene i Mercury Engine Guardian. De faktiske motorgrensene bestemmes av motorens fabrikkprogrammerte kontrollmodul.

	19.71	t	
ETTINGS			RPM
System	System		Fuel Rate
	Vessel		Coolant Temp
	Engines	Engines show	Oil Temp
Chart	EasyLink	Engine mod	Oil Pressure
Navigation	Alarms	Limits	Water Pressure
Fuel	Personality	Supported D	Battery Voltage
		Cruise/Smai	Intake Temp
Mercury		Trim	Boost Pressure
Tracks and Trips		Active Trim	Trans Oil Pressure

Følgende illustrasjon viser en typisk motorgrenseskjerm.

SETTING	5			×
\$	Syste RPM LIMITS	100	×	٠
☆	Featu	Min:	00000 rpm	*
0	Chart	Max:	06850 rpm	
Ø.	Navî)	Warning low:	00000 rpm	
Ba	Fuel	Warning high:	06450 rpm	*
M	Reset	Save	Cancel	
	Tracks and Trips			

61675

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

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

Supported Data (støttede data)

I Supported Data (støttede data) kan brukeren velge hvilke datatyper som VesselView skal vise. Listen over datakilder avhenger av hvilken motorpakke som ble valgt i oppsettveiviseren. Sett merke i avkrysningsboksen for hvert dataelement du ønsker at VesselView skal kunne vise.

			Actual Gear	~
System	System		Boost Pressure	~
Easturo Unlock	Vessel		Fuel Pressure	
	Engines	Engines	Gear Pressure	
Chart	EasyLink	Engine n	Gear Temperature	
Navigation	Alarms	Limits	Load percent	
b rust	Personality	Support	Manifold Temperature	-
		Cruise/S	Oil Pressure	2
Mercury		Trim	Oil Temperature	-
		Activo Tr	on temperature	
TINGS	19.7 f	Active II	Throttle Percent	
	19.7f	Active II	Throttle Percent	
TINGS System	19.7 F	Active	Actual Gear Boost Pressure	
TINGS System	19.7f System Vessel	Active	Throttle Percent Actual Gear Boost Pressure Fuel Pressure	
TINGS Feature Unlock	System Vessel Engines	Engines	Throttle Percent Actual Gear Boost Pressure Fuel Pressure Gear Pressure	
 Tracks and Trips TINGS System Feature Unlock Chart 	System Vessel Engines EasyLink	Engines Engine n	Throttle Percent Actual Gear Boost Pressure Fuel Pressure Gear Pressure Gear Temperature	
 Tracks and Trips TINGS System Feature Unlock Chart Navigation 	System Vessel Engines EasyLink Alarms	Engines Engine n Limits	Throttle Percent Actual Gear Boost Pressure Fuel Pressure Gear Pressure Gear Temperature Load percent	
 Tracks and Trips TINGS System Feature Unlock Chart Navigation Fuel 	System Vessel Engines EasyLink Alarms Personality	Engines Engine n Limits Support	Throttle Percent Actual Gear Boost Pressure Fuel Pressure Gear Pressure Gear Temperature Load percent Manifold Temperature	
 Tracks and Trips System Feature Unlock Chart Navigation Fuel 	System Vessel Engines EasyLink Alarms Personality	Engines Engine n Limits Supporto Cruise/S	Throttle Percent Actual Gear Boost Pressure Fuel Pressure Gear Pressure Gear Temperature Load percent Manifold Temperature Oil Pressure	
 Tracks and Trips System Feature Unlock Chart Navigation Fuel Mercury 	System Vessel Engines EasyLink Alarms Personality	Engines Engine n Limits Support Cruise/S Trim	Throttle Percent Actual Gear Boost Pressure Fuel Pressure Gear Pressure Gear Temperature Load percent Manifold Temperature Oil Pressure Oil Temperature	

Valgte dataelementer vist i sirkelen

Berør Mercury M-logoen mellom hastighets-/turtallsbuene for å se dataene som ble valgt i listen over **Supported Data** (data som støttes) mens VesselView er i normal visningsmodus.



De valgte dataelementene som støttes, opptil seks elementer, vil vises i ett enkelt bilde.

:::	1. And the second secon	19.7ft			
		ENGINE			
					\times
		Р	S		
UTOPILOT	RPM	540	540	rpm	
-	Coolant Temp	140	140	°F	
CONTROL	Coolant Pressure	10	10	PSI	
VESSEL	Oil Pressure	41	41	PSI	
IRV	Fuel Flow	10	9	gal/hr	
MERCI	Boost Pressure	0	0	PSI	

63273

Berør og hold på skjermen i flere sekunder for å endre innholdet på motordatasiden. Når du har utført valgene, berører du X i det øverste høyre hjørnet av skjermen for å lukke.



Kryss av eller fjern krysset for hvert datavalg ved å berøre avkryssingsboksene. Når du har utført alle valgene, berører du X for å lukke dette vinduet og gå tilbake til Engine Data (motordata)-siden.

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

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



Trim

Triminnstillinger lar brukeren aktivere avkryssingsboksen Show (vis), som viser en grafisk fremstilling av trimstatusen på skjermen.

	19.71	t	-
SETTINGS			X
System	System		•
	Vessel		•
Feature Unlock	Engines	Engines shown	
thart	hart EasyLink Engine model Six-Cylinder 300		
Navigation	Alarms	Limits	
	Personality	Supported Data	•
		Cruise/SmartTow type	Show 🗸
🧭 Mercury		Trim	PORT •
Tracks and Trips		Active Trim	STBD 🕨
			6171

Ved bruk av trimkalibrering kan brukeren stille inn trim til indre eller ytre stilling og registrere prosentandelene. Dette er nyttig når du skal bestemme den sanne posisjonen for 0° trim – punktet der trimmen vil være parallell med båtbunnen. Riktig kalibrert trim vil vise den nøyaktige plasseringen med glidebryterne på skjermen.

Kalibrer trimmen ved å trimme motorene helt inn, og noter avlesningen (rad 1). Dette vil være den faktiske posisjonen for 0 %. Trim motorene helt ut, og noter avlesningen (rad 3). Dette vil være den faktiske posisjonen for 100 %. Nullpunktet er det punktet der motorene står parallelt med båtbunnen. Noter denne stillingen. Velg "SAVE" (lagre) for å beholde de nye kalibrerte trimdataene.



Innstillinger for EasyLink

Integrere EasyLink-måler

EasyLink må være aktivert (krysset av) i VesselView på fartøy med SC 100-målere for at data skal kunne tas imot ved SC 100-måleren.

EasyLink				
	Motor og girkasse >	Babord eller styrbord – på (hakemerke), av (ikke hakemerke)		
Rabord og styrbord >	Turtallssynkronisering	På (hakemerke), av (ikke hakemerke)		
	Drivstofftank 1	På (hakemerke), av (ikke hakemerke)		
	Drivstofftank 2	På (hakemerke), av (ikke hakemerke)		

	19.7ft	
Settings		×
🔆 System	System	•
Chart	Vessel	•
Cinart	Engines	•
Navigation	EasyLink	"PORT"
上 Fuel	Alarms	"STBD"
🧭 Mercury	Personality file	Reset
Tracks and Trips		

63150

EasyLink-hovedmeny

	19.7ft		
Settings			×
🔆 System	System		•
Chart	Vessel		•
Chart	Engines		•
Navigation	EasyLink	Engine & Transmission	•
Fuel	Alarms	RPM Sync	•
Mercury	Personality file	Fuel Tank 1	•
Tracks and Trips		Fuel Tank 2	•

63151

EasyLink-valgmeny

SETTINGS	19.7 ft		×	
System	System		•	
	Vessel		•	
	Engines		•	
Chart	EasyLink	1.1	"PORT"	
Navigation	Alarms	Engine 8 p	ort 🔽	
🛃 Fuel	Personality file	RPM Syr S	tarboard	
Mercury		Fuel Tank 1		
Tracks and Trins		Fuel Tank 2		
indexs and mps			63152	

EasyLink-alternativer for valg av kildedata

Alarmer

Alarminnstillinger

Du kan merke av alternativet Show all Helm alarms (vis alle rorstasjonsalarmer) for å vise alle alarmer på alle VesselViewskjermer. Dersom du fjerner avmerkingen for dette alternativet, vil du ikke få meldinger på andre VesselView-enheter (der flere enheter er montert).



Personlighetsfil

Eksportere

En fartøystilpasningsfil består av alle innstillinger som er gjort på en VesselView-enhet. Eksporter denne tilpasningen ved å sette et SD-kort inn i kortsporet og velge Export (eksporter). Ta ut SD-kortet og overfør filen til en annen VesselView-enhet ved bruk av alternativet Import (importer).

	19.7 ft	
SETTINGS		×
System	System	•
Eesture Unlock	Vessel	•
	Engines	•
Chart Chart	EasyLink	•
Navigation	Alarms	•
🛃 Fuel	Personality file	Export
Dercury		Import +
Tracks and Trips		64740
		61719

Velg Export (eksporter)

SETTINGS	19.7 ft	×
System	System	•
Feature Unlock	Vessel	•
	Engines	•
Chart	EasyLink	•
Navigation	Alarms	•
Fuel Fuel	Personality file	To new file
💓 Mercury		no existing files
Tracks and Trips		
		61720

Velg To new file... (til ny fil)

SETTING	5			×
to:	System	System		
		Vessel		+:-
A	EXPORT SETTINGS			
	🔥 Export to file	'Settings1.sji'?		
\odot	Yes	5	No	*
B	Fuel	Personanty me		
0				
				61721

Velg Yes (ja)

Den nye fartøystilpasningsfilen vil ha blitt kopiert til minnekortets toppnivå. Den vil ikke legges i en av mappene på SD-kortet.

Import (importer)

For å importere en fartøystilpasningsfil må du sette et SD-kort med en VesselView-tilpasningsfil inn i kortsporet. Velg Import (importer). En liste med oppdagede filer vil vises på skjermen. Velg filen, og start importen.

SETTINGS	19.7 lt	×
System	System	•
Feature Unlock	Vessel	•
	Engines	•
Chart	EasyLink	•
Navigation	Alarms	•
B Fuel	Personality file	Export 🕨
Settings1.sji		Import
Tracks and Trips		61722

Tilpasningsfil

Du vil bli spurt en gang til om du ønsker å erstatte alle eksisterende innstillinger. Velg Yes (ja) VesselView vil importere den nye fartøystilpasningsfilen, og enheten vil starte på nytt.



61723

Kalibrere berøringsskjerm

Kalibrering av berøringsskjerm

Berøringsskjermen kan kalibreres med jevne mellomrom. Hvis noen områder ikke reagerer på sveipebevegelser eller berøring, kan du aktivere systemkontrollmenyen ved å sveipe fra toppen av enheten ned på skjermen. Velg alternativet Settings (innstillinger). Velg System. Velg alternativet Advanced (avanserte innstillinger). Velg menyalternativet Hardware (maskinvare) for å hente frem menyelementet Touchscreen calibration (berøringskalibrering).

ADVANCED SETTINGS	а зелк.	X
▶ Waypoints		
A Hardware		_
Touchscreen calibration	Allows for the touchscreen to be calibrated automatically.	
User interface		
▶ Features		
Time zones		
▶ Internet		
▶ Instruments		
		6140

VesselView vil be brukeren bekrefte at kalibrering av berøringsskjermen skal utføres. Velg Calibrate (kalibrer) for å fortsette med kalibreringen.

ADVANCED SETTI	INGS				X
Waypoints	TOUCHSCREE The To Do no Do yo	EN CALIBRATION ouchscreen w ot touch scree ou want to cali	vill be calibrat n during calib brate the tou	ed automatically. ration. chscreen?	
Time zones Internet		Calibrate		Cancel	
					61494

Det er viktig at du ikke trykker på skjermen i løpet av kalibreringen.



Det vil vises en fremdriftslinje som viser brukeren at prosessen pågår. Når enheten er kalibrert, vil skjermen gå tilbake til menyen Advanced Settings (avanserte innstillinger).



Del 5 - Varselalarmer

Innhold

Advarsler—feil og alarmer	96
Advarsler – feil og alarmer	96

Alarmer for grunt vann og lavt drivstoffnivå 98

Advarsler-feil og alarmer

Advarsler - feil og alarmer

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

Når en alarm utløses, vil Mercury-fanen nederst i skjermens venstre hjørne vises i rødt sammen med det internasjonale advarselssymbolet. Når en alarm utløses, vil skjermen vise et vindu med alarmtekst og en advarsel, sammen med en kort beskrivelse av hva du må gjøre.

De følgende bildene viser alarmvinduet midt i skjermen, med venstre sidelinje i lukket og åpen tilstand.



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

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



Popup-vinduer viser brukeren ytterligere informasjon om hver enkelt feil. Velg alternativet Details (detaljer) for å få en mer inngående beskrivelse av feilen.



Bekreft feilen og gå tilbake til hovedskjermen i VesselView ved å velge X øverst i høyre hjørne på vinduet Active alarms (aktive alarmer), eller velg alternativet Close (lukk) i det første popup-vinduet.

Alle aktive alarmer og feilvarsler vil fortsatt være tilgjengelige via Mercury-fanen til venstre i skjermen.



For å rette opp en aktiv feil, må du inspisere, reparere eller erstatte den feilaktige eller ødelagte delen. Deretter starter du motorene og VesseView, og lar enheten gå gjennom systemets oppstartsskan. Hvis fartøyet består oppstartsskanningen, vil Mercury-fanen på venstre side av skjermen vises i grønt. Du kan alltid gå til alarmhistorikken ved å velge hovedmenyen, og deretter velge alternativet Alarms (alarmer). Her kan du se feilhistorikken.

Alarmer for grunt vann og lavt drivstoffnivå

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

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



Vis feilen ved å velge hovedmenyskjermen og deretter Alarms (alarmer). Her kan du vise feilen, og innstillingene som ga opphav til feilen kan endres.



Alarmutvalg

hl	00:00:06 19.7 ft	
Alarms		×
	Active History Settings	
No GPS fix cleared		00:01 06/02/2014
Shallow water raised		00:00 06/02/2014
Shallow water cleared		00:00 06/02/2014
No GPS fix raised		00:00 06/02/2014
		Clear all
		6177

History (historikk)-fane

arms	00		×
	Active H	istory Settings	
-No GPS fix	~		
Shallow water		6.0 (ft)	
— Deep water		100.0 (ft)	
- Water temp rate		9 (°F/min)	
- Anchor		164 (ft)	
Anchor depth			
- Low boat speed		6 (mph)	

Settings (innstillinger)-fane

Del 6 - Programvareoppdateringer

Innhold

Oppdatere programvarene til VesselView og VesselView Link via Wi-Fi 102 Oppdatere via Wi-Fi 102 Hvordan oppdatere programvaren til VesselView-displayet 114 Kontrollere gjeldende programvareversjon 115 Oppdatere via Wi-Fi 116	Oppdatering via mikro-SD-kortet
Oppdatere via Wi-Fi 116	

6

Oppdatere programvarene til VesselView og VesselView Link via Wi-Fi

Oppdatere via Wi-Fi

Velg ikonet Settings (innstillinger).



Velg Wireless (trådløst) og deretter Not connected (ikke tilkoblet).

19.7 ft			
Settings	×		
Tracks and Trips	Not connected		
🔔 Alarms	Change back to an access point		
Units	Remote controllers		
(•) Wireless	Wireless devices		
	Client settings		
Hetwork	Advanced		
·····▲ Vessels			
WWW Simulator			
	64271		
Velg et trådløst nettverk.

Wireless device	×	X
VV502 4e8b	ii , iii	
BRN-Prod	A I	
BRN-Mobile	A.II	
BRN-Guest	ull .	
Kevin's iPhone	6.11	
Change administrator password		- '
Restore defaults		
	Wireless device VV502 4e8b BRN-Prod BRN-Mobile BRN-Guest Kevin's iPhone Change administrator password Restore defaults	Wireless device VV502 4e8b BRN-Prod BRN-Mobile BRN-Guest JI Kevin's iPhone Change administrator password Restore defaults

Skriv inn passordet til **Network Key** (nettverksnøkkelen) hvis nødvendig, og velg **Connect** (koble til). Nettverksnøkkelen skiller mellom store og små bokstaver. Standardinnstillingen for det virtuelle tastaturet er store bokstaver, så sørg for å bruke de riktige tastaturoppføringene når du skriver inn passordet.

	Kevin's iPhone	×	
	Auth Mode WPA2PSK	-	
	Encrypt Type AES	-	
	Network Key		
	Remember key		
	Connect automatically		
	Connect		

Den valgte enheten skal nå vise **Connected** (tilkoblet). Du vil også se et globusikon i det øverste venstre hjørnet på statuslinjen. Dermed vet brukeren at det er etablert kontakt med nettverket.

	Wireless device 🗙	×
	Mode Client mode (connect to other Wincless hotspote)	
((Connected - Authentication: Encryption: IP address:	
	Disconnect	
	Hardware Firmware Version: V2.0.15.EN.4M32M.IP.3600.20150618 MAC Address: 00:42:42:00:3F:D6	i
	NETWORKS	
	Re-scan	
		6427

Når kontakten er etablert, vil enheten automatisk sjekke etter programvareoppdateringer. Velg Yes (ja) for å vise.



VesselView Link-oppdateringer kan lastes ned fra Mercurys nettsted. Etter at VesselView er oppdatert, vil et annet popupvindu la enheten laste ned oppdateringen av VesselView Link via enheten til et mikro-SD-kort. Kortet vil brukes i VesselView Link for å oppdatere programvaren. Velg X for å lukke popup-vinduet.



Det følgende skjermbildet er et eksempel på et oppdatering av en VesselView 702-enhet. De faktiske filvarslene vil variere etter enhet og versjon. Velg **Download** (last ned).

	Mode			
	Client mode (connect t	o other Wireless hotspots)		
Alarn	Software Update			
Units	There is a softw Do you want to	are update 55.1.74 av download it?	ailable for this device.	
Wireh				
Netw	Download	No	Never	
	MAC Address: 00:42:40	2:00:31:06		
	NETWORKS			

Et kortvarig popup-vindu vil dukke opp nederst på skjermen og oppfordre til å sette inn et mikro-SD-kort dersom det ikke er noe kort i VesselView-enheten fra før.

Wireless device	×	×
Mode Client mode (connect to other Wireless hotspots)		
Connected - Authentication: Encryption: IP address:	AI	
Disconnect		
Hardware Firmware Version: V2.0.15.EN.4M32M.IP.3600.20150618 MAC Address: 00:42:42:00:3F:D6	3	1
NETWORKS		
Re-scan bownload Queued: Software Update 55. Software Update 55.1.74. Insert an SD card with	1.74 81MB free.	
		64

Du vil også se et nedlastingsikon på den øverste statuslinjen. Et utropstegn er en synlig indikator på at du må sette inn et mikro-SD-kort i VesselView-enheten.



For å overvåke nedlastingen, velger du **Files** (filer). Det kan være nødvendig å bla eller sveipe for å navigere til **Files**-ikonet.



Velg Transfers (overføringer).

Files	19.7 ft	×
My files Waypoints, Rout Settings databas	es, Tracks and Trips database	□ •
Log database		
		642

Programvareoppdateringen vil lastes ned hvis et mikro-SD-kort er tilgjengelig. Hvis mikro-SD-kortet mangler, vil en melding forkynne at enheten venter på et kort.



Sett inn et mikro-SD-kort. Nedlastingen av oppdateringen vil starte. Nedlastingsikonet i den øverste statuslinjen endres fra et utropstegn til en pil nedover.

Software Update 55.1.74 Downloading	ansfers		19.7 ft	>
2%		Software Update 55.1.74 Downloading		
			2%	
Pause Sign In Cancel	Pause	Sign In		Cancel

Etter at nedlastingen er fullført, må du starte enheten på nytt. Velg **Restart** (start på nytt). Den nye oppdateringen vil kjøre etter omstarten.

Soft	Software Update 55.1.74 Devinious comolection	
•	Software Update 55.1.74 has finis It will be applied next time you re Do you want to restart now?	hed downloading. start your device with the SD card in.
	Restart	Later

Velg Yes (ja) for å slette programvareoppdateringen fra mikro-SD-kortet.



For å bekrefte at programvareoppdateringen er på plass, velger du Settings (innstillinger), System og deretter About (om).

	19.7 ft	
Settings		×
System	Text size	Normal 👻
Chart	Key beeps	Off 🚽
Navigation	Time	
	Satellites	
Marcuni	PIN code	ŀ
Wercury	Restore defaults	
Tracks and Trips	Advanced	
🔔 Alarms	About	
		6428

Versjonen og applikasjonsnumrene er listet øverst til venstre på skjermen. Velg Support (støtte) for se etter ekstra oppdateringer. Forsikre deg om at enheten fremdeles er forbundet med et Wi-Fi-nettverk.

	19.7 ft	
About	>	
VesselView 702 Version - 1.1	Screen 800x480	
Application - 55.1.74 Platform - 21.0-44-g92d4884	CZone version	
Serial number 010926#	Loader	
Barcode 106550009	Language pack	
Charts Content ID - 7369BD044 Mercury chart - World Background v6.0 Navionics version - 01.02.01_r2318_CI039	Copyright 2015 Navico, Copyright 2015 NSI, Copyright 2015 Mercury Marine, Copyright 2015 Fishing Hot Spots Inc., Copyright 2015 MapTech.	
Hardware 128MiB+3.9GB 512MiB PCB 8 G30_00_75	Support	

Skjermen vil vise eventuelle ekstra oppdateringer for systemet. Når du skal oppdatere en VesselView Link-modul, vil du se en melding som instruerer brukeren til å sette inn et mikro-SD-kort i VesselView. Dette opptrer bare på multifunksjonelle display når det ikke er satt inn et mikro-SD-kort i VesselView. Kompatible enheter med allerede innsatt mikro-SD-kort vil starte nedlastingene automatisk.

·	19.7 ft
Updates	×
Last checked: 25/08/2016 15:09:01 There are updates available for devices on this netw Some updates can be downloaded directly. Or visit the manufacturers website	ork.
UPDATE AVAILABLE	
VVLM VesselView Link Multi, 6946	
Current version: 53.3.70 Available version: 53.3.85	Please insert an SD card. 27.6 MB

64288

Sett inn et mikro-SD-kort og velg **Download** (last ned).

@	19.7 ft	
Updates	×	
Last checked: 25/08/2016 15: There are updates available for devid Some updates can be downloaded d Or visit the manufacturers website	09:01 ces on this network. irectly.	
UPDATE AVAILABLE		
VVLM VesselView Link Multi, 6	5946 Download	5
Current version: 53.3.70 Available version: 53.3.85	27.6 MB	

VesselView vil starte nedlasting av oppdateringen for VesselView Link via Wi-Fi til mikro-SD-kortet.

⊕ ⊥	19.7 ft
Updates	×
Last checked: 25/08/2016 15:09:01 There are updates available for devices on this network. Some updates can be downloaded directly. Or visit the manufacturers website	
UPDATE AVAILABLE	
VVLM VesselView Link Multi, 6946	9%
Current version: 53.3.70 Available version: 53.3.85	Downloading
N. Downloading: WLM V	esselView Link Multi 53.3.85
	64290

Mikro-SD-kortet må fjernes fra VesselView og settes inn i kortslissen på VesselView Link. VesselView 502-eiere må fjerne enheten fra dashbordet for å få tilgang til kortslissen.



Når du velger Install (installer) får du en melding om å sette inn mikro-SD-kortet i VesselView Link-modulen. Klikk på X for å lukket dette vinduet.



Naviger til menyen Settings (innstillinger). Velg Network (nettverk) og deretter Device list (liste over enheter).

@	19.7 lt
Settings	×
Tracks and Trips	Info
🔔 Alarms	Device Name
Units	Sources
	Device list
((•)) Wireless	Diagnostics
Retwork	Bridge configuration
mm曲 Vessels	SimNet Groups
MMM Simulator	Damping
	642

Velg VesselView Link-modulen fra listen. Det følgende bildet er kun til illustrativt formål. Det kan hende at din VesselView Link-modul vises som Single (enkel) for én-motors installasjoner.

D	19.7 lt	
Device List		×
Model ID		Serial No.
VV702 MFD		This device
VV702 Navigator		This device
VV702 Pilot Controller		This device
VV702 iGPS		This device
VVLM SmartCraft Gateway		006946#
WLM VesselView Link Multi		006946#
Refresh		Sort Model ID
		Widdel 10

64294

Velg Configure (konfigurer).

VVLM VesselView	19.7 Link Multi – Device Information	It		×
Device: Name:	VVLM VesselView Link Multi			
Manufacturer: Software Ver: Model:	Mercury 01000_E 1.0.53.3.70			
Address:	3			
S/N:	006946#			
Instance:	0			
Status:	ОК	\langle	Configure	>
			Data	

Velg Upgrade (oppdater).

VLM VesselView I	Link Multi - Device configuration	×
Configuration — Device	VVLM VesselView Link Multi	Upgrade
Advanced Ontion	15	
Advanced option		

Sett mikro-SD-kortet inn i VesselView Link. Velg Yes (ja).

MERK: Undersiden av mikro-SD-kortet –siden med metallkontaktene – skal vende oppover mot toppen av VesselView Link. Toppen av VesselView Link er siden med kontaktene.

Configuration —			
Device	VVLNI VesselView link Multi		
fo			
Insert an S Press "Yes"	D card containing the software upd	ate file into the WLM VesselView Link Mul	lti.
Insert an S Press "Yes'	D card containing the software update to continue.	ate file into the WLM VesselView Link Mul No	
Insert an S Press "Yes"	D card containing the software updates to continue.	ate file into the WLM VesselView Link Mul No	
Insert an S Press "Yes"	D card containing the software upd. I to continue. Yes	ate file into the WLM VesselView Link Mul No	

64298

Oppdateringen starter.

)evice	VVLM VesselView Link Multi	
ľ	Ungrading VVI M VoccolView Link Multi	Jograde
dvanced Op	Do not turn ignition or batteries off	-
nstance	8%	fault
maturnes	070	. The series .

Oppdateringen er fullført.

nfiguration -		
wice.	VVLM VesselView Link Multi	
VVLM VesselV	'iew Link Multi Upgrade Succeeded	_
The de	vice updated, it is now running software version 01000_E	1.0.53.3.85
-	ОК	

64300

Brukeren kan nå bekrefte programvareversjonen i vinduet Device list (liste over enheter).

VLM VesselView	/ Link Multi - Device Information		×
Device: Name:	VVLM VesselView Link Multi		
Manufacturer: Software Ver: Model:	Mercurv 01000_E 1.0.53.3.85		
Address: S/N:	3 006946#		
Instance:	0		
Status:	ОК	Configure	
		Data	

Sted for programvareversjon

Hvordan oppdatere programvaren til VesselView-displayet

Programvaren til VesselView kan oppdateres på to måter. Den ene er via Wi-Fi-tilkobling, og den andre er via mikro-SD-kortleseren i hver enhet.

Kontrollere gjeldende programvareversjon

Den nyeste programvaren til VesselView og Link-modulen er tilgjengelig for nedlasting på Mercurys nettsted: <u>https://www.mercurymarine.com</u>. Slå på VesselView for å se hvilken programvareversjon den kjører. Hvis VesselView allerede er slått på, sveiper du fra toppen av enheten ned på skjermen for å hente frem menyen System Controls (systemstyringer). Velg Settings (innstillinger)>System>About (om) for å se VesselViews gjeldende programvareversjon.



61469

SETTINGS	and a second	X
System	Text size	Normal +
	Key beeps	Off -
	Time	
thart	Configure WheelKey	
Navigation	Satellites	
The Fuel	PIN code	
	Restore defaults	
Mercury	Advanced	
Tracks and Trips	About	
		6147

	9.7h
ABOUT	×
VesselView 703 Version - 1.0	Screen 1024x600
Application - 56.5.37 Platform - 24.0-240-gcdcd9b966	CZone version
Serial number 108056057	Sonar version
Barcode 108056057	Loader
Charts Content ID - 857D23044 Mercury chart - World Background v6.0	Language pack Standard
Navionics version - NI_01.03.20.4_UV_2327_CI_74	Copyright 2017 Navico, Copyright 2017 NSI,
Hardware 256MiB+15GB 1GiB PCB 11 G31_00_T10	Copyright 2017 Mercury Marine, Copyright 2017 Fishing Hot Spots Inc., Copyright 2017 MapTech.
	Support

Oppdatere via Wi-Fi

VesselView 502, 703 og 903 er utstyrt med en intern Wi-Fi-modul og Bluetooth-tilkobling. Når enheten er slått på, vil den, via internett, se etter tilgjengelige oppdateringer fra Mercury Marines nettsted med jevne mellomrom. Et varsel på skjermen vil oppfordre brukeren til å akseptere en bekreftet oppdatering.

VesselView 702 leveres med en Wi-Fi-modul i settet. Denne modulen brukes til å sende forespørsler via internett til Mercury Marines nettsted angående oppdateringer. Hvis det registreres en oppdatering, vil et skjermvindu veilede brukeren gjennom oppdateringen.



VesselView 702 Wi-Fi-modul

- 1. Forsikre deg om at det et mikro-SD-kort i porten.
- 2. Etabler en trådløs forbindelse mellom VesselView og et aksesspunkt eller en mobiltelefon brukt som aksesspunkt.
- 3. Vent på en automatisk oppdateringsanvisning for enten VesselView eller VesselView Link.
 - a. Alternativt kan du utføre en manuell forespørsel om oppdateringer.
 - b. Hvis enheten ikke vil laste ned oppdateringer, kan filene lastes ned via Mercurys kundested eller sendes via epost fra Mercurys tekniske tjenester.
- 4. Last oppdateringen fra mikro-SD-kortet i VesselView til VesselView.
- 5. Undersøk minnekortet for nedlasting av VesselView Link.
 - a. Hvis du ikke finner noen oppdatering for VesselView Link, kan du få tak i filen på samme måte som beskrevet i trinn 3 ovenfor.
- 6. Sett minnekortet som inneholder VesselView Link inn i VesselView Link.
- Bruk VesselView for å oppfordre VesselView Link til å laste ned oppdateringen på kortet ved å gå til: Network/Device List (nettverk/liste over enheter), velg VesselView Link—ikke inngangen—og deretter "Configure" (konfigurer). Velg "Upgrade" (oppdater) for at oppdateringen VesselView Link skal starte.

MERK: Hvis oppdateringsanvisningen ikke starter, kan du gå til «System» og velge «About» (om). Hvis enheten er tilkoblet internett, kan det hende at VesselView viser at en oppdatering er tilgjengelig. Hvis du velger å oppdatere fra About (om), vil VesselView vanligvis laste ned oppdateringen, men ikke inkludere VesselView Link i nedlastingen.

Oppdatering via mikro-SD-kortet

Alle MFD-ene er utstyrt med en mikro-SD-kortleserslisse. Se **kapittel 1** for kortleserplasseringer. Noen MFD-modeller må kanskje fjernes fra dashbordet for å få tilgang til kortleserslissen.

Laste ned gjeldende programvare

Alle programvareoppdateringene for VesselView finnes på Mercury Marines nettsted: https://www.mercurymarine.com.

Last ned filen på et mikro-SD-kort med 512 MB kapasitet eller høyere, med FAT- eller FAT 32-format. For å kontrollere formatet til mikro-SD-kortet, åpner du egenskapene til kortet på datamaskinen. Forsikre deg om at filen lagres på mikro-SD-kortets rotnivå. Roten til drivstasjonen er på øverste nivå. Filen skal ikke legges i en mappe.

MERK: Sørg for at mikro-SD-kortet er satt helt inn i slissen. Kortet er riktig satt inn når du hører et klikk og kortet forblir inne i slissen.

Oppdatere programvaren til VesselView med mikro-SD-minnekort

- De følgende anvisningene forklarer hvordan du oppdaterer VesselView-programvaren med et mikro-SD-kort.
- 1. Vri tenningsnøkkelen til påstillingen, og kontroller at VesselView er på.
- 2. Sett mikro-SD-kortet helt inn i VesselViews kortinngang til du hører et klikk og kortet holder seg på plass.

3. Berør HOME (hjem)-fanen øverst på skjermen for å åpne startsiden.



4. I hovedstartskjermen sveiper du venstre side av vinduet mot ikonet Files (filer).



5. Velg Memory card (minnekort) fra de viste alternativene.



Del 6 - Programvareoppdateringer

6. Velg filen som ble lastet ned fra Mercury-nettstedet. Filen vist i det følgende bildet er kun for illustrasjonsformål. Den viser ikke det faktiske filnavnet som du velger.



7. Velg alternativet Upgrade (oppgrader) i vinduet Details (detaljer).

- VesselVi	ew7-5.0-43.579-32	766-r1-5ta	ndard-1.upd	1221	
- WVSD24	Details - W702-1.0	-53.4.84-Si	tandard-2.upd	×	
	Туре		upd		
= w702	Size		87.4 MB		
- WI-1	Created		28/04/2016	_	
	Modified		28/04/2016		
\$2014	Update file				
5201	Upgrade	Сору	Rename	Delete	
My ii					E

8. Trykk på OK i vinduet Upgrade this Display (oppgrader denne skjermen). VesselView vil vise en fremdriftslinje som viser hvor langt oppgraderingsprosessen har kommet. Ikke slå av displayet mens dette trinnet i oppgraderingsprosessen pågår. VesselView viser kort skjermen Restarting (starter på nytt). Etter å ha startet på nytt er VesselView klar til drift med oppgradert programvare.



Slik oppdaterer du Link Module-programvaren i VesselView

VesselView Link-modulen kan oppdateres via VesselView-enheten. Programvareoppdateringer for VesselView Linkmodulen finnes på Mercurys nettsted, på den samme nettsiden som programvareoppdateringene for VesselView er lokalisert. Se **hvordan oppdatere programvaren til VesselView-displayet**.

De følgende anvisningene forklarer hvordan du oppgraderer VesselView-programvaren. For å kunne laste ned versjonsoppdateringsfilen fra Mercury-nettstedet må du være tilkoplet Internett. Du må også kunne overføre oppdateringsfilen til et FAT eller FAT32 mikro-SD-kort.

MERK: Filen er vanligvis på 30 MB.

- 1. Vri tenningsnøkkelen til påstillingen, og kontroller at VesselView er på.
- 2. Sett mikro-SD-kortet helt inn i VesselView Link-modulens kortinngang til du hører et klikk og kortet holder seg på plass.



- a NMEA 2K-forbindelse
- **b** SmartCraft-/strømkabel
- c Kortinngang for mikro-SD

Del 6 - Programvareoppdateringer

3. Trykk på fanen HOME (hjem) øverst i skjermen for å vise hovedstartskjermen. Naviger til alternativet Settings (innstillinger) i venstre vindu. Velg Network Option (nettverksalternativ). Velg listen Device (enhet).



4. Velg VesselView Link Module fra listen med tilgjengelige enheter. Bildet vist er kun for illustrasjonsformål. Der det er montert kun en motor (single), kan VesselView Link Module være merket som Single.

19,7ft	
DEVICE LIST	×
Model ID	Serial No.
W702 iGPS	010926#
VV703 Echo	This device
VV703 MFD	This device
W703 Navigator	This device
VV703 iGPS	This device
WLM SmartCraft Gateway	007004#
WLM VesselView Link Multi	007004#
Refresh	Sort Model ID

61460

5. Velg alternativet Configure (konfigurer).

Device: Name:	VVLM VesselView Link Multi		
Manufacturer:	Mercury		
Software Ver: Model:	01000_E 2.0.56.5.37		
Address:	2		
S/N:	007004#		
BarCode:	106877004		
Instance:	0		
Status:	ок	Configure	>
		Data	

6. Velg alternativet Upgrade (oppdater) i vinduet Device Configuration (enhetsoppdatering).

onfiguration		
levice	VVLM VesselView Link Multi	Upgrade
dvanced Optio	ns	
nstance	000	Restore defaults

61840

7. Bekreft at mikro-SD-kortet er satt riktig inn i VesselView Link-modulen, og velg alternativet Yes (ja).



8. VesselView vil vise en fremdriftslinje som viser hvor langt oppgraderingsprosessen for VesselView Link Module har kommet. Ikke slå av displayet mens dette trinnet i oppgraderingsprosessen pågår.

VLM VESSELVIEW	LINK MULTI - DEVICE CONFIGURATION	×
Configuration		
Device	VVLM VesselView Link Multi	
-	and the second second second second	Upgrade
Advanced 0	PGRADING VVLM VESSELVIEW LINK MULTI	
Destance	o not turn ignition or batteries off	a city
Instance	(1%)	auns
		614

