





**VesselView 403**

8M0143435 1217 deu





# INHALTSVERZEICHNIS

## Kapitel 1 - Erste Schritte

Konformitätserklärung.....	2	Verdrahtungsarchitektur.....	4
Norm.....	2	Gerätewartung.....	4
Prüfbericht.....	2	Reinigung des Displays.....	4
VesselView – Überblick.....	2	Reinigung des Medienports.....	4
VesselView 403 Fronttafel.....	3	Elektrische Anschlüsse.....	4
VesselView 403 Rückseite.....	3		

## Kapitel 2 - Einschaltbildschirme und Einrichtungsassistent

Startbildschirm.....	6	Geschwindigkeitseinrichtung.....	9
Setup Wizard (Einrichtungsassistent).....	6	Einheiten konfigurieren.....	12
Überblick.....	6	Tankeinrichtung.....	12
Konfiguration importieren.....	7	Active Trim – Einrichtung.....	15
Motoreinrichtung.....	7	Einrichtungsassistent beenden.....	17
Geräte-Einrichtung.....	9	Hinweis zur Quellenauswahl.....	17
Installierter Joystick.....	9	Erstellen von Bildschirmaufnahmen.....	18

## Kapitel 3 - Auswahlmöglichkeiten des Hauptmenüs

Überblick.....	22	Netzwerk.....	44
Vergrößern der Datenbildschirme.....	22	Simulieren.....	45
Text und Zahlen eingeben.....	23	Time (Uhrzeit).....	45
Home.....	23	Check for Updates (Auf Aktualisierungen prüfen).....	46
Active Trim (Aktive Trimmung) .....	24	Boot.....	46
Einführung in Active Trim.....	24	Trimmflossen.....	47
GPS.....	25	Tanks.....	47
Betrieb in seichten Gewässern.....	25	Geschwindigkeit.....	47
Trailer-Position und Active Trim.....	25	Lenkung.....	48
Trimmprofile – Überblick.....	25	Sea Temperature Source	
Einrichtung und Kalibrierung.....	26	(Seewasser-Temperaturquelle).....	48
Fuel (Kraftstoff).....	27	Joystick Installed (Installierter Joystick).....	49
Batterie.....	28	Motor.....	49
Geschwindigkeit.....	28	Anzahl der Motoren.....	49
Trim/Tab (Trimmung/Trimmflosse).....	28	Angezeigte Motoren.....	49
System.....	29	Motormodell.....	49
Smart Tow.....	31	Grenzwerte.....	49
Trip (Fahrt).....	32	Unterstützte Daten.....	50
Tanks.....	33	Tempomat/Smart Tow-Typ.....	50
Fault History (Fehlervorgeschichte).....	33	Active Trim.....	50
Troll (Trolling).....	36	Voreinstellungen.....	50
Performance (Leistung).....	38	Key Beeps (Tastentöne).....	50
Depth (Tiefe).....	38	Backlight (Hintergrundbeleuchtung).....	50
Genset (Generator).....	38	Pop-ups (Popups).....	50
Wartung.....	39	Einheiten.....	50
File Browser (Datei-Browser).....	40	Schnittstelle.....	51
Einstellungen.....	42	Alarmer.....	51
System.....	42	Vorgeschichte.....	51
About (Info).....	42	Einstellungen.....	51
Helm (Ruder).....	43	Sirene aktiviert.....	52
Wizard (Assistent).....	43	Drahtlos.....	52
Wiederherstellen.....	43	Profildatei.....	53

## Kapitel 4 - Verfahren zur Softwareaktualisierung

Aktuelle Softwareversion prüfen.....	56	Herunterladen der aktuellen Software.....	56
--------------------------------------	----	---	----



# Kapitel 1 - Erste Schritte

1

## Inhaltsverzeichnis

---

Konformitätserklärung.....	2	Verdrahtungsarchitektur.....	4
Norm .....	2	Gerätewartung.....	4
Prüfbericht .....	2	Reinigung des Displays .....	4
VesselView – Überblick.....	2	Reinigung des Medienports .....	4
VesselView 403 Fronttafel.....	3	Elektrische Anschlüsse .....	4
VesselView 403 Rückseite.....	3		

---

## Konformitätserklärung

Mercury Marine erklärt, dass das folgende Produkt, auf das sich diese Erklärung bezieht, mit den Anforderungen der EU-Richtlinie 2014/30/EU (Elektromagnetische Verträglichkeit) und Abschnitt 182 des Australian Radiocommunications (Electromagnetic Compatibility) Standard 2008 übereinstimmt und alle anwendbaren technischen Vorschriften erfüllt.

Die Bewertung wurde in Einklang mit Anhang II der oben genannten Richtlinie durchgeführt.

<b>Produkt</b>	Mercury Marine VesselView 403
----------------	-------------------------------

Dieses Produkt wurde nach folgenden Normen getestet:

### Norm

Standard	Beschreibung
EN 60945:2002 Abschnitt 9 und 10	Navigations- und Funkkommunikationsgeräte und -systeme für die Seeschifffahrt – Allgemeine Anforderungen – Prüfverfahren und geforderte Prüfergebnisse

### Prüfbericht

Labor	Berichtsnummer
TÜV SÜD AMERICA INC.	SD72119173-0816 Rev.1

Ich, der Unterzeichner, erkläre hiermit, dass die angegebenen Geräte den oben genannten Richtlinien und Normen für die CE-Kennzeichnung für den Verkauf im europäischen und australischen Raum entsprechen.

Autorisierter Vertreter	
<b>Anschrift</b>	Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939
<b>Unterschrift</b>	John Pfeifer, President, Mercury Marine 
<b>Datum</b>	01.10.2017

Der Käufer, Installateur oder Anwender wird auf Sondermaßnahmen und Nutzungsbeschränkungen aufmerksam gemacht, die bei der Inbetriebnahme des Produktes beachtet werden müssen, um die oben genannten Richtlinien einzuhalten. Einzelheiten zu diesen Sondermaßnahmen und Nutzungsbeschränkungen sind in den entsprechenden Produkthandbüchern enthalten.

## VesselView – Überblick

**WICHTIG: VesselView ist ein Multifunktionsdisplay (MFD), das mit Produkten von Mercury Marine Outboards, Mercury MerCruiser und Mercury Diesel kompatibel ist. Außerdem kann die VesselView-Software auf kompatiblen Anzeigegeräten von Lowrance® und Simrad® installiert werden. Einige der in diesem Handbuch erläuterten Funktionen werden je nach verbundenem Antriebssystem deaktiviert.**

VesselView ist ein umfassendes Bootsinformationszentrum, das Informationen für bis zu zwei Benzin- oder Dieselmotoren anzeigen kann. Das System überwacht und meldet kontinuierlich Betriebsdaten sowie detaillierte Informationen wie Wassertemperatur und Tiefe, Trimmstatus, Geschwindigkeit und Lenkungswinkel des Boots sowie Status der Kraftstoff-, Öl-, Wasser- und Abwassertanks. VesselView kann außerdem voll in das GPS-System des Boots bzw. andere NMEA-kompatible Geräte integriert werden, um aktuelle Kurs-, Geschwindigkeits- und zielbasierte Kraftstoffinformationen zu liefern. VesselView ist eine Displayerweiterung für Autopilot- und Joystickbetrieb. Alle Funktionen dieser Steuerfunktionen werden über das Autopilot-CAN-(Control Area Network-)Pad von Mercury Marine oder die Joystick-Steuerung gesteuert. VesselView zeigt an, ob ein Steuermodus aktiv ist oder sich im Standby-Modus befindet. Wenn das Boot Wegpunkte erreicht, werden Popup-Meldungen angezeigt, die zur Bestätigung von Wendungen auffordern. Weitere Displaytexte können genutzt werden, um Motoren und Antriebe so einzustellen, dass ein maximaler Wirkungsgrad erreicht wird.

Displayauflösung	320 x 240 – H x B
Displaytyp	LED-hintergrundbeleuchtetes, vollfarbiges transflektives TFT-LCD-Display mit Optical Bonding
Displaygröße	104 mm (4,1 in.)
Betrachtungswinkel des Displays	170 Grad
Betriebstemperatur	-25 °C bis 65 °C (-13 °F bis 149 °F)
Betriebstemperatur gelagert	-40 °C bis 85 °C (-40 °F bis 185 °F)
Wasserbeständigkeit	IPX7
Produktbreite	118 mm (4,64 in.)
Produkttiefe	36,5 mm (1,43 in.)
Produktlänge	115 mm (4,52 in.)
Produktgewicht	0,32 kg (0,7 lb)
Stromaufnahme	2,2 W (Maximum)
Stromversorgung	NMEA 2000®

## VesselView 403 Fronttafel

Beim VesselView 403 werden fünf Tasten verwendet, es gibt keine Touchscreen-Funktionalität.



64768

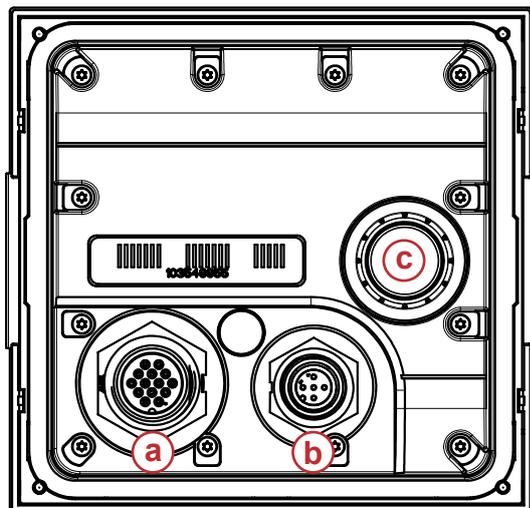
### Bedienelemente der Fronttafel

- a - Menütaste
- b - Taste Down arrow (Abwärtspeil)
- c - Taste Enter (Eingabe)
- d - Taste Up arrow (Aufwärtspeil)
- e - Taste Speed Control (Geschwindigkeitskontrolle)

- Die Taste **Menu (Menü)** ermöglicht den Zugriff auf die Mercury-Menüfunktionen.
- Die Taste **Down arrow (Abwärtspeil)** dient zum Navigieren nach unten durch die Bildschirmoptionen oder Auswahlmöglichkeiten.
- Die Taste **Enter (Eingabe)** dient zum Auswählen, Aktivieren, Deaktivieren oder Speichern einer Auswahl.
- Die Taste **Up arrow (Aufwärtspeil)** dient zum Navigieren nach oben durch die Bildschirmoptionen oder Auswahlmöglichkeiten.
- Die Taste **Speed control (Geschwindigkeitskontrolle)** ermöglicht den Zugriff auf die Geschwindigkeitskontrollfunktionen von VesselView.

## VesselView 403 Rückseite

Die Kabelanschlusspunkte auf der Rückseite des VesselView ermöglichen den Anschluss des Mercury SmartCraft Netzwerk-Kommunikationskabels sowie die Kommunikation des Geräts über ein NMEA-2000-Netzwerk. Es gibt auch einen USB-Anschluss für die Verwendung eines Wi-Fi-Dongles sowie für den Anschluss eines tragbaren Speichermediums für Software-Aktualisierungen, das Hochladen von Bootprofilen oder das Herunterladen von Bildschirmaufnahmen.



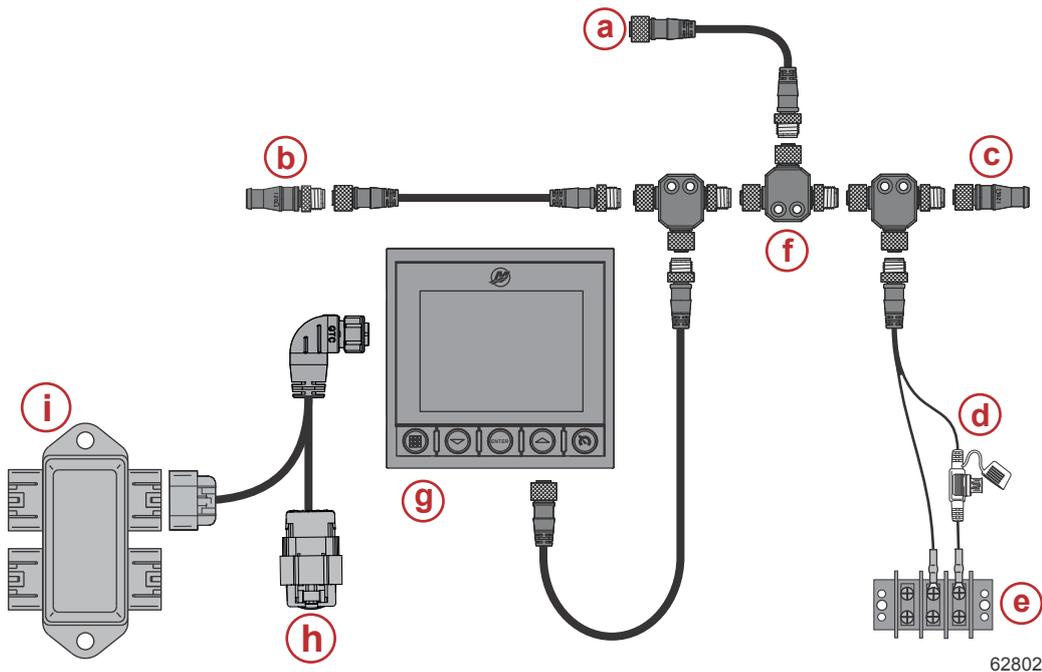
64773

### Rückseite

- a - Mercury SmartCraft-Anschluss
- b - NMEA 2000-Anschluss
- c - USB-Anschluss

## Verdrahtungsarchitektur

Die folgende Abbildung zeigt eine typische Verdrahtungsarchitektur für die Einbindung von VesselView in das Kommunikationsnetzwerk eines Boots.



62802

- a - Optionaler Anschluss an einen Kartenplotter oder ein Multifunktionsdisplay.
- b - 120-Ohm-Abschlusswiderstand, Stecker
- c - 120-Ohm-Abschlusswiderstand, Buchse
- d - NMEA® 2000 gesicherte Stromquelle
- e - Stromversorgungsbus
- f - NMEA® 2000 T-Steckverbinder
- g - VesselView 403
- h - Mit Wetterschutzkappe – nicht verwendet
- i - Abzweigkasten

## Gerätewartung

**WICHTIG:** Es wird empfohlen, die mitgelieferte weiße Kunststoff-Sonnenschutzabdeckung zu installieren, wenn das Gerät nicht in Betrieb ist.

### Reinigung des Displays

Es wird eine regelmäßige Reinigung des Displaybildschirms empfohlen, um eine Ablagerung von Salz und anderen Umweltschadstoffen zu vermeiden. Kristallisiertes Salz kann bei Verwendung eines trockenen oder feuchten Tuchs die Displaybeschichtung zerkratzen. Darauf achten, dass das Tuch ausreichend frisches Wasser enthält, um Salzablagerungen zu lösen und zu entfernen. Während der Reinigung keinen starken Druck auf den Bildschirm ausüben. Wenn Wasserflecken nicht mit dem Tuch entfernt werden können, eine 50/50-Lösung aus warmem Wasser und Isopropylalkohol zur Reinigung des Bildschirms mischen. Kein Aceton, Mineralspirit, terpentinhaltiges Lösungsmittel oder Reinigungsmittel auf Ammoniakbasis verwenden. Die Verwendung von starken Lösungsmitteln oder Reinigungsmitteln kann die Antireflexbeschichtung, den Kunststoff oder die Gummitasten beschädigen. Es wird empfohlen, die Sonnenschutzabdeckung zu installieren, wenn das Gerät nicht in Betrieb ist, um UV-Schäden an den Kunststoffblenden und den Gummitasten zu vermeiden.

### Reinigung des Medienports

Die Kappe des Medienports sollte regelmäßig gereinigt werden, um eine Ablagerung von kristallisiertem Salz und anderen Fremdstoffen zu vermeiden.

### Elektrische Anschlüsse

Es sollten routinemäßige Inspektionen der elektrischen Anschlüsse durchgeführt werden, um die Ablagerung von kristallisiertem Salz und anderen Fremdstoffen zu verhindern.

# Kapitel 2 - Einschaltbildschirme und Einrichtungsassistent

## Inhaltsverzeichnis

**2**

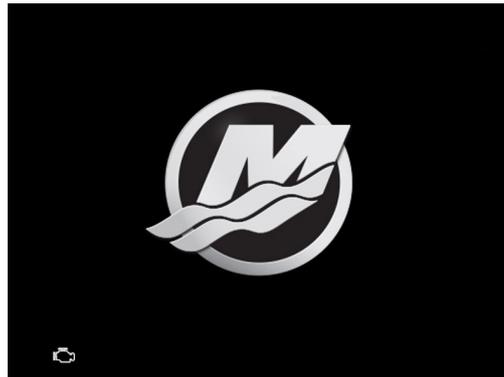
---

Startbildschirm.....	6	Geschwindigkeitseinrichtung.....	9
Setup Wizard (Einrichtungsassistent).....	6	Einheiten konfigurieren.....	12
Überblick.....	6	Tankeinrichtung.....	12
Konfiguration importieren.....	7	Active Trim – Einrichtung.....	15
Motoreinrichtung.....	7	Einrichtungsassistent beenden.....	17
Geräte-Einrichtung.....	9	Hinweis zur Quellenauswahl.....	17
Installierter Joystick.....	9	Erstellen von Bildschirmaufnahmen.....	18

---

## Startbildschirm

Nach der Inbetriebnahme zeigt VesselView einen Startbildschirm an. Das Symbol eines Motors in der unteren Ecke zeigt an, dass die Motorleistung des Boots abgaskontrolliert ist.



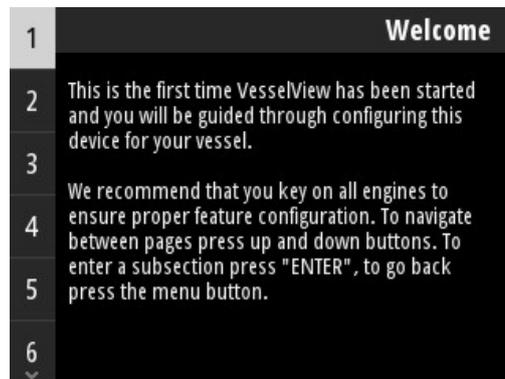
Startbildschirm

## Setup Wizard (Einrichtungsassistent)

### Überblick

Der VesselView-Einrichtungsassistent führt Sie durch die ersten Schritte zur Konfiguration des VesselView. Der Einrichtungsassistent kann jederzeit durch Drücken der Taste **Menu (Menü)** aufgerufen werden. Navigieren Sie im Menübildschirm mit der Taste **Down Arrow (Abwärtspfeil)** zur Option **Settings** (Einstellungen). Navigieren Sie im Menü „Settings“ (Einstellungen) mit der Taste **Down Arrow (Abwärtspfeil)** zur Option **System** und starten Sie den **Wizard** (Einrichtungsassistenten).

Drücken Sie im Bildschirm **Welcome** (Willkommen) die Taste **Down Arrow (Abwärtspfeil)**, um den Einrichtungsassistenten zu starten.



## Konfiguration importieren

Der Einrichtungsassistent fragt den Bootsführer zunächst, ob eine Konfigurationsdatei vorhanden ist, die auf dem lokalen Speicher im Gerät gespeichert oder auf dem USB-Speichermedium geladen wurde, das auf der Rückseite des Geräts eingesteckt ist. Dies kann bei der Einrichtung hilfreich und zeitsparend sein, wenn die für dieses Boot zu verwendenden Einstellungen und Präferenzen identisch sind mit einem Boot, das bereits für die Erstellung einer Konfigurationsdatei verwendet wurde. Wenn keine zu importierende Datei vorhanden ist, drücken Sie die Taste **Down Arrow (Abwärts Pfeil)**, um mit dem Einrichtungsassistenten fortzufahren. Wenn eine zu importierende Konfiguration vorhanden ist, verwenden Sie die Menüoption „File Browser“ (Datei-Browser), um die Konfigurationsdatei zu lokalisieren. Siehe **Kapitel 3 – Datei-Browser**.



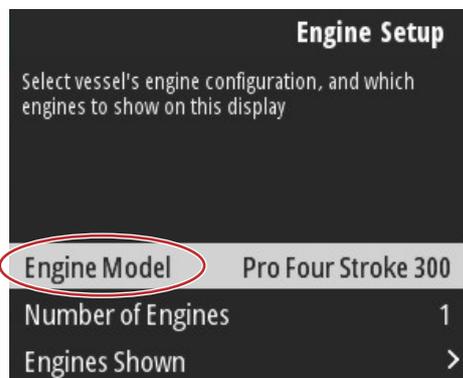
65795

## Motoreinrichtung

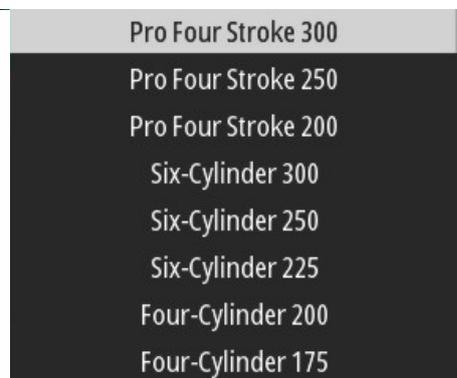
Im Abschnitt „Engine Setup“ (Motoreinrichtung) des Einrichtungsassistenten kann der Bootsführer das Motormodell, die Anzahl der Motoren auf dem Boot und die Anzahl der Motoren (bis zu zwei) auswählen, die auf einem bestimmten VesselView angezeigt werden.

**HINWEIS:** *VesselView 403 zeigt nur Daten für zwei Motoren an. Boote mit drei oder mehr Motoren benötigen zusätzliche VesselView 403-Einheiten.*

Drücken Sie die Taste **Enter (Eingabe)**, um die Motorauswahl anzuzeigen. Verwenden Sie die Pfeiltasten, um in der Liste nach oben und unten zu navigieren. Drücken Sie die Taste **Enter (Eingabe)**, wenn der richtige Motor markiert ist.



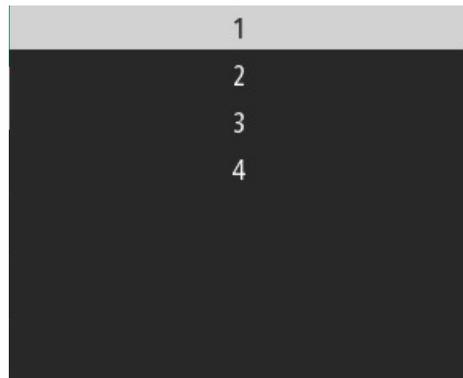
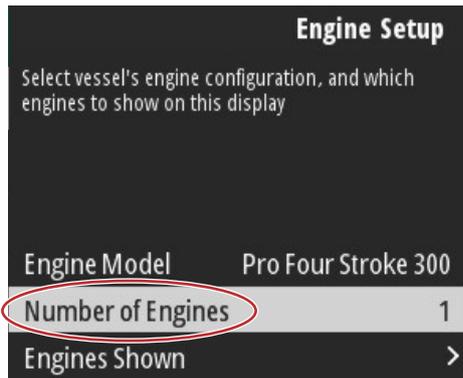
64814



64815

Auswahl des Motors

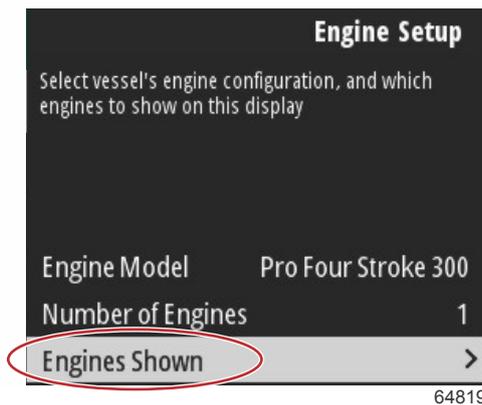
Drücken Sie die Taste **Enter (Eingabe)**, um den Bildschirm „Number of Engines“ (Anzahl der Motoren) aufzurufen. Verwenden Sie die Pfeiltasten, um die korrekte Anzahl der Motoren auf dem Boot auszuwählen.



### Anzahl der Motoren

Drücken Sie die Taste **Enter (Eingabe)**, um den Auswahlbildschirm „Engines Shown“ (Angezeigte Motoren) aufzurufen. Abhängig von der Anzahl der im vorherigen Schritt ausgewählten Motoren werden nur die entsprechenden Optionen angezeigt. Wurden beispielsweise drei Motoren ausgewählt, erhält der Bootsführer die Optionen **Port** (Backbord), **Starboard** (Steuerbord) und **Center** (Mitte). Verwenden Sie die Pfeiltasten, um eine Option zu markieren, und drücken Sie die Taste **Enter (Eingabe)**, um das Kontrollkästchen der Motoren zu aktivieren, die auf dem VesselView angezeigt werden. Auf einem einzelnen VesselView 403 können maximal zwei Motoren angezeigt werden.

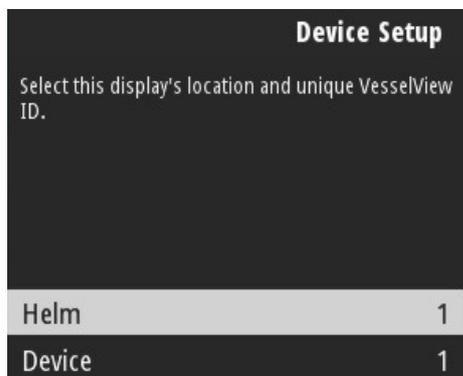
Drücken Sie nach Beendigung des Abschnitts „Engine Setup“ (Motoreinrichtung) des Einrichtungsassistenten die Taste **Menu (Menü)**, um zum Bildschirm „Engine Setup“ zurückzukehren. Drücken Sie die Taste **Down arrow (Abwärtspfeil)**, um mit dem nächsten Schritt des Einrichtungsassistenten fortzufahren.



### Angezeigte Motoren

## Geräte-Einrichtung

Verwenden Sie im Bildschirm „Device Setup“ (Geräteeinrichtung) die Tasten „up and down arrow“ (Aufwärts- und Abwärts Pfeil) und die Taste Enter (Eingabe), um die Auswahl zu bestätigen. Bei Verwendung mehrerer VesselView-Geräte ist jedem Gerät eine eindeutige Nummer zuzuweisen, um Datenübertragungsprobleme zu vermeiden. Die Rudernummern sollten mit dem Standort der einzelnen VesselView-Einheiten übereinstimmen. Es ist üblich, das Hauptruder mit 1 und das Nebenruder mit 2 zu bezeichnen. Drücken Sie die Taste **Down arrow (Abwärts Pfeil)**, um mit dem Einrichtungsassistenten fortzufahren.



64823



64824

### Ruder- und Geräteeinrichtung

## Installierter Joystick

Markieren und aktivieren Sie bei Booten, die mit Joystick-Steuerung ausgestattet sind, das Kontrollkästchen „Joystick Installed“ (Installierter Joystick). Dadurch wird sichergestellt, dass Eingaben in das System, die durch den Joystick initiiert wurden, von der VesselView-Einheit erkannt werden.



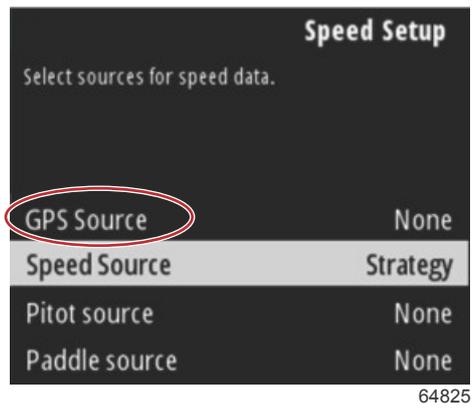
65801

## Geschwindigkeitseinrichtung

Über den Menüpunkt „Speed Source“ (Geschwindigkeitsquelle) wird bestimmt, wie die Geschwindigkeitsdaten erlangt werden. Eine Strategie verwendet Pitot- und Schaufelraddaten, um die Geschwindigkeit des Boots zu ermitteln. Bei Auswahl von „Strategy“ (Strategie) muss der Motor der Pitot- und Schaufelrad-Datenquelle ausgewählt werden. GPS verwendet die Daten von der GPS-Einheit, um die Geschwindigkeit zu bestimmen. Bei Auswahl von GPS muss der richtige Netzwerk-BUS als Quelle für die GPS-Daten zum VesselView ausgewählt werden.

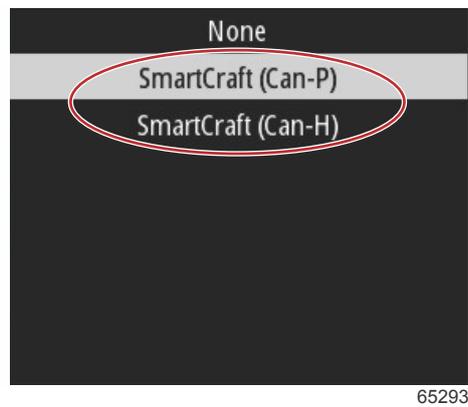
Verwenden Sie die Taste **Up arrow (Aufwärts Pfeil)** und **Down arrow (Abwärts Pfeil)** sowie die Taste **Enter (Eingabe)**, um die Optionen in den Bildschirmen „Speed Setup“ (Geschwindigkeitseinrichtung) auszuwählen.

Markieren und wählen Sie die Option „GPS Source“ (GPS-Quelle).

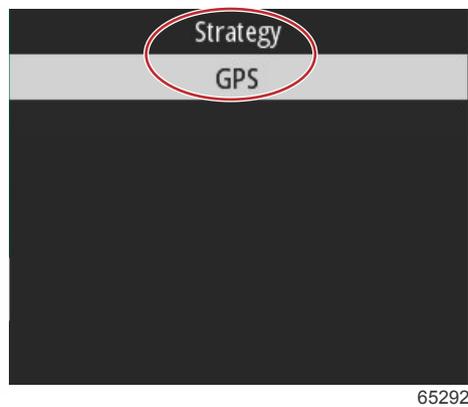


### Auswahl der Geschwindigkeitsquelle

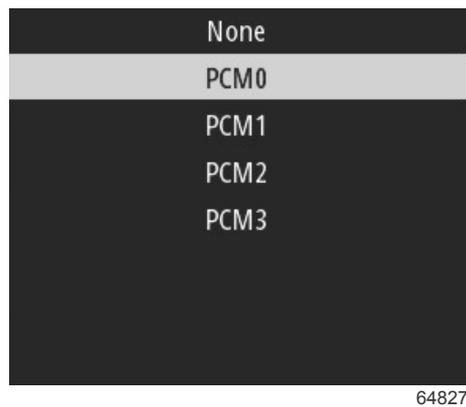
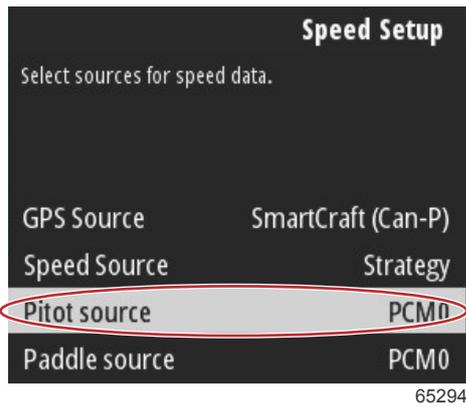
Wählen Sie für GPS-Geschwindigkeitsdaten den CAN-Bus aus, der die GPS-Daten über das SmartCraft-Netzwerk überträgt.



Markieren und wählen Sie die Option für die Geschwindigkeitsquelle.

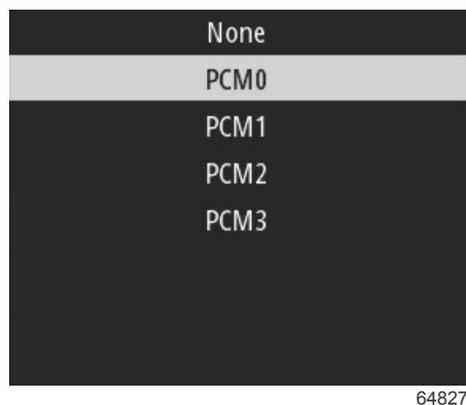
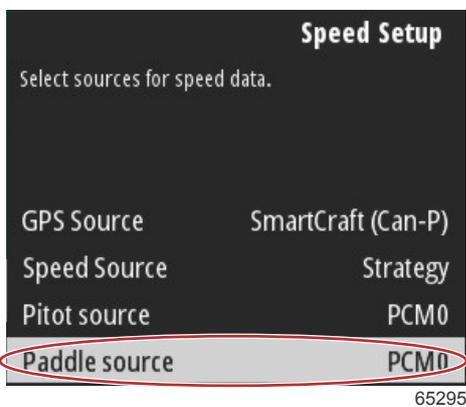


Markieren und wählen Sie bei einer Geschwindigkeitsstrategie die Option „Pitot Source“ (Pitot-Quelle) und wählen Sie das Motor-PCM (Power Control Module) aus, das die Daten des Pitot-Sensors ausgibt.



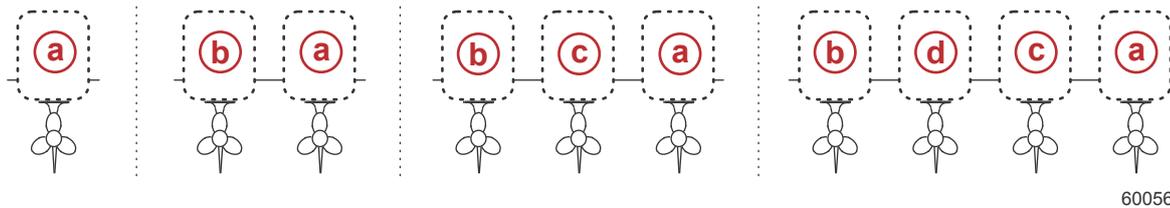
**Auswahl der Motorposition**

Wählen Sie die Option „Paddle Source“ (Schaufelrad-Quelle) und wählen Sie das Motor-PCM (Power Control Module) aus, das die Daten des Schaufelradsenders ausgibt.



**Auswahl der Motorposition**

Die PCM-Positionen für Boote mit mehreren Motoren sind in der folgenden Abbildung dargestellt.

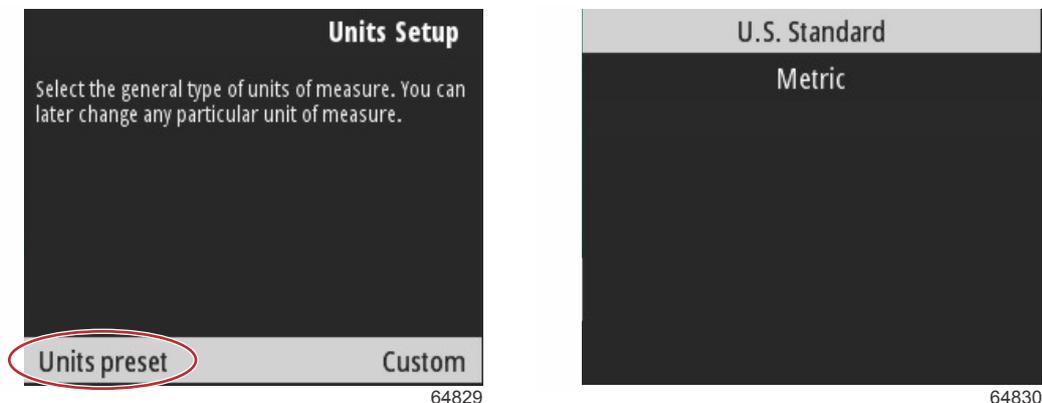


- a - PCM0 = Steuerbord außen
- b - PCM1 = Backbord außen
- c - PCM2 = Steuerbord innen oder mittig
- d - PCM3 = Backbord innen

Wenn die Auswahl der Optionen im Abschnitt „Speed Setup“ (Geschwindigkeitseinrichtung) des Einrichtungsassistenten abgeschlossen ist, verwenden Sie die Taste **Down Arrow (Abwärtspfeil)**, um mit dem nächsten Schritt des Einrichtungsassistenten fortzufahren.

### Einheiten konfigurieren

Mit VesselView kann der Bootsführer die anzuzeigenden Maßeinheiten auswählen. Verwenden Sie die Tasten **Up Arrow (Aufwärtspfeil)** und **Down Arrow (Abwärtspfeil)** sowie die Taste **Enter (Eingabe)**, um eine Auswahl zu treffen.



Anzuzeigende Maßeinheit

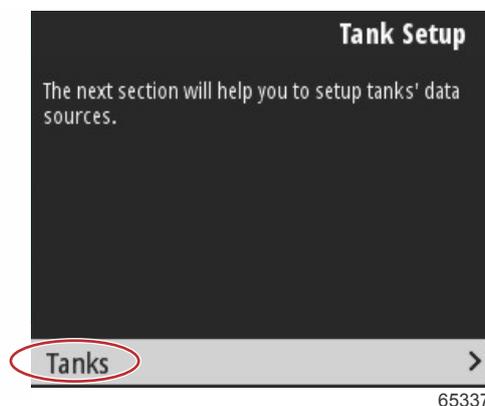
Wenn die Auswahl der Optionen im Abschnitt „Units Setup“ (Einheiteneinrichtung) des Einrichtungsassistenten abgeschlossen ist, verwenden Sie die Taste **Down Arrow (Abwärtspfeil)**, um mit dem nächsten Schritt des Einrichtungsassistenten fortzufahren.

### Tankeinrichtung

**WICHTIG: Stellen Sie sicher, dass alle Tanksensoren und -sender korrekt mit dem Netzwerk verbunden sind, bevor Sie neue Tanks konfigurieren.**

Im Menüpunkt „Tank setup“ (Tankeinrichtung) kann der Bootsführer den Tanktyp auswählen, das Volumen des Tanks einstellen und den Tank benennen.

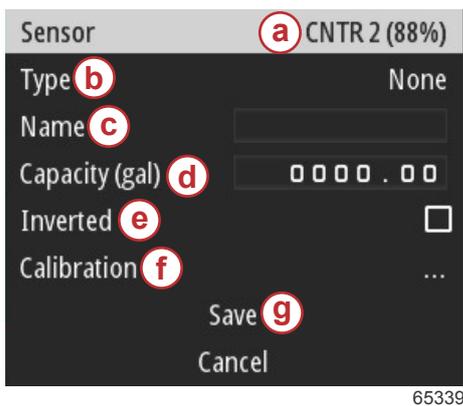
Drücken Sie bei markierten Tanks auf die Taste **Enter (Eingabe)**, um fortzufahren.



Drücken Sie bei markierter Option „Configure new tank“ (Neuen Tank konfigurieren) die Taste **Enter (Eingabe)**.



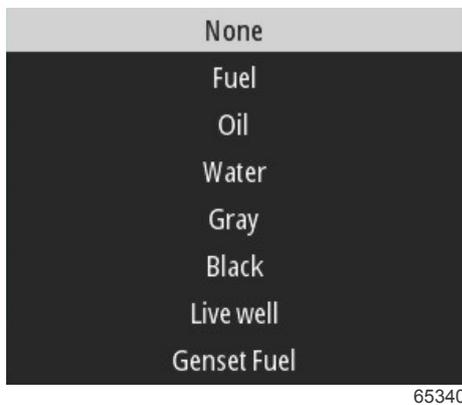
Der Tank-Konfigurationsbildschirm enthält alle Informationen, die VesselView benötigt, um genaue Tankdaten anzuzeigen.



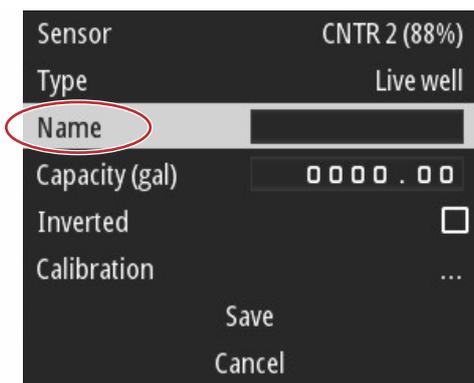
- Tank-Konfigurationsbildschirm**
- a** - Erkannter Tanksensor
  - b** - Tanktyp
  - c** - Tankname
  - d** - Fassungsvermögen des Tanks
  - e** - Invertierung des Tankmesswerts
  - f** - Tankkalibrierung
  - g** - Option zum Speichern

**HINWEIS:** Bei Auswahl von „Genset Fuel“ (Generator-Kraftstoff) als Tanktyp wird das Volumen des Genset-Tanks nicht zum Gesamtvolumen der Kraftstofftanks für den Bootantrieb addiert.

Verwenden Sie zur Auswahl des Tanktyps die Tasten **Up arrow (Aufwärtspfeil)** und **Down arrow (Abwärtspfeil)**, um den gewünschten Tanktyp zu markieren. Drücken Sie bei ausgewähltem Tanktyp die Taste **Enter (Eingabe)**.



Geben Sie den Namen des Tanks ein. In das Namensfeld können bis zu neun Zeichen eingegeben werden. Siehe **Kapitel 3 – Text und Zahlen eingeben**. Drücken Sie nach erfolgter Eingabe des Tanknamens die Taste **Menu (Menü)**, um mit dem nächsten Schritt fortzufahren.



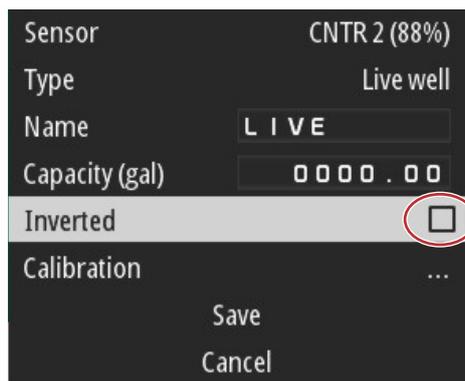
65343

Geben Sie in „Capacity“ das Fassungsvermögen des Tanks ein. Gehen Sie wie im vorherigen Schritt vor, um die Eingabe abzuschließen. Drücken Sie nach erfolgter Eingabe des Tank-Fassungsvermögens die Taste **Menu (Menü)**, um mit dem nächsten Schritt fortzufahren.



65345

Mit VesselView kann der Bootsführer den Wert des überwachten Tankvolumens invertieren. Diese Option ist verfügbar, um Tanksender zu berücksichtigen, die Daten entgegengesetzt zu herkömmlichen Standardsendern übertragen. Standardsensoren für den Tankfüllstand lesen einen Widerstand von 33 - 240 Ohm. Ein Messwert von 240 Ohm weist auf einen leeren Tank und ein Messwert von 33 Ohm auf einen vollen Tank hin. Invertierte Tanksender lesen in der Regel 0 - 180 Ohm, wobei 0 Ohm auf einen vollen Tank und ein Messwert von 180 Ohm auf einen leeren Tank hinweist.



65347

Kalibrierung des Tanks: Es gibt viele Situationen, in denen ein Tank eine Kalibrierung erfordern kann, wie zum Beispiel ungleichmäßig geformte Tanks, Tanks mit V-förmigem Boden, stufenförmige Tanks und auch das Aussehen eines Tanks, wenn das Boot sich im Wasser befindet. Schwimmer und Sender können dem Bootsführer ungenaue Daten senden und Probleme mit der Kraftstoff- und anderen Füllstandsanzeigen verursachen. Die genaueste Methode der Tankkalibrierung besteht darin, mit einem leeren Tank mit einem bekannten Fassungsvermögen zu beginnen. Ein Viertel der Kapazität einfüllen und die Schwimmer- oder Senderposition aufzeichnen. Diesen Vorgang in Viertelschritten wiederholen, bis der Tank voll ist, und die Schwimmer- und Senderpositionen jedes Mal aufzeichnen. Die Tankkalibrierung ermöglicht es dem Benutzer, die Messwerte eines Tanks von „Voll“ bis „Leer“ anzupassen.

Verwenden Sie die Tasten **Up arrow (Aufwärtspfeil)** und **Down arrow (Abwärtspfeil)**, um die Kalibrierzeilen zu markieren. Drücken Sie bei markierter Kalibrierzeile die Taste **Enter (Eingabe)**, um die Prozentangabe zu ändern. Drücken Sie die Taste **Menu (Menü)**, um die Kalibrierzeile zu verlassen.

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

65348

Wenn alle Felder und Auswahlmöglichkeiten konfiguriert wurden, markieren Sie die Option „Save“ (Speichern) und drücken die Taste **Enter (Eingabe)**, um die Tankeinstellungen in VesselView zu speichern.

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

65349

VesselView kehrt zum Bildschirm „Configure new tank“ (Neuen Tank konfigurieren) zurück. Wenn keine weiteren Tanks konfiguriert werden müssen, drücken Sie die Taste **Menu (Menü)**, um zum Menü des Einrichtungsassistenten zurückzukehren, und drücken Sie die Taste **Down arrow (Abwärtspfeil)**, um mit dem Einrichtungsassistenten fortzufahren.

### Active Trim – Einrichtung

Boote, auf denen Active Trim von Mercury Marine installiert ist, können Trimmprofile mit Hilfe des VesselView-Displays verwalten. Die Funktionalität des Tastenfelds von Active Trim wird nicht beeinträchtigt.

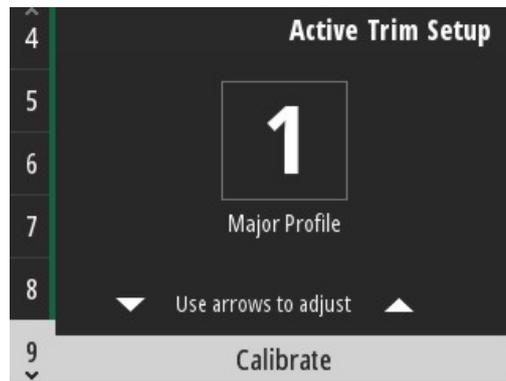
VesselView führt den Bootsführer durch mehrere Schritte im Active-Trim-Konfigurationsprozess. Folgen Sie allen Bildschirmanweisungen und -bestätigungen, um den Konfigurationsprozess abzuschließen.

Drücken Sie bei markierter Option Active Trim die Taste **Enter (Eingabe)**, um den Einrichtprozess zu beginnen.

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

65710

Verwenden Sie die Tasten **Up arrow (Aufwärtspfeil)** und **Down arrow (Abwärtspfeil)**, um ein Active-Trim-Profil zu markieren. Je größer die Zahl, desto aggressiver ist die Motor- oder Antriebsstrimmung bei niedrigeren Geschwindigkeiten. Das Haupttrimmprofil wird zum Mittelwert des Fahrprofils. Das Fahrprofil kann während der Fahrt verstellt werden, um das Fahrverhalten des Boots im Wasser feiner einzustellen. Um das beste Hauptprofil für das Boot zu finden, sollte das Boot mit Reisegeschwindigkeit gefahren werden. Drücken Sie bei markierter Option „Calibrate“ (Kalibrieren) die Taste **Enter (Eingabe)**, um fortzufahren.



65717

Folgen Sie den Bildschirmanweisungen, um die Anpassung der Abwärtstrimmung abzuschließen. Drücken Sie die Taste **Enter (Eingabe)**, um fortzufahren.



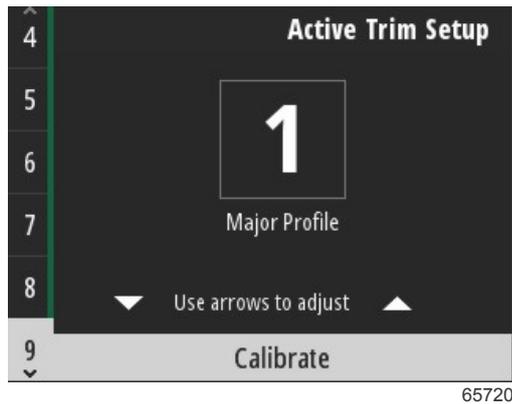
65718

Folgen Sie den Bildschirmanweisungen, um die Anpassung der Aufwärtstrimmung abzuschließen. Drücken Sie die Taste **Enter (Eingabe)**, um fortzufahren.



65719

Wenn die Anpassung der Abwärts- und Aufwärtstrimmung abgeschlossen ist, zeigt VesselView den Bildschirm „Major Profile“ (Hauptprofil) an. Es ist nicht notwendig, jedes der fünf Hauptprofile zu kalibrieren. Die Anpassung der Abwärts- und Aufwärtstrimmung wendet die Trimm-Messwerte auf alle fünf Profile an. Um den Abschnitt Active Trim des Einrichtungsassistenten zu verlassen, drücken Sie die Taste **Menu (Menü)**.



65720

Die Einrichtung von Active Trim ist abgeschlossen.

### Einrichtungsassistent beenden

Um das Verfahren des Einrichtungsassistenten abzuschließen, drücken Sie die Taste **Enter (Eingabe)**.

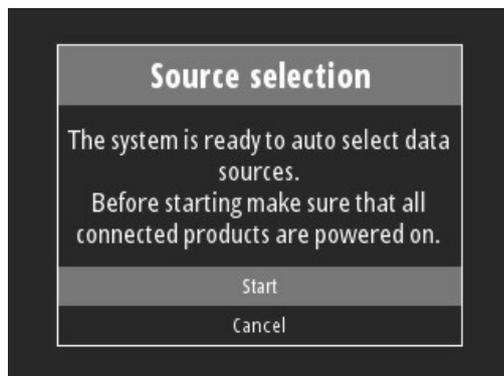


64845

Einrichtungsassistent abgeschlossen

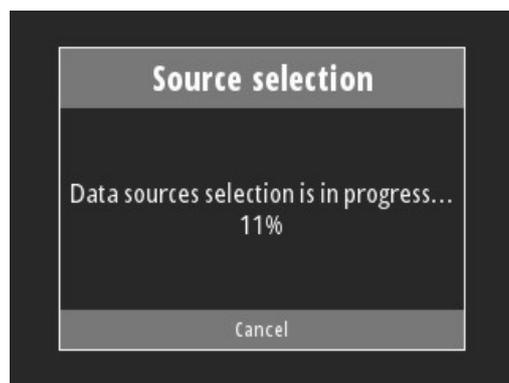
### Hinweis zur Quellenauswahl

Nach Abschluss des Einrichtungsassistenten wird ein Hinweis zur Quellenauswahl angezeigt. Mit der Auswahl von Start durch Drücken der Taste **Enter (Eingabe)** beginnt der Suchprozess im Netzwerk des Boots nach identifizierbaren Sensoren und Sendern von Datenübertragungsgeräten.



65793

Datenquellenauswahl wird ausgeführt. Auf dem Bildschirm wird der Fortschritt von 0 bis 100 Prozent angezeigt.



65812

Wenn die Auswahl abgeschlossen ist, drücken Sie die Taste **Enter (Eingabe)**, um fortzufahren. Der VesselView-Bildschirm kehrt zum Hauptdaten-Anzeigemodus zurück.



65813

## Erstellen von Bildschirmaufnahmen

VesselView ermöglicht die Erstellung von Bildschirmbildern im Echtzeitbetrieb.

**WICHTIG: Seien Sie immer besonders vorsichtig, wenn Sie Ihre Aufmerksamkeit von der Wasserfläche vor Ihnen ablenken. Vergewissern Sie sich, dass sich keine Hindernisse oder andere Boote in Ihrem Fahrtweg befinden.**

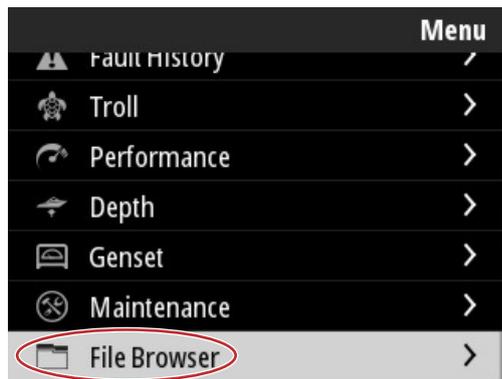
Um eine Bildschirmaufnahme zu erstellen, drücken Sie die Taste **Menu (Menü)** und die Taste **Speed Control (Geschwindigkeitskontrolle)** gleichzeitig. Am unteren Rand des Bildschirms erscheint kurzzeitig ein Dateiname für die Bildschirmaufnahme.



64792

Tasten Menu (Menü) und Speed Control (Geschwindigkeitskontrolle)

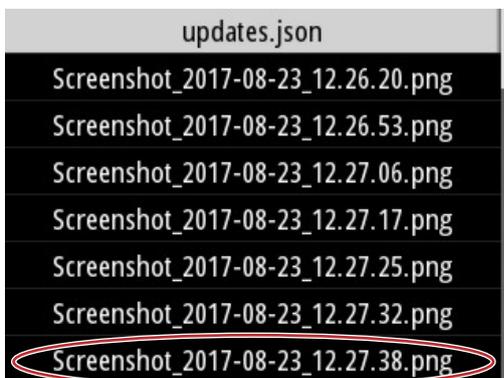
Alle Screenshots sind im Ordner **File Browser** (Datei-Browser) im Hauptmenü abgelegt.



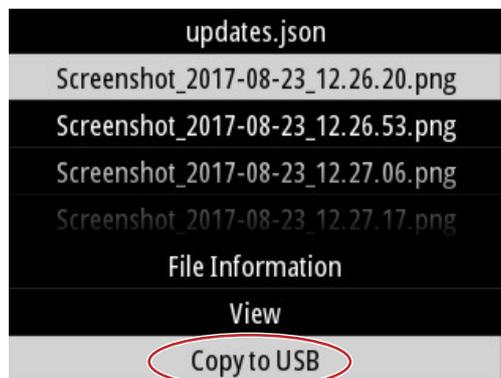
64847

Bildschirmaufnahmen können einzeln ausgewählt werden, um sie anzuzeigen, auf USB zu übertragen oder zu löschen.

**HINWEIS:** Die Option „Copy to USB“ (Auf USB kopieren) wird nur angezeigt, wenn ein ordnungsgemäß formatiertes USB-Laufwerk an der Rückseite des VesselView-Geräts eingesteckt ist. Der USB-Anschluss befindet sich unter der großen Kappe auf der Rückseite des Geräts.



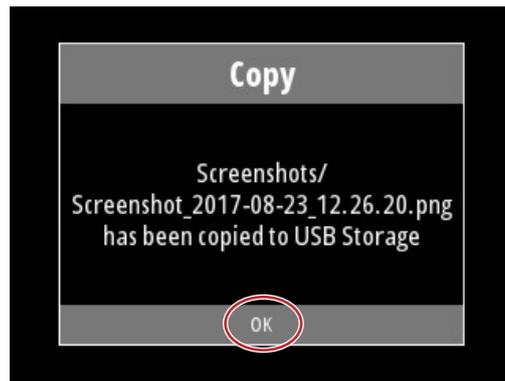
64848



64849

Auf das USB-Laufwerk kopierte Screenshots

Es wird ein Bestätigungsbildschirm eingeblendet, der den Bootsführer darüber informiert, dass der Screenshot erfolgreich auf das USB-Laufwerk kopiert wurde. Drücken Sie die Taste **Enter (Eingabe)**, um OK zu bestätigen und zum Screenshot-Ordner zurückzukehren.



64850

# Kapitel 3 - Auswahlmöglichkeiten des Hauptmenüs

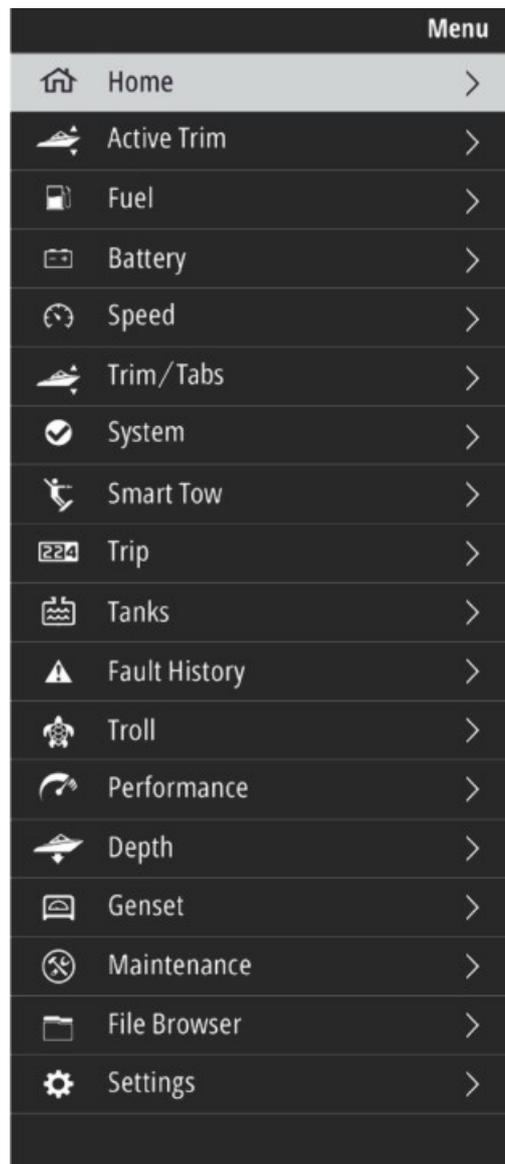
## Inhaltsverzeichnis

Überblick.....	22	Simulieren .....	45
Vergrößern der Datenbildschirme.....	22	Time (Uhrzeit) .....	45
Text und Zahlen eingeben.....	23	Check for Updates (Auf Aktualisierungen prüfen)	46
Home.....	23	.....	46
Active Trim (Aktive Trimmung) .....	24	Boot .....	46
Einführung in Active Trim .....	24	Trimmflossen .....	47
GPS .....	25	Tanks .....	47
Betrieb in seichten Gewässern .....	25	Geschwindigkeit .....	47
Trailer-Position und Active Trim .....	25	Lenkung .....	48
Trimmprofile – Überblick .....	25	Sea Temperature Source	
Einrichtung und Kalibrierung .....	26	(Seewasser-Temperaturquelle) .....	48
Fuel (Kraftstoff).....	27	Joystick Installed (Installierter Joystick) .....	49
Batterie.....	28	Motor .....	49
Geschwindigkeit.....	28	Anzahl der Motoren .....	49
Trim/Tab (Trimmung/Trimmflosse).....	28	Angezeigte Motoren .....	49
System.....	29	Motormodell .....	49
Smart Tow.....	31	Grenzwerte .....	49
Trip (Fahrt).....	32	Unterstützte Daten .....	50
Tanks.....	33	Tempomat/Smart Tow-Typ .....	50
Fault History (Fehlervorgeschichte).....	33	Active Trim .....	50
Troll (Trolling).....	36	Voreinstellungen .....	50
Performance (Leistung).....	38	Key Beeps (Tastentöne) .....	50
Depth (Tiefe).....	38	Backlight (Hintergrundbeleuchtung) .....	50
Genset (Generator).....	38	Pop-ups (Popups) .....	50
Wartung.....	39	Einheiten .....	50
File Browser (Datei-Browser).....	40	Schnittstelle .....	51
Einstellungen.....	42	Alarme .....	51
System .....	42	Vorgeschichte .....	51
About (Info) .....	42	Einstellungen .....	51
Helm (Ruder) .....	43	Sirene aktiviert .....	52
Wizard (Assistent) .....	43	Drahtlos .....	52
Wiederherstellen .....	43	Profildatei .....	53
Netzwerk .....	44		

### Überblick

Durch Drücken der Taste **Menu (Menü)** wird der Hauptmenü-Bildschirm aufgerufen. Verwenden Sie die Tasten **Up arrow (Aufwärtspfeil)** und **Down arrow (Abwärtspfeil)**, um zum gewünschten Menüpunkt zu navigieren und diesen zu markieren.

Nach erfolgter Auswahl im Hauptmenü-Bildschirm kann der Bootsführer die Auswahl immer durch Drücken der Taste **Menu (Menü)** verlassen und zum Hauptmenü-Bildschirm zurückkehren.



64976

### Vergrößern der Datenbildschirme

Im System-Panel auf der linken Seite des Bildschirms befinden sich sechs voreingestellte Datenelemente. Verwenden Sie bei aktiviertem Displaybildschirm des Boots die Taste **Up arrow (Aufwärtspfeil)** und die Taste **Down arrow (Abwärtspfeil)**, um Elemente im System-Panel auszuwählen. Bei Auswahl einer der sechs Voreinstellungen wird die Vollbilddarstellung des Datensatzes dieser Auswahl angezeigt. Die sechs Felder sind:

1. Home
2. Kraftstoff
3. Batterie
4. Geschwindigkeit
5. Trim/Tab (Trimmung/Trimmflosse)
6. System

Wird die Taste **Up arrow (Aufwärtspfeil)** gedrückt, bis das **Home-Symbol** markiert ist, kehrt VesselView zum aktiven Anzeigebildschirm zurück.

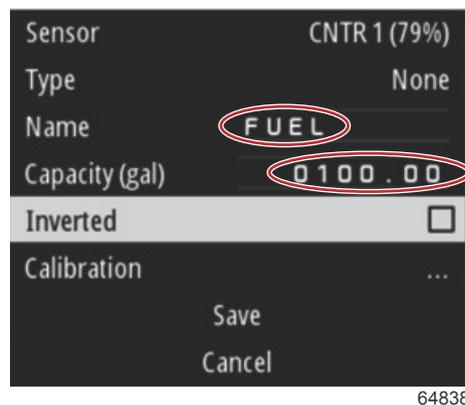


System-Panel

Zusätzliche vergrößerte Datenbildschirme können aufgerufen werden, indem die Taste **Menu (Menü)** gedrückt und mit dem **Up Arrow (Aufwärtspfeil)** oder dem **Down arrow (Abwärtspfeil)** ein beliebiger Menüpunkt ausgewählt wird. Je nach Antriebssystem des Boots sind einige Optionen möglicherweise nicht verfügbar.

## Text und Zahlen eingeben

Die Eingabe von Text und Zahlen in aktive Felder erfolgt durch Verwendung der Taste **Up arrow (Aufwärtspfeil)**, der Taste **Down arrow (Abwärtspfeil)**, der Taste **Enter (Eingabe)** und der Taste **Menu (Menü)**.



Aktive Felder

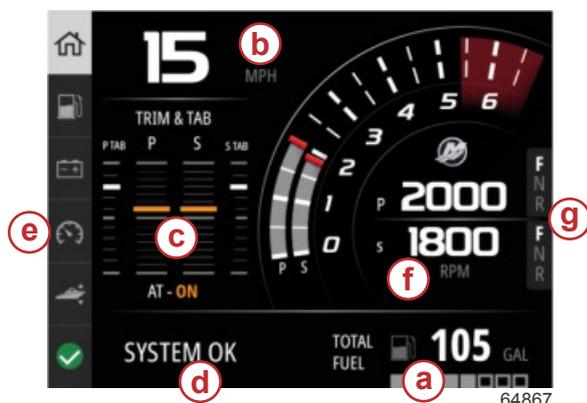
1. Verwenden Sie die Tasten **Up arrow (Aufwärtspfeil)** und **Down arrow (Abwärtspfeil)**, um den gewünschten Menüpunkt oder das gewünschte Feld zu markieren.
2. Drücken Sie die Taste **Enter (Eingabe)**, um den Cursor im Datenfeld zu aktivieren.
3. Drücken Sie die Taste **Enter (Eingabe)** erneut, um die jeweilige Zeichen-/Zahlposition zu markieren.
4. Verwenden Sie die Tasten **Up arrow (Aufwärtspfeil)** und **Down arrow (Abwärtspfeil)**, um das Zeichen/die Zahl zu ändern.
5. Nach erfolgter Eingabe des gewünschten Zeichens/der gewünschten Zahl drücken Sie die Taste **Enter (Eingabe)**, um die Zeichen-/Zahlposition zu deaktivieren.
6. Drücken Sie die Taste **Up arrow (Aufwärtspfeil)**, um mit der nächsten Zeichen-/Zahlposition fortzufahren. Mit der Taste **Down arrow (Abwärtspfeil)** kann zu den vorherigen Zeichen-/Zahlpositionen zurückgekehrt werden.
7. Wenn ein aktives Datenfeld vollständig ist, drücken Sie die Taste **Menu (Menü)**, um mit den Tasten **Up arrow (Aufwärtspfeil)** und **Down arrow (Abwärtspfeil)** auf dem Bildschirm entweder nach oben oder nach unten zum nächsten Feld zu navigieren.
8. Verwenden Sie die vorherige Anweisungsliste, um in VesselView zusätzliche aktive Felder für verschiedene Bildschirme auszufüllen.
9. Wenn alle Felder in einem Bildschirm ausgefüllt sind, wählen Sie die Option **Save (Speichern)**, um sicherzustellen, dass alle Änderungen oder zusätzlichen Eingaben beibehalten werden.

## Home

Der **Home**-Bildschirm von VesselView enthält die folgenden Daten:

- Kraftstoff

- Geschwindigkeit
- Trimmdiagramme und Active-Trim-Status
- System-Status
- Autopilot-Status
- Drehzahl
- Getriebeposition

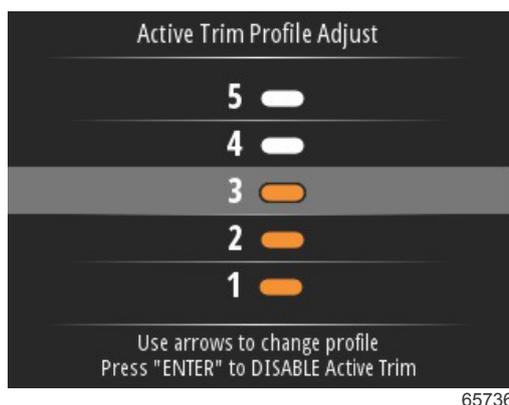


- a - Kraftstoff
- b - Geschwindigkeit
- c - Trimmdiagramme und Active-Trim-Status
- d - System-Status
- e - System-Panel-Elemente
- f - Drehzahl
- g - Getriebeposition

Um von einer beliebigen Datenebene oder einem beliebigen Funktionsbildschirm zum Home-Bildschirm zurückzukehren, drücken Sie die Taste **Menu (Menü)**. Je nachdem, in welcher Verschachtelungsebene Sie sich befinden, müssen Sie die Taste **Menu (Menü)** gegebenenfalls mehrmals drücken.

Datenelemente, die auf der linken Seite im System-Panel angezeigt werden, können durch Navigieren zum Menüpunkt „System“ angepasst werden: Settings > Preferences > Interface > System (Einstellungen > Präferenzen > Schnittstelle > System). Es können maximal fünf Datenselektionen vorgenommen werden.

## Active Trim (Aktive Trimmung)



Außerdem ist eventuell zusätzliche Hardware für Ihr Boot erforderlich, damit die Funktion „Active Trim“ aktiviert werden kann. Informationen zur erforderlichen Hardware erhalten Sie bei Ihrem Mercury Marine Vertragshändler.

## Einführung in Active Trim

Active Trim ist ein von Mercury Marine patentiertes, GPS-basiertes, automatisches Trimmsystem. Dieses intuitive passive System passt die Motor- bzw. Antriebstrimmung laufend an sich ändernde Betriebsbedingungen an, um Leistung, Kraftstoffverbrauch und Bedienkomfort zu verbessern. Das System reagiert präzise auf Bootsmanöver und bietet ein rundum verbessertes Fahrerlebnis. Active Trim setzt keine Erfahrung mit der Motor- bzw. Antriebstrimmung voraus, um die Vorteile des Systems nutzen zu können.

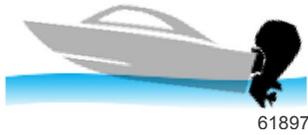
- Wenn das Boot beschleunigt, wird der Motor bzw. der Antrieb nach außen getrimmt.
- Wenn das Boot langsamer wird, z. B. bei einer Wendung, wird der Motor bzw. der Antrieb nach innen getrimmt.
- Active Trim kann jederzeit manuell übersteuert werden, indem die Tasten zur manuellen Trimmung verwendet werden.
- Mit Active Trim kann der Bootsführer Änderungen der Bootsbeladung, der Wetterbedingungen und die bevorzugten Voreinstellungen kompensieren, und dabei die volle automatische Kontrolle bewahren.

Das Active Trim-System verfügt über vier Betriebsmodi:



1. **Idle speeds** (Leerlaufdrehzahlen)  
Behält die bestehende Trimmungsposition bei.

61896



**2. Beschleunigung (Hole Shot [max. Beschleunigung])**

Neigt den Motor bzw. den Antrieb nach unten, um die Buganhebung zu minimieren und die Zeit bis zum Erreichen der Gleitfahrt zu verkürzen.



**3. Planing speeds (Gleitfahrt-Drehzahlen)**

Trimmt den Motor oder Antrieb schrittweise auf der Grundlage der GPS-Geschwindigkeit, um das effizienteste Betriebsverhalten beizubehalten.



**4. Bedieneingriff**

Wenn der Bootsführer manuell trimmt, wird das Active Trim-System sofort übersteuert und der Bootsführer hat wieder die vollständige Kontrolle über das Boot.

Beim erstmaligen Starten des Motors wird der Active Trim Ein- bzw. Aus-Zustand vor dem letzten Ausschalten wiederhergestellt. Beispiel: Wenn Active Trim vor dem letzten Ausschalten aktiviert war, ist das System auch beim nächsten Motorstart aktiviert.

**GPS**

Zur Bestimmung der Bootgeschwindigkeit nutzt Active Trim ein GPS-Signal. Das Active Trim-System steuert die Trimmung solange nicht automatisch, bis das GPS-Gerät ein Signal erfasst hat.

**Betrieb in seichten Gewässern**

**WICHTIG: Active Trim erkennt keine Wassertiefe und kann dadurch in seichten Gewässern nicht automatisch hochtrimmen. Der Bootsführer muss in diesem Fall eingreifen und Active Trim durch manuelles Trimmen von Motor bzw. Antrieb übersteuern bzw. die OFF-Taste (AUS) drücken.**

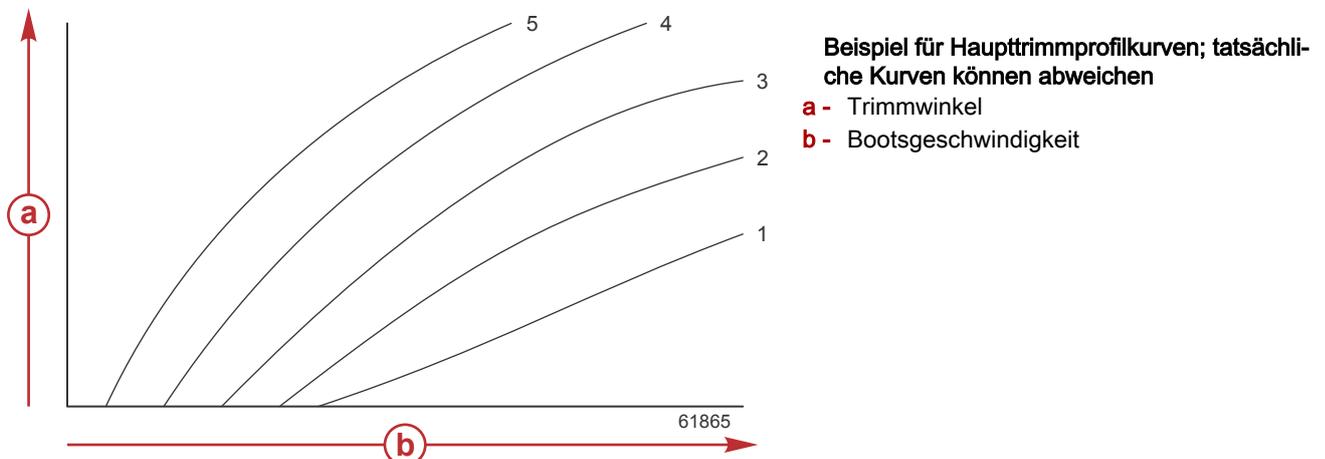
**Trailer-Position und Active Trim**



Wird der Motor oder Antrieb in die Anhängerstellung gebracht (mehr als 50 % des angepassten Trimmungsbereichs), wird Active Trim nicht aktiviert. Jedes Mal, wenn der Motor oder Antrieb über seinen normalen Bereich getrimmt wird (z. B. zum Navigieren in seichtem Wasser, Ablassen des Bootes von einem Anhänger oder Verladen des Bootes auf einen Anhänger), muss erst manuell nach unten getrimmt werden, damit Active Trim funktioniert. Diese Sicherheitsfunktion verhindert, dass der Motor oder Antrieb automatisch nach unten trimmt und aufprallt.

**Trimmpreise – Überblick**

Das Active Trim-System kann auf eines der fünf unterschiedlichen Haupttrimmpreise konfiguriert werden. Die folgende Abbildung zeigt, wie der Trimmwinkel im Vergleich zu den Bootsgeschwindigkeitskurven für jedes der fünf Preise unterschiedlich ist.

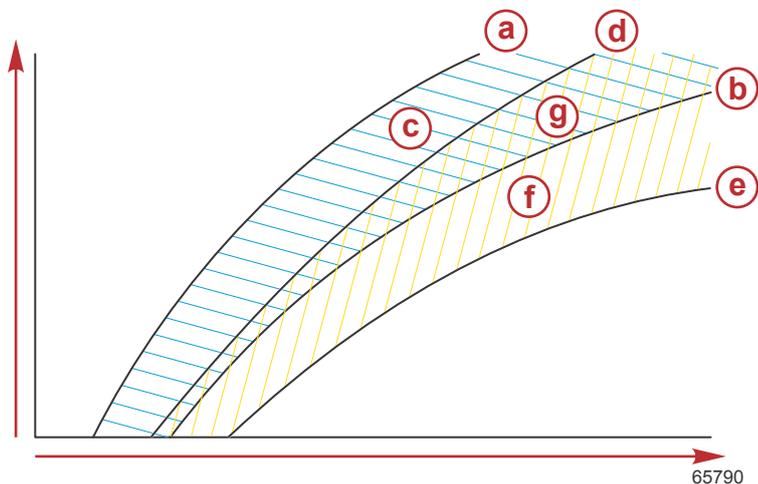


Das Active Trim-System mit dem jeweils am besten passenden Haupttrimmpreis für ein bestimmtes Boot und Antriebssystem unter normalen Betriebsbedingungen konfigurieren.

Jede in vorhergehenden Beispiel dargestellte Hauptprofilkurve stellt die Standard- und Mitteleinstellung (einstellbares Trimmprofil 3) verschiedener einstellbarer Trimmprofile dar. Jedes Haupttrimmprofil verfügt über einen Bereich von fünf vom Benutzer einstellbaren Trimmprofilen, damit der Bootsführer die Trimmkurven während des Bootsbetriebs an sich ändernde Umweltbedingungen oder Bootsbeladung anpassen kann.

Die obere Grenze eines ausgewählten Haupttrimmprofils stellt das vom Benutzer einstellbare Trimmprofil 5 dar. Die untere Grenze stellt das vom Benutzer einstellbare Trimmprofil 1 dar.

Die Bereiche der fünf Haupttrimmprofile überlappen sich. Durch Platzieren der Trimmkurvenbereiche der Hauptprofile 4 und 3 (von der ersten Abbildung) auf einer gemeinsamen Abbildung ist eine wesentliche Überlappung erkennbar. Die obere Grenze für Hauptprofil 3 ist höher als die untere Grenze für Hauptprofil 4. Ein Teil der Trimmkurve wird von beiden Profilen geteilt. In der Praxis heißt das, dass kleine Änderungen in den Bedingungen, in denen das System konfiguriert ist, keine großen Änderungen der Systemleistung zur Folge haben.



- a - Obere Grenze des Hauptprofils 4
- b - Untere Grenze des Hauptprofils 4
- c - Diese Fläche (c) plus (g) entspricht dem gesamten Spektrum des Hauptprofils 4.
- d - Obere Grenze des Hauptprofils 3
- e - Untere Grenze des Hauptprofils 3
- f - Diese Fläche (f) plus (g) entspricht dem gesamten Spektrum des Hauptprofils 3.
- g - Bereichsüberlappung der Hauptprofile 4 und 3

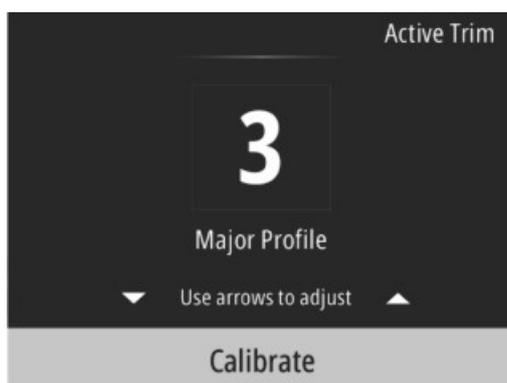
65790

## Einrichtung und Kalibrierung

**WICHTIG:** Active Trim muss stets mit einem Hauptprofil konfiguriert werden, das dem Bootsführer die Auswahl eines einstellbaren Profils mit zusätzlichem Eintrimmen ermöglicht, d. h. es sollte vermieden werden, ein Hauptprofil auszuwählen, das im Normalbetrieb dem einstellbaren Trimmprofil 1 entspricht. Dies gewährleistet, dass der Bootsführer stets den Bug nach unten bringen kann, um Tauchstempfen zu korrigieren, ohne dass der Motor bzw. der Antrieb manuell getrimmt werden muss.

VesselView durchsucht das Netzwerk nach dem „Vessel Control Module“ (Bootssteuerungsmodul). Wenn die Software des Bootssteuerungsmoduls nicht auf dem neuesten Stand ist oder es im Netzwerk nicht gefunden werden kann, ist es dem Benutzer nicht möglich, mit der Einrichtung von Active Trim fortzufahren.

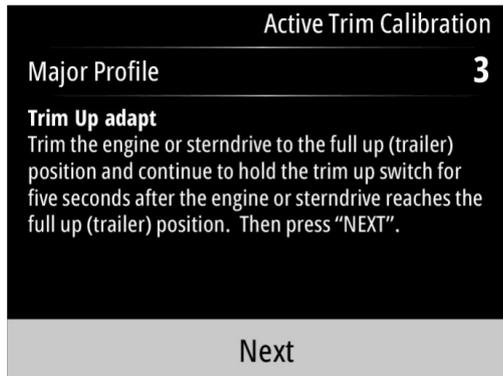
Markieren Sie die Option „Calibrate“ (Kalibrieren) und drücken Sie die Taste **Enter (Eingabe)**. Folgen Sie den Bildschirmanweisungen für jeden Schritt im Kalibrierprozess. Markieren Sie nach Abschluss eines jeden Schritts die Option Next (Weiter), um mit dem nächsten Schritt fortzufahren. Wenn alle Schritte abgeschlossen sind, drücken Sie die Taste **Enter (Eingabe)**, um den Kalibriervorgang zu speichern.



64874



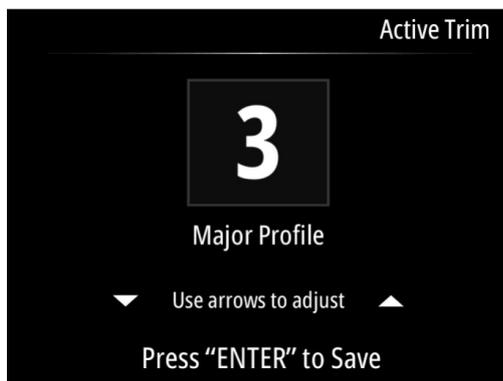
64875



64876



64878



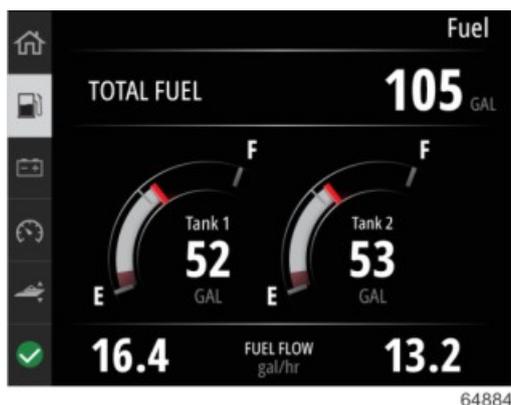
64879

## Fuel (Kraftstoff)

Der VesselView-Bildschirm „Fuel“ (Kraftstoff) zeigt den Gesamtkraftstoff basierend auf den aktuellen Tankdaten an, die in der Tankkonfiguration über das Tankmenü oder den Einrichtungsassistenten eingegeben wurden.

## Kapitel 3 - Auswahlmöglichkeiten des Hauptmenüs

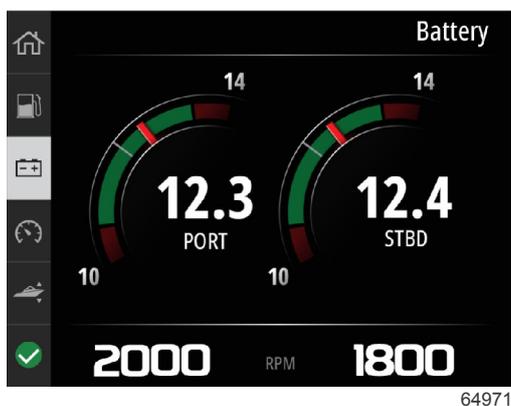
Der untere Teil des Bildschirms zeigt den Kraftstoffdurchfluss oder den Kraftstoffverbrauch in Volumen pro Stunde an. Das Volumen hängt von der Maßeinheit ab, die während des Einrichtungsvorgangs mit dem Einrichtungsassistenten ausgewählt wurde. Die Maßeinheit kann jederzeit durch Navigieren auf „Menu“ > „Settings“ > „Preferences“ > „Units“ (Menü > Einstellungen > Präferenzen > Einheiten) geändert werden.



## Batterie

Der Datenbildschirm „Battery“ (Batterie) zeigt die Batteriespannung mit einem numerischen Wert sowie einem roten Anzeiger in einer bogenförmigen Anzeige an.

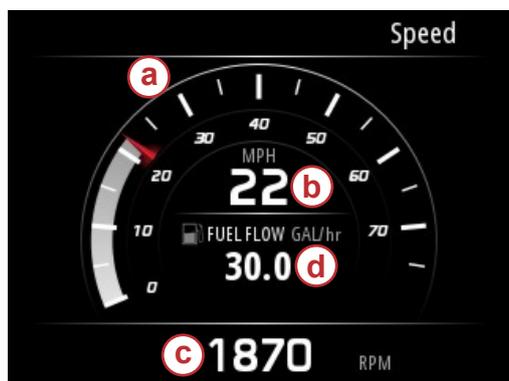
Die Motordrehzahl (RPM) wird im unteren Teil des Bildschirms angezeigt.



Batteriebildschirm Beispiel

## Geschwindigkeit

Der Datenbildschirm „Speed“ (Geschwindigkeit) enthält die Geschwindigkeitsanzeige in Tachoform, den numerischen Geschwindigkeitswert sowie den Kraftstoffdurchfluss der Motoren.



- a - Tacho
- b - Numerischer Geschwindigkeitswert
- c - Drehzahlwert
- d - Kraftstoff-Durchflussrate

## Trim/Tab (Trimmung/Trimmflosse)

Auf dem Datenbildschirm Trim/Tabs werden die folgenden Daten angezeigt:

- Trimmdiagramm
- Trimmflossendiagramm
- Numerische Trimmwerte

- Aktiver Trimmstatus
- Kraftstoff-Durchflussrate



- a - Trimmdiagramm
- b - Numerischer Trimmwert
- c - Aktiver Trimmstatus
- d - Kraftstoff-Durchflussrate
- e - Trimmflussendiagramm

64972

## System

Der Systembildschirm kann mit bis zu fünf Boots- und Motordatenelementen individuell angepasst werden. Die Motordrehzahl (RPM) wird immer auf dem Bildschirm angezeigt.

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

64883

**HINWEIS:** Je nach Antriebssystem des Boots stehen nicht alle Optionen für Boots- und Motordaten zur Verfügung.

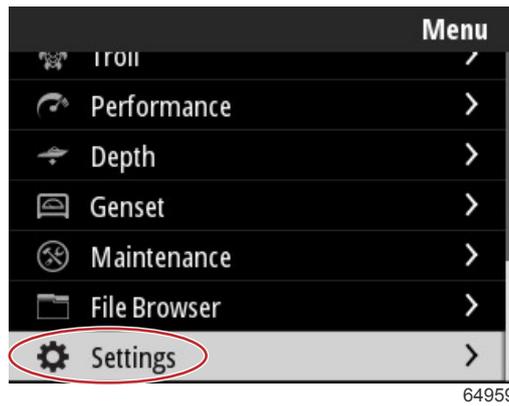
Im Folgenden ist eine Liste der Auswahlmöglichkeiten für Boots- und Motordaten aufgeführt.

- Coolant pressure (Kühlmitteldruck)
- Kühlmitteltemperatur
- Ladedruck
- Öldruck
- Engine hours (Motorbetriebsstunden)
- Kraftstoff-Durchflussrate
- Ansauglufttemperatur
- Throttle percent (Gas Prozent)
- Load percent (Last Prozent)
- Transmission oil temperature (Getriebeöltemperatur)
- Transmission oil pressure (Getriebeöldruck)
- Total fuel used—lifetime (Gesamtkraftstoffverbrauch – Betriebszeit)

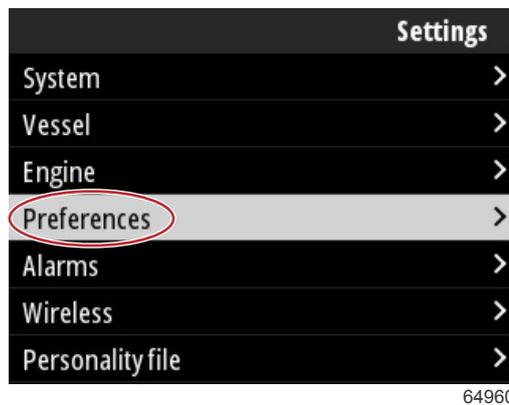
Um Datenelemente auszuwählen, die im Bildschirm „System“ angezeigt werden sollen, navigieren Sie zum Menü.

### Kapitel 3 - Auswahlmöglichkeiten des Hauptmenüs

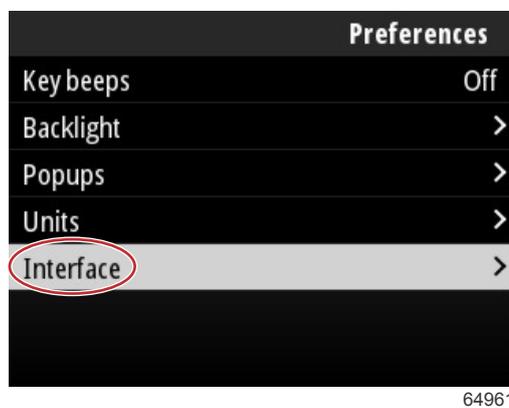
Verwenden Sie im Hauptmenü die Pfeiltasten zum Markieren der Option „Settings“ (Einstellungen) und drücken Sie die Taste **Enter** (Eingabe).



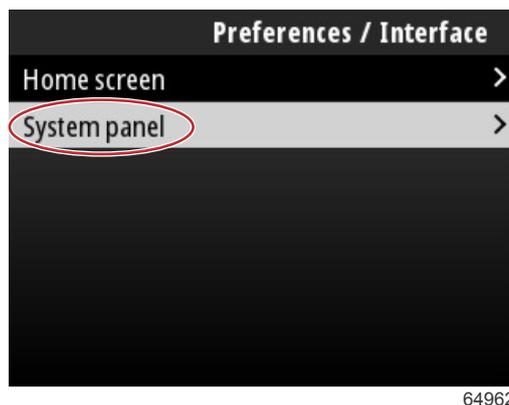
Verwenden Sie die Pfeiltasten zum Markieren der Option „Preferences“ (Präferenzen) und drücken Sie die Taste **Enter** (Eingabe).



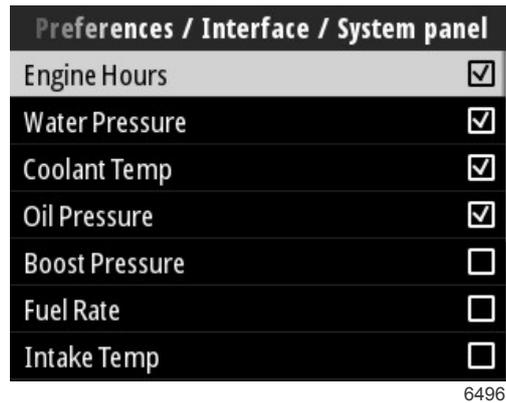
Verwenden Sie die Pfeiltasten zum Markieren der Option „Interface“ (Schnittstelle) und drücken Sie die Taste **Enter** (Eingabe).



Verwenden Sie die Pfeiltasten zum Markieren der Option „System Panel“ und drücken Sie die Taste **Enter** (Eingabe).



Im Bildschirm „System Panel“ sind Optionen für die Datenanzeige verfügbar. Markieren Sie mit den Pfeiltasten die gewünschte Datenauswahl. Drücken Sie die Taste **Enter (Eingabe)**, um eine Auswahl zu aktivieren oder deaktivieren. Es können bis zu fünf Auswahlmöglichkeiten aktiviert werden.



64963

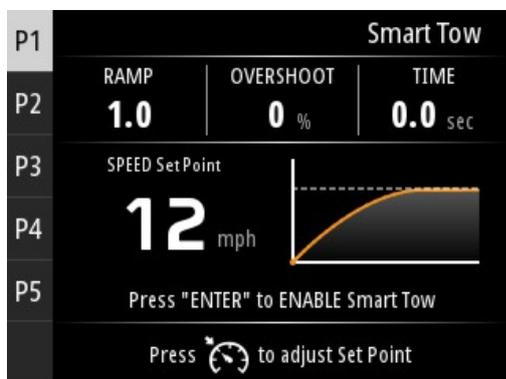
Nach erfolgter Auswahl drücken Sie die Taste **Menu (Menü)**, um den Bildschirm „System Panel“ zu verlassen. Der Bildschirm System zeigt nun die aktuelle Auswahl an.

## Smart Tow

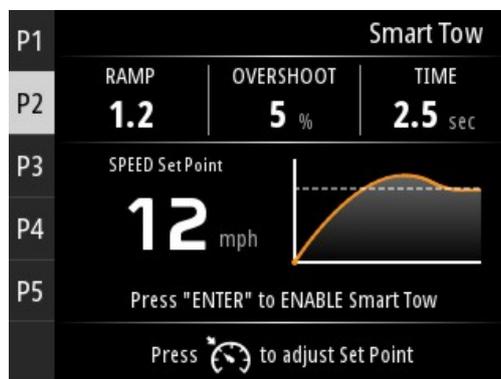
Smart Tow ist ein einfach zu bedienendes Programm zur Verwaltung der Bootsbeschleunigung und der Geschwindigkeitszielwerte für das Ziehen von Wasserskifahrern, Tubern oder Wassersportausrüstungen aller Art. Mit Smart Tow hört das Spekulieren bei Beschleunigungsproblemen wie zu hohe Startbeschleunigung, zu viel Überschwingung, Verlangsamung und bei nicht konstanten Geschwindigkeiten auf. Ein Profil wählen, „Enable“ (Aktivieren) wählen und den Bedienhebel auf Vollgas stellen, Smart Tow erledigt den Rest.

Smart Tow basiert auf der Motordrehzahl, es sei denn ein GPS ist am Boot installiert und mit dem CAN-Netzwerk verbunden.

Smart Tow bietet fünf werkseitig voreingestellte Startprofile, die auf der linken Seite des Displays als P1 bis P5 angezeigt werden. Verwenden Sie die Tasten **Up arrow (Aufwärtspeil)** und **Down arrow (Abwärtspeil)**, um durch die Profile zu scrollen und diese zu markieren.

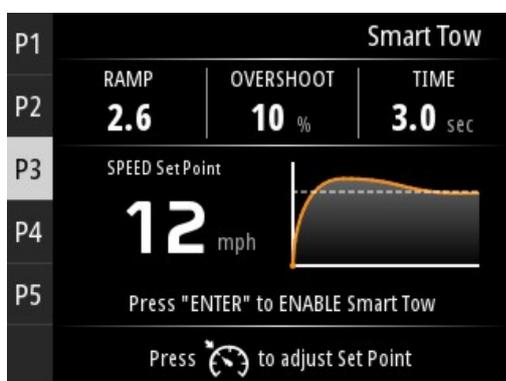


65036

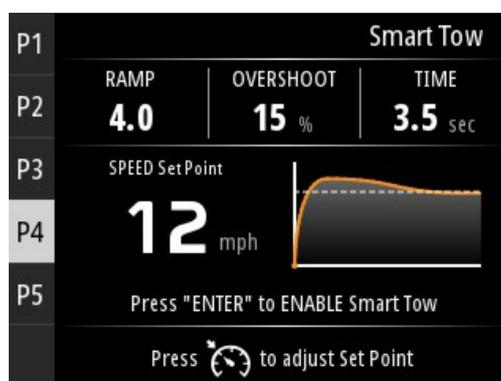


65037

Profile 1 und 2

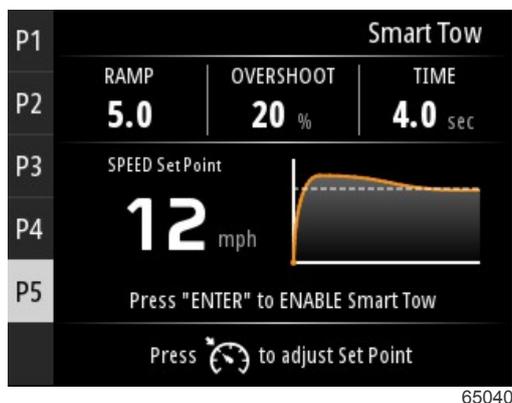


65038



65039

Profile 3 und 4

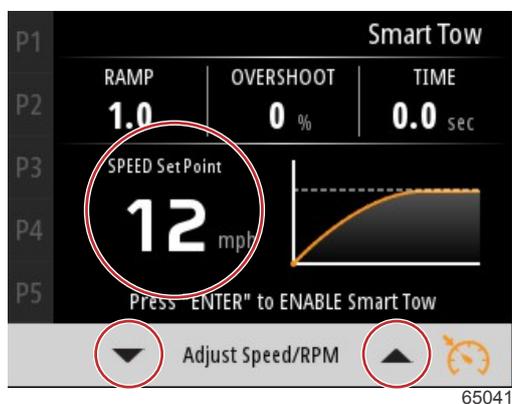


65040

### Profil 5

Im Bildschirm Smart Tow kann der „Setpoint“ (Sollwert) von jedem Profil geändert werden. Die Änderung des Sollwertes kann nützlich sein, wenn sich Personen an Bord befinden, die unterschiedliche Erfahrungen mit Wassersportgeräten haben. Der Bootsführer kann sowohl aggressivere Starts für erfahrene Wasserskifahrer als auch leichte Starts für Kinder oder das Schleppen von Schlauchbooten erstellen.

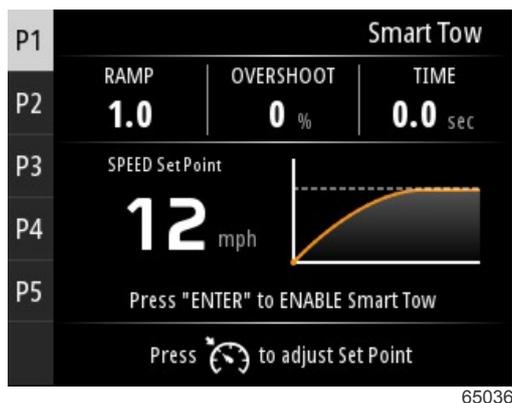
Durch Drücken der Taste **Speed Control (Geschwindigkeitskontrolle)** werden die Tastensymbole **Up arrow (Aufwärtspfeil)** und **Down arrow (Abwärtspfeil)** zur Einstellung des Sollwertes angezeigt.



65041

### Sollwert und Einstellungsanzeigen

Drücken Sie zur Aktivierung eines beliebigen Smart-Tow-Startprofils die Taste **Enter (Eingabe)**.



65036

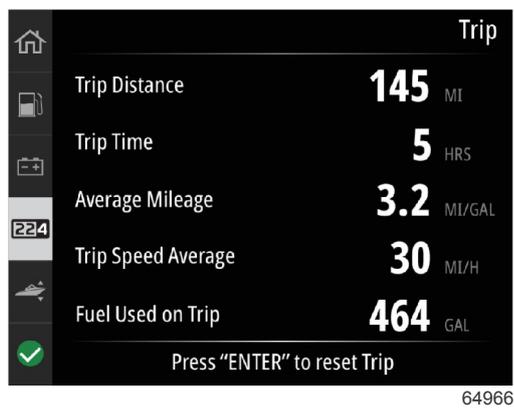
Drücken Sie zur Deaktivierung von Smart Tow die Taste **Enter (Eingabe)**. Die Anzeige verlässt das Startprofil und kehrt zum Bildschirm zurück, in dem verschiedene Profile markiert und gestartet werden können.

## Trip (Fahrt)

Der Datenbildschirm „Trip“ (Fahrt) zeigt die folgenden Elemente an:

- Fahrstrecke
- Fahrzeit
- Average mileage (Durchschnittliche Fahrleistung)
- Trip Speed average (Durchschnittliche Fahrgeschwindigkeit)
- Fuel used on Trip (Kraftstoffverbrauch auf der Fahrt)

- Reset-Option Trip

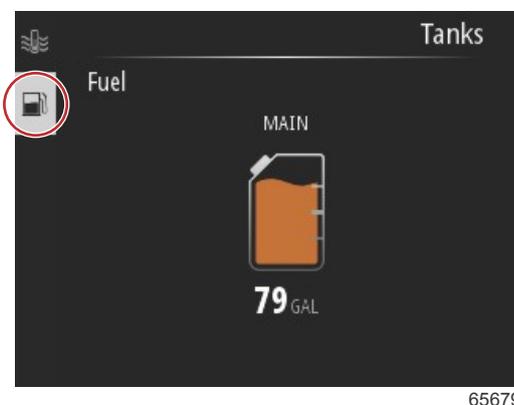


64966

Durch Drücken der Taste **Enter (Eingabe)** werden die Werte des Bildschirms „Trip“ (Fahrt) zurückgesetzt.

## Tanks

Der Datenbildschirm „Tank“ besteht aus einer Abbildung eines Tanks mit einem farbigen Teil des Tanks, der das Restvolumen des Tanks darstellt. Unter der Tankabbildung wird ein numerischer Wert angezeigt.



65679

Wenn mehr als ein Tank für das Boot konfiguriert ist, verwenden Sie die Taste **Up arrow (Aufwärtspfeil)** oder **Down arrow (Abwärtspfeil)**, um die zusätzlichen Tanks zu markieren. Jeder konfigurierte Tank wird durch ein Symbol dargestellt, das sich auf den Tankinhalt bezieht. Diese Tanksymbole befinden sich auf der linken Seite des Bildschirms.



65683

## Fault History (Fehlervorgeschichte)

Alle Mercury Warnungen, Fehler und Alarmer werden angezeigt, unabhängig davon, welcher Bildschirm zum Zeitpunkt des Alarms angezeigt wird. Wenn ein Alarm aktiviert ist, wird auf dem Bildschirm ein Fenster mit einem Alarmtext und einer Warnung angezeigt, zusammen mit einer kurzen Beschreibung, welche Maßnahmen ergriffen werden sollten.

Kritische Alarmer werden in der Regel von einer Antwort des Mercury Motor-Schutzsystems begleitet, die eine reduzierte Leistung, reduzierte maximale Drehzahl oder einen erzwungenen Leerlaufzustand umfassen können. Alle kritischen Fehler geben eine hörbare Meldung für den Benutzer aus. Bei einem kritischen Fehler gibt das Warnhorn sechs Sekunden lang einen Dauerton aus.

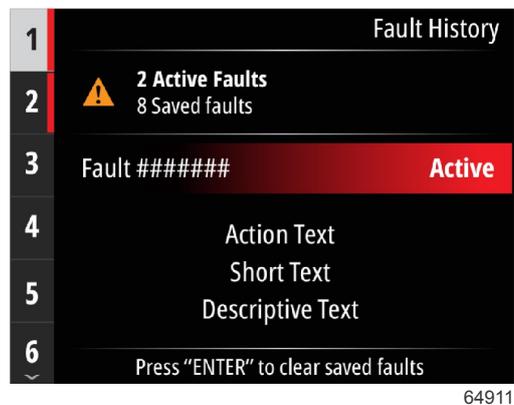
Nicht kritische Alarmer werden wie kritische Alarmer dargestellt, sie werden jedoch von sechs kurzen Signaltönen des Warnhorns begleitet.

Fehler-Popups ermöglichen es dem Bootsführer, zusätzliche Informationen zu den einzelnen Fehlern zu erhalten. Wählen Sie die Option „View“ (Ansicht), um eine ausführlichere Erläuterung des Fehlers zu erhalten.



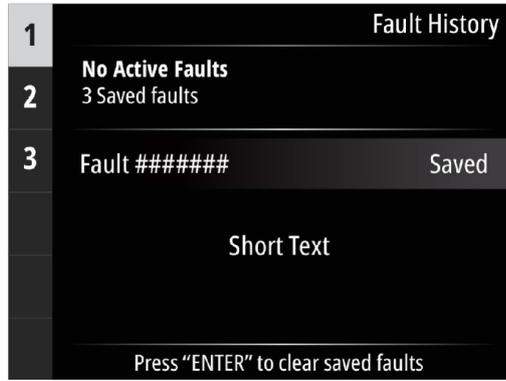
Fehler-Popup Beispiel

Um einen aktiven Fehler zu beseitigen, muss das fehlerhafte Teil identifiziert werden. Das fehlerhafte Teil überprüfen, reparieren oder ersetzen. Starten Sie die Motoren und lassen Sie VesselView den System-Startscan ausführen. Wenn das Boot den Startscan besteht, wird die Registerkarte „Mercury“ auf der linken Bildschirmseite grün dargestellt. Die Alarmvorgeschichte kann immer durch die Auswahl des Hauptmenübildschirms und die nachfolgende Auswahl der Option „Alarms“ (Alarmer) angezeigt werden. Hier kann die Fehlervorgeschichte angezeigt werden.



Beispielbildschirm „Fault history“ (Fehlervorgeschichte)





64913



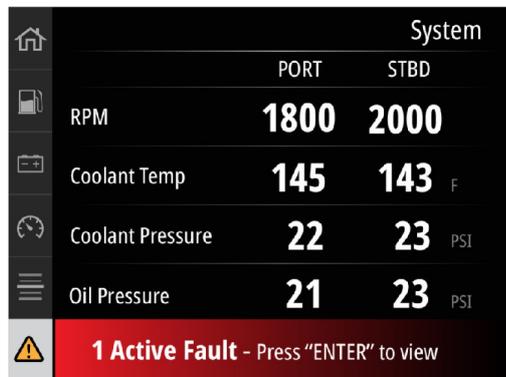
64914

**Keine Fehler in der Fehlervorgeschichte**

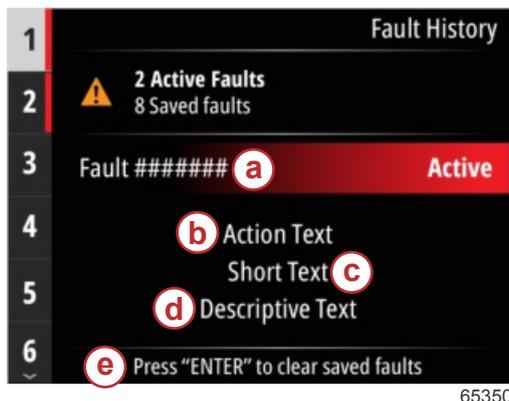
Wenn an der Unterseite des Bildschirms ein Fehleralarm angezeigt wird, drücken Sie die Taste **Enter (Eingabe)**, um die Fehlerinformation anzuzeigen.



64915



64916

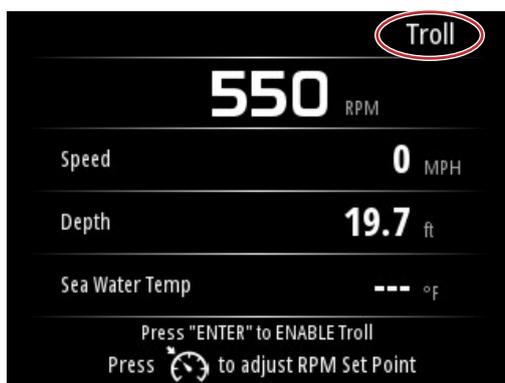


65350

- a - Fehlercode
- b - Korrekturmaßnahme Text
- c - Kurztext des Fehlers
- d - Beschreibender Fehlertext
- e - Taste Enter (Eingabe) – zur Beseitigung des Fehlers

## Troll (Trolling)

Troll-Drehzahlbereiche hängen vom Antriebssystem ab. Die maximale Troll-Drehzahl für alle Motoren oder Außenborder ist 1000 U/min.

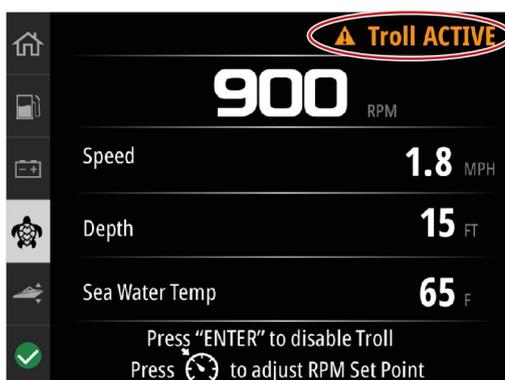


65005

Das Boot muss in einem Gang und die Gasstellung im Leerlauf sein. Wenn das Boot diese Bedingungen nicht erfüllt, wird der Bootsführer durch ein Warnsymbol und einen Begleittext darüber informiert, wie er die Troll-Steuerung verfügbar machen kann.

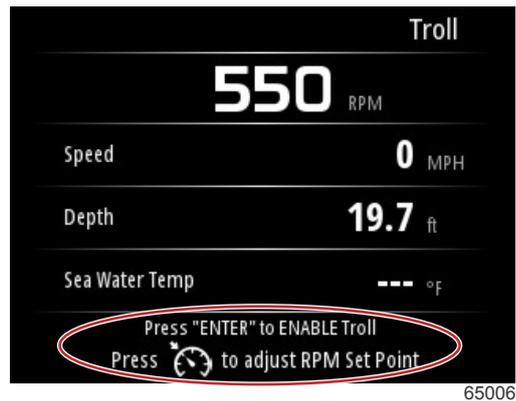
Nachdem der gewünschte Drehzahlwert gewählt wurde, drücken Sie die Taste **Enter (Eingabe)**, um die Troll-Funktion zu aktivieren. Dadurch wird die Troll-Steuerung gestartet und die Motoren werden auf die gewünschte Drehzahl eingestellt.

An der Oberseite des VesselView-Bildschirms werden ein Warnsymbol und der Text „Troll ACTIVE" (Troll aktiv) angezeigt.

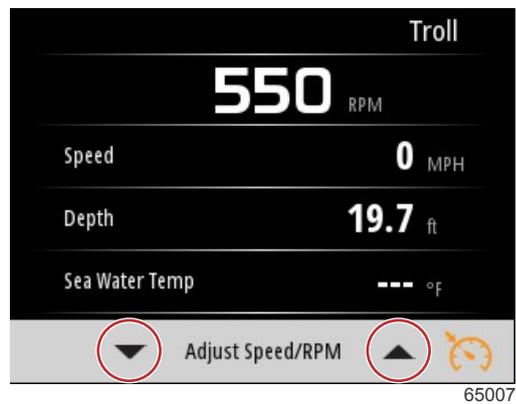


65004

Folgen Sie den Bildschirmanweisungen am unteren Rand der Anzeige. Durch Drücken der Taste **Enter (Eingabe)** wird die Troll-Funktion deaktiviert. Durch Drücken der Taste **Speed Control (Geschwindigkeitskontrolle)** können Einstellungen am Drehzahl-Sollwert vorgenommen werden.

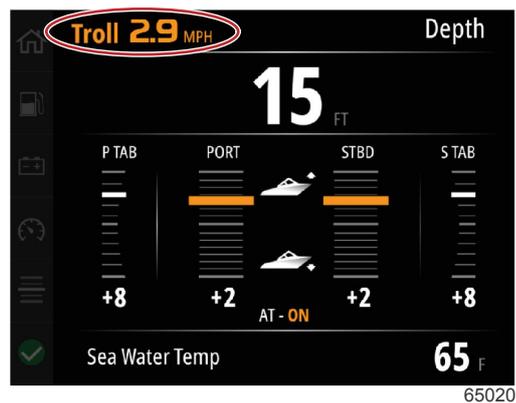


Bildschirmanweisungen



Tastenanzeigen Drehzahleinstellung

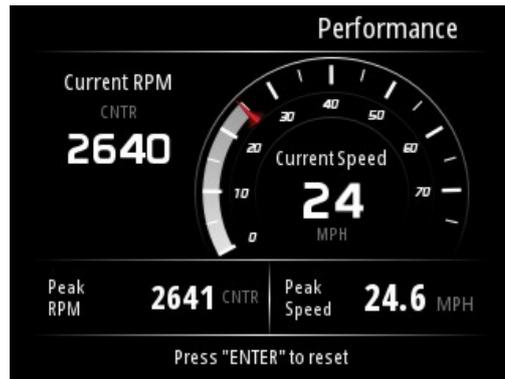
Drücken Sie die taste **Speed Control (Geschwindigkeitskontrolle)**, um das Fenster „Adjust Speed/RPM“ (Geschwindigkeit/ Drehzahl einstellen) zu verlassen und zum Bildschirm „Troll“ zurückzukehren. Bei aktivierter Troll-Funktion ist das Navigieren zu anderen Bildschirmen nicht möglich. Drücken Sie die Taste **Enter (Eingabe)**, um die Troll-Funktion zu deaktivieren.



Troll als aktiv angezeigt

## Performance (Leistung)

Der Bildschirm „Performance“ (Leistung) zeigt die Spitzengeschwindigkeit des Boots, die Spitzendrehzahl, die aktuelle Geschwindigkeit und die aktuellen Drehzahlwerte für bis zu zwei Motoren an.



64882

## Depth (Tiefe)

Der Bildschirm „Depth“ (Tiefe) zeigt die Wassertiefe sowie die aktuelle Trimmposition und die Wassertemperatur an.

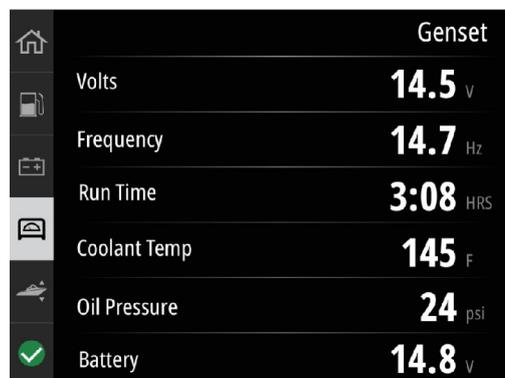


64881

## Genset (Generator)

Der Datenbildschirm „Genset“ (Generator) zeigt die folgenden Elemente an:

- Genset Volts (Spannung)
- Genset Frequency (Frequenz)
- Genset Run Time (Betriebszeit) in Stunden
- Genset Oil Pressure (Öldruck)
- Genset Coolant Temperature (Kühlmitteltemperatur)
- Genset Battery Voltage (Batteriespannung)
- Genset Fuel (Kraftstoff) sofern in **Tanks** als **Genset-Tank** definiert

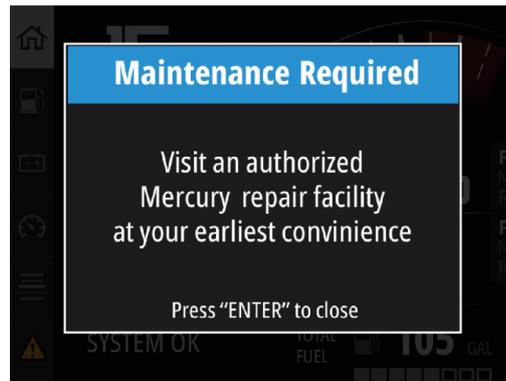


64964

Datenbildschirm Genset

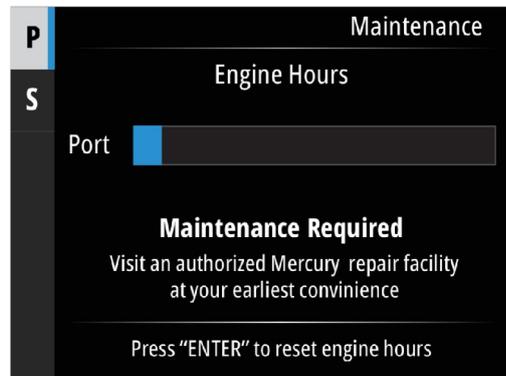
## Wartung

Wenn während eines Systemscans eine Erinnerung erkannt wird, erscheint auf dem Bildschirm ein blaues Popup. Verwenden Sie den gesunden Menschenverstand, um Ihre Investition zu schützen, und überprüfen Sie Ihr Motoröl regelmäßig, vorzugsweise vor jedem Gebrauch.



64968

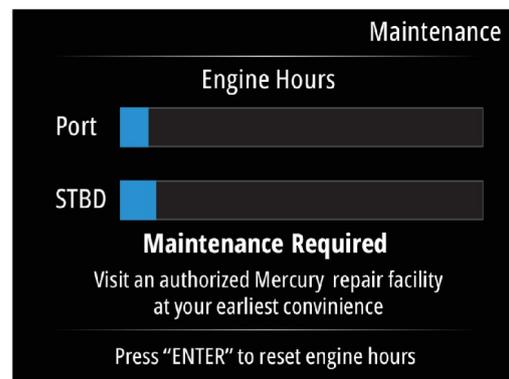
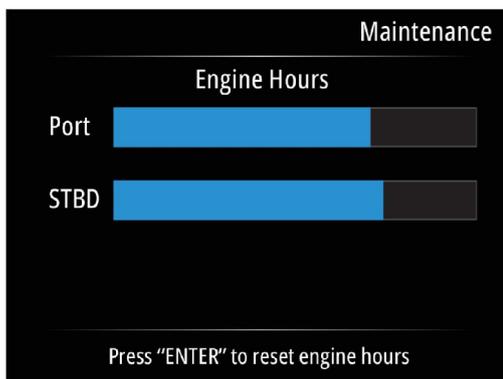
Wenn die geplante Wartungszeit vollständig abgelaufen ist, erscheint nach dem Startscan ein Wartungs-Popup. Der Bootsführer kann das Popup schließen, aber die Erinnerung erscheint bei jedem Einschaltvorgang des Boots. Durch die Bestätigung der Erinnerung wird der Wartungs-Zeitrahmen in VesselView zurückgesetzt. Benutzer können die Wartungsleiste jederzeit anzeigen, um den Ablaufstatus zu sehen. Dies kann bei der Planung zukünftiger Termine mit Ihrem Händler hilfreich sein, wenn die Wartung nicht vom Eigentümer durchgeführt wird.



64967

### Bildschirm „Maintenance“ (Wartung) Beispiel

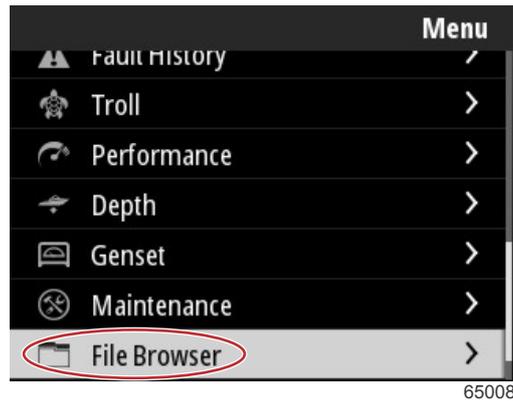
Je mehr Blau in der Leiste angezeigt wird, desto länger dauert es, bis eine Wartung erforderlich ist. Je kürzer der blaue Balken (Ablauf) ist, desto näher steht eine planmäßige Wartung bevor. Die folgenden Abbildungen zeigen links einen Zustand, in dem keine Wartung nötig ist, und rechts einen Zustand, in dem eine Wartung erforderlich ist.



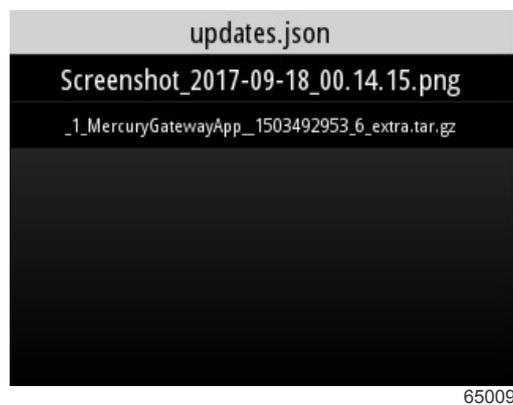
64969

## File Browser (Datei-Browser)

Verwenden Sie die Tasten **Up arrow (Aufwärtspfeil)** und **Down arrow (Abwärtspfeil)**, um die Option „File Browser“ (Datei-Browser) im Hauptmenü zu markieren.

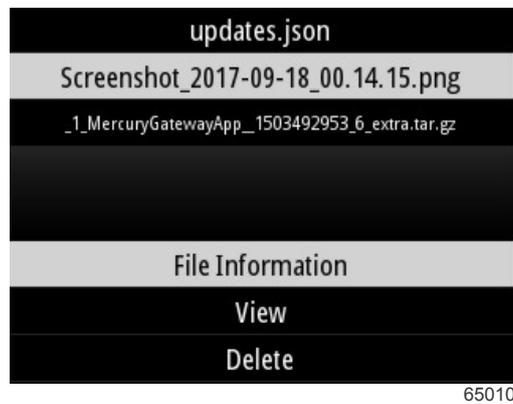


Drücken Sie die Taste **Enter (Eingabe)**, um den Inhalt des Datei-Browsers anzuzeigen.

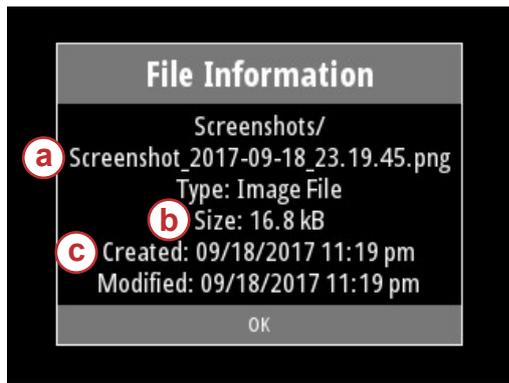


### Inhalt des Datei-Browsers

Es gibt die Möglichkeit, die Dateiinformationen zu überprüfen, die Datei anzusehen oder die Datei zu löschen.



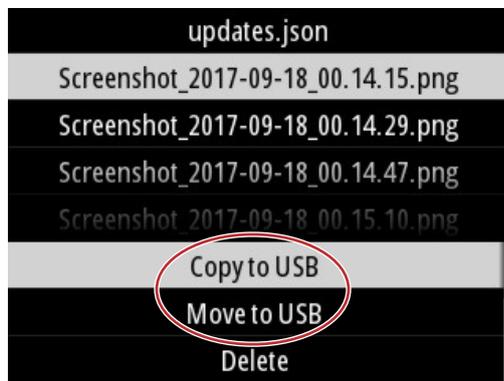
Bei Auswahl der Option „File Information“ (Dateiinformation) werden der Name der Datei, die Größe der Datei sowie Datum und Uhrzeit der Dateierstellung angezeigt.



- a - Dateiname
- b - Dateigröße
- c - Datum und Uhrzeit der Erstellung

65027

Beim Einstecken eines USB-Laufwerks in das VesselView werden zwei weitere Optionen hinzugefügt, die mit einer Datei ausgeführt werden können: „Copy to USB“ (Auf USB kopieren) und „Move to USB“ (auf USB verschieben). Bei eingestecktem USB-Laufwerk hat der Bootsführer die Wahl zwischen Dateizugriff auf dem VesselView – „Local Storage“ (Lokaler Speicher) oder auf dem USB-Laufwerk – „USB Storage“ (USB-Speicher).



65012

Weitere USB-Optionen

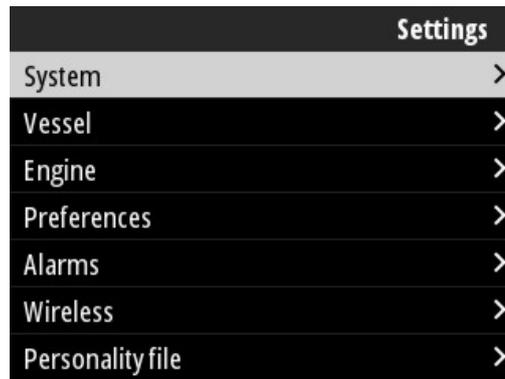


65011

Lokale und entfernbare Speicherorte

## Einstellungen

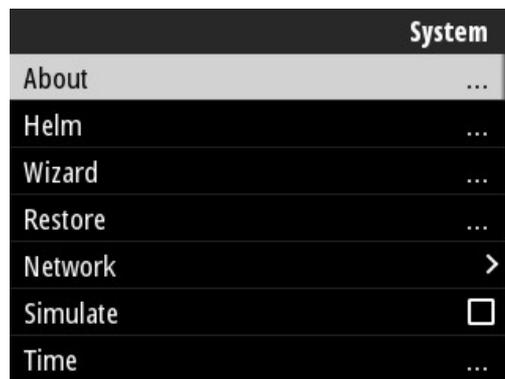
Im Menü „Settings“ (Einstellungen) gibt es sieben Kategorien für die Einstellung oder Änderung von Anzeigedaten auf dem VesselView. Viele der Einstellungen werden durch die im Einrichtungsassistenten vorgenommenen Einstellungen festgelegt. Diese Einstellungen können jedoch jederzeit durch Markieren einer Kategorie und Auswählen einer der zugehörigen Optionen geändert werden.



64983

## System

In der Kategorie System gibt es folgende Einstellungen: „About“ (Info), „Helm“ (Ruder), „Wizard“ (Assistent), „Restore“ (Zurücksetzen), „Network“ (Netzwerk), „Simulate“ (Simulieren), „Time“ (Uhrzeit) und „Check for Updates“ (Auf Aktualisierungen prüfen).



65351

## About (Info)

Durch Markieren der Option „About“ (Info) und Drücken der Taste **Enter (Eingabe)** wird ein Bildschirm angezeigt, der die Softwareversion und Anwendungsrevision, die Hardwarekapazität, die Seriennummer und Copyright-Informationen enthält. Die Option „Support...“ am unteren Rand des Bildschirms beschreibt, wie Sie ein Screenshot des Bildschirms „About“ (Info) erstellen können. Das Aufnehmen eines Bildschirms wird auch in **Kapitel 2 – Bildschirmaufnahmen machen** behandelt.



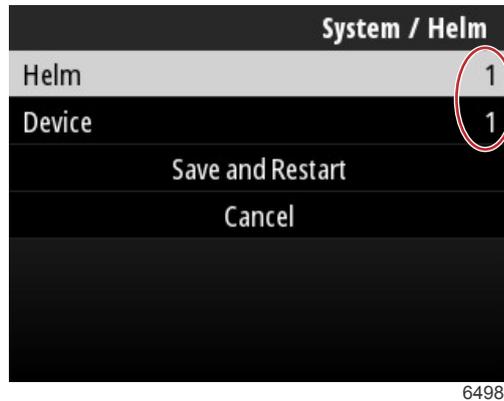
65022

**Aktuelle Softwareversion und Anwendungsrevision**

### Helm (Ruder)

Mit der Option „Helm“ (Ruder) kann der Bootsführer dem VesselView-Gerät und dem Ruder, an dem es installiert ist, eine Standort-Identifikationsnummer zuweisen. Diese Identifikationsnummer ist wichtig, wenn es mehr als ein Ruder auf einem Boot gibt. Die Vergabe unterschiedlicher Identifikationsnummern verhindert das Auftreten von Kommunikationsfehlern im Netzwerk.

Die Vergabe neuer Identifikationsnummern erfordert einen Neustart des VesselView.



64987

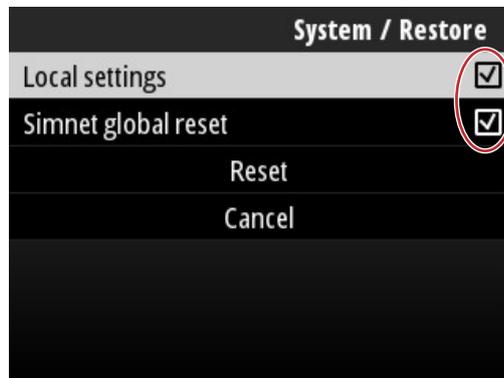
Standort-Identifikationsnummern

### Wizard (Assistent)

Der „Setup Wizard“ (Einrichtungsassistent) ist ein Verfahren in mehreren Schritten, in dem der Bootsführer spezifische Informationen über den Motor und das Boot eingibt, damit das VesselView ordnungsgemäß funktioniert. Normalerweise wird der Bootsführer beim ersten Start des VesselView durch das Verfahren des Einrichtungsassistenten geführt. Änderungen am Einrichtungsassistenten können jederzeit vorgenommen werden. Folgen Sie den Anweisungen und Bildschirmaufforderungen, um Änderungen vorzunehmen und den Einrichtungsassistenten abzuschließen.

### Wiederherstellen

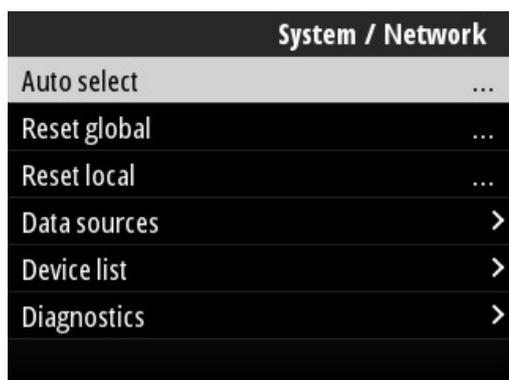
Bei Auswahl von „Restore“ (Zurücksetzen) werden alle angepassten Einstellungen auf dem VesselView zurückgesetzt. Bei Aktivierung der Option „Local settings“ (Lokale Einstellungen) werden die Einstellungen nur auf der VesselView-Einheit zurückgesetzt, die vom Bootsführer verwendet wird. Bei Aktivierung von „Simnet global reset“ (Globaler Simnet-Reset) werden alle Simrad- und Navico-Geräte sowie alle VesselView-Einheiten, die an das NMEA 2000 Netzwerk angeschlossen sind, zurückgesetzt.



64988

### Netzwerk

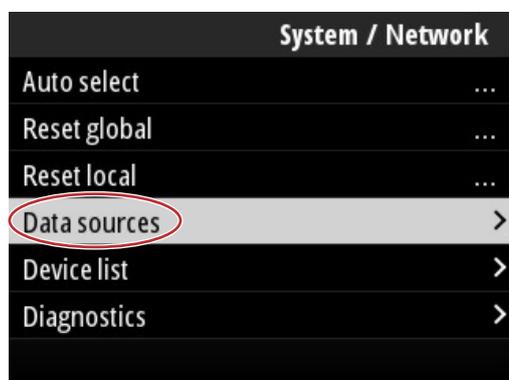
Die Auswahl der Option **Netzwerk** (Netzwerk) ermöglicht es dem Bootsführer, Geräte in den SmartCraft- und NMEA 2000-Netzwerken automatisch auszuwählen, lokale oder globale Einstellungen zurückzusetzen, Kommunikationswege für Datenquellen zu definieren, die aktuelle Geräteliste anzuzeigen und Diagnosen durchzuführen.



64992

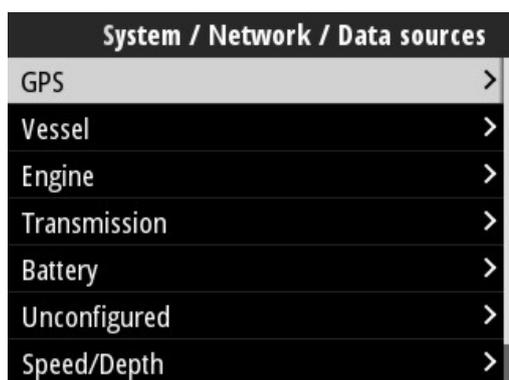
#### Netzwerk-Optionen

In den Einstellungen der Option „Network“ (Netzwerk) befindet sich die Registerkarte „Data sources“ (Datenquellen). Navigieren Sie mit der Taste **Down arrow (Abwärts Pfeil)** zur Option „Data sources“ (Datenquellen).



64855

Es wird dann ein Bildschirm mit Geräten und Datensensoren angezeigt, die mit dem Motor und dem Boot verbunden sind. Abhängig vom Antriebssystem des Boots sind einige der Optionen nicht anwendbar. Drücken Sie die Taste **Enter (Eingabe)**, um eine Auswahl der Datenquellen zur Übertragung der Daten eines Geräts oder Sensors zu zeigen. Verwenden Sie die Tasten **Up arrow (Aufwärts Pfeil)** und **Down arrow (Abwärts Pfeil)**, um durch die Auswahlmöglichkeiten zu scrollen.



64856

Wenn ein neues Gerät installiert wurde, kann das Markieren und Auswählen der Registerkarte „Refresh“ (Aktualisieren) in der Option „Device list“ (Geräteliste) hilfreich sein. Bei Auswahl von **Refresh** wird das Netzwerk abgefragt und es werden alle Geräte angezeigt, die korrekt auf die Abfrage antworten.



64990

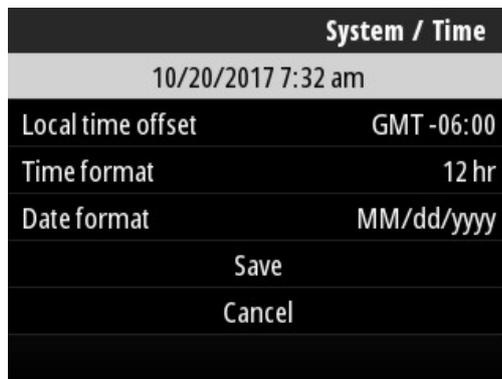
Bei Auswahl von „Diagnostics“ (Diagnose) wird dem Bootsführer die aktuelle Aktivität auf allen aktiven CAN-Bussen angezeigt. Die Sende- und Empfangsraten können in Echtzeit angezeigt werden. Diese Funktion kann bei der Behebung von Netzwerkproblemen hilfreich sein.

### Simulieren

Die Option „Simulate“ (Simulieren) wird auf Händlerebene eingesetzt, um Kunden die Displayeigenschaften des VesselView vorzuführen. Wenn sich das Gerät im Modus „Simulate“ (Simulieren) befindet, sollten die auf dem Bildschirm angezeigten Daten nicht als Navigationsangaben verwendet werden. Alle Daten, die während der Simulation angezeigt werden, sind nach dem Zufallsprinzip generiert.

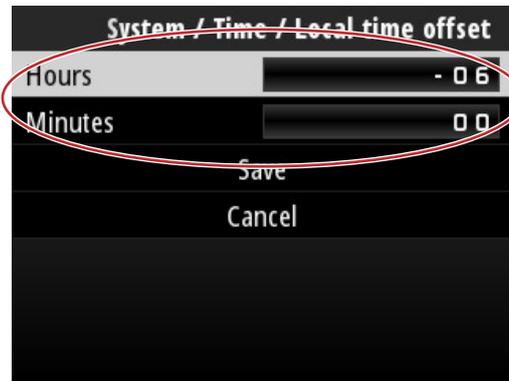
### Time (Uhrzeit)

Die Zeit wird von der GPS-Einheit des Boots gesteuert. Wenn ein GPS-Fix erstellt wurde, wird die Zeitanzeige automatisch aktualisiert. Bei Auswahl von „Local time offset“ (lokaler Zeitversatz) kann die Zeit gegebenenfalls aus der Zeitzone der Abfahrt oder der Zeitzone der Ankunft eingestellt werden. Navigieren Sie im Bildschirm „Local time offset“ (lokaler Zeitversatz) mit den Tasten durch die aktiven Datenfelder und wenden Sie den gewünschten Zeitversatz an. Drücken Sie die Taste **Enter (Eingabe)**, um die Änderungen beizubehalten. Detaillierte Anweisungen zur Aktivierung der Datenfelder finden Sie unter **Text und Zahlen eingeben**. Das Zeitformat kann als 12- oder 24-Stunden-Anzeige gewählt werden. Das Datumsformat kann je nach Wunsch des Bootsführers geändert werden. Dies kann bei der Überprüfung einer Fehlerliste wichtig sein, in der das Datum und die Uhrzeit des Fehlers aufgezeichnet und angezeigt werden. Markieren Sie die Option „Save“ (Speichern) und drücken Sie die Taste **Enter (Eingabe)**, um die gesamte Auswahl zu speichern.



65278

Zeit- und Datumsoptionen

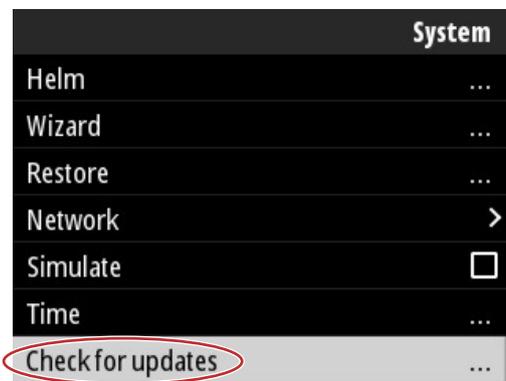


65283

### Zeitversatz in Stunden und Minuten

#### Check for Updates (Auf Aktualisierungen prüfen)

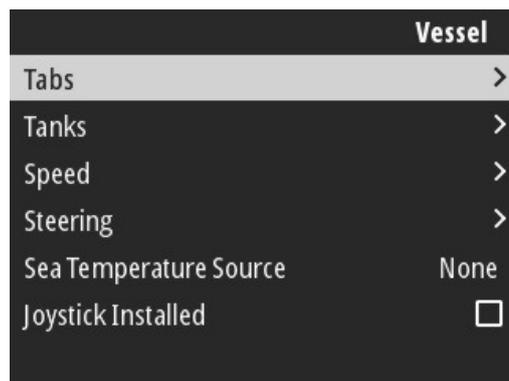
Bei Auswahl von „Check for Updates“ (Auf Aktualisierungen prüfen) wird das Internet nach VesselView-Updates abgefragt. Für detaillierte Anweisungen siehe **Kapitel 4 – Über eine Wi-Fi-Verbindung aktualisieren**.



65285

#### Boot

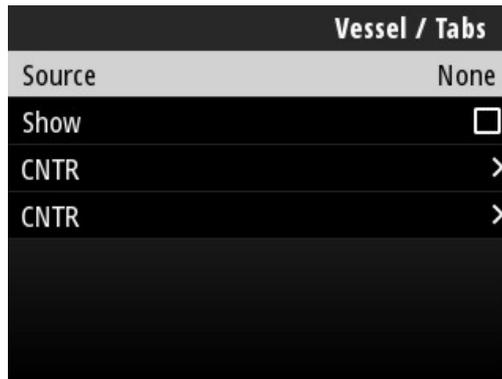
Die Einstellungen der Option „Vessel“ (Boot) gelten für Sensoren und Sender auf dem Boot, die vom Motorpaket getrennt sind. Je nachdem, wie das Boot ausgestattet ist, sind einige Optionen möglicherweise nicht aktiv. Optionen in den Einstellungen von Vessel (Boot) sind: Tabs (Flossen), Tanks, Speed (Geschwindigkeit), Steering (Lenkung), Sea Temperature Source (Seewasser-Temperaturquelle) und Joystick Installed (Installierter Joystick).



64991

### Trimmflossen

Mit der Option Tabs (Flossen) kann der Bootsführer den CAN-Bus auswählen, der die Flossendaten überträgt, sowie den Motor, der die Flossen über das Rudersteuerungen steuert.



65353

Bei Aktivierung der Option **Show** (Anzeigen) wird die Flossenstellung auf dem Bildschirm angezeigt.

### Tanks

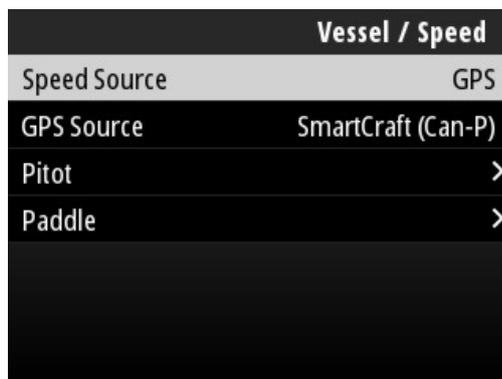
Die Tankkonfiguration wird im Einrichtungsassistenten vorgenommen, Änderungen an Anzahl, Volumen und Art der Tanks können jedoch jederzeit vorgenommen werden.



65354

### Geschwindigkeit

Geschwindigkeitsdaten werden während des Verfahrens des Einrichtungsassistenten erfasst, aber Änderungen an der Art und Weise, wie VesselView Geschwindigkeitsdaten erhält, können jederzeit vorgenommen werden. Die Auswahl des CAN-Busses, der die Geschwindigkeitsdaten überträgt, kann geändert werden. Eine Geschwindigkeits-Strategie mit Pitot- und Schaufelradsensoren kann auf Booten ohne GPS-Empfänger angewendet werden.

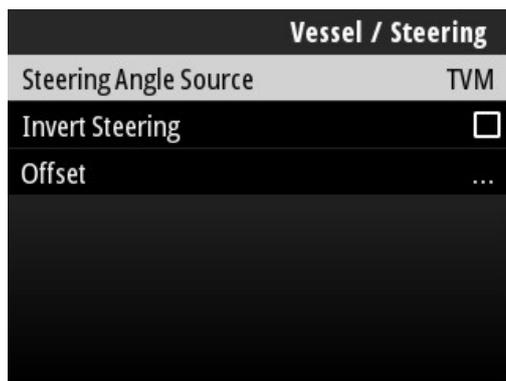


65355

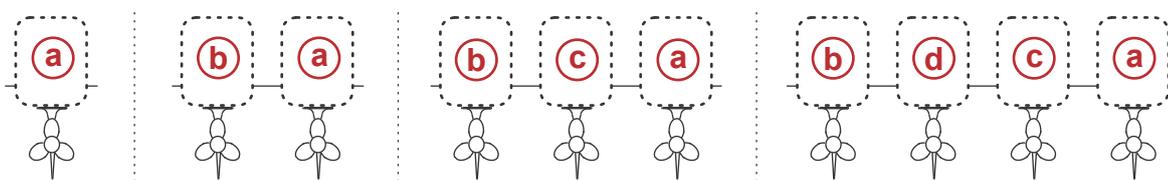
Über den Menüpunkt „Speed Source“ (Geschwindigkeitsquelle) wird bestimmt, wie die Geschwindigkeitsdaten erlangt werden. Eine Strategie verwendet Pitot- und Schaufelraddaten, um die Geschwindigkeit des Boots zu ermitteln. Bei Auswahl von Strategy (Strategie) muss der Motor der Pitot- und Schaufelrad-Datenquelle ausgewählt werden. GPS verwendet die Daten von der GPS-Einheit, um die Geschwindigkeit zu bestimmen. Bei Auswahl von GPS muss der richtige Netzwerk-BUS als Quelle für die GPS-Daten zum VesselView ausgewählt werden.

**Lenkung**

Lenkungsquelldaten können so ausgewählt werden, dass sie entweder vom PCM oder vom TVM – Schub-Vektor-Modul – kommen, mit Optionen für die Datenanzeige auf dem Bildschirm, um den Lenkungseingang umzukehren und einen Lenkungsausgleichsgrad zu etablieren.



65356



60056

**Optionen der Antriebszuweisung**

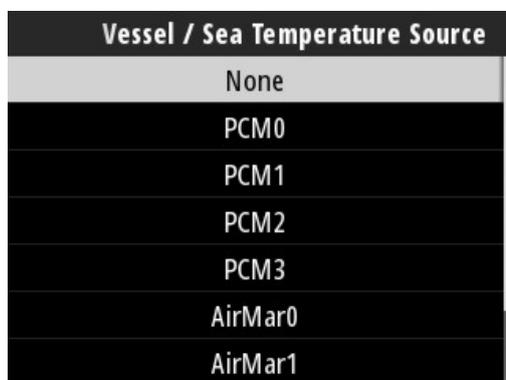
- a- PCM0 = Steuerbord oder Steuerbord außen
- b- PCM1 = Backbord oder Backbord außen
- c- PCM2 = Steuerbord innen oder mittig
- d- PCM3 = Backbord innen

Die Option „Invert steering“ (Umkehrung der Lenkung) ist hilfreich, wenn ein VesselView vorhanden ist, das nach rückwärts ausgerichtet ist. In diesem Fall stimmen die Lenkungsdaten mit der Blickrichtung des Bootsführers überein.

Die Lenkungs-Option „Offset“ (Ausgleich) wird verwendet, um den Außenborder, Z-Antrieb oder Innenbordmotor auf Null Grad auszurichten. Wenn der Antrieb senkrecht zum Rumpf positioniert ist, stimmt der auf dem Bildschirm angezeigte Lenkungswinkel ggf. nicht mit dem Lenkungssensor am Antrieb überein. Um diese Abweichung anzupassen, das Fenster „Offset“ (Ausgleich) auswählen. Das Dialogfeld „Steering Angle Calibration“ (Kalibrierung des Lenkungswinkels) wird angezeigt. Die Auswahl der Taste „Zero“ (Null) in der Spalte „Calibrated“ (Kalibriert) wendet den Ausgleich an. Bitte beachten Sie, dass der Ausgleich sich auf dem Anzeigebildschirm nicht ändert, bis die Taste „Save“ (Speichern) ausgewählt wird.

**Sea Temperature Source (Seewasser-Temperaturquelle)**

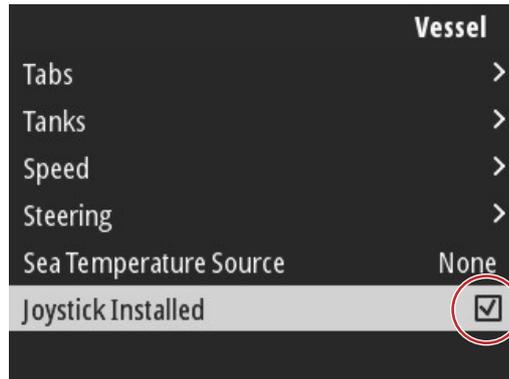
Die Auswahl des Motors oder Antriebs, der die Wassertemperaturdaten überträgt, kann geändert werden. Siehe **Steering** (Lenkung) in diesem Abschnitt für Motor- oder Antriebs-PCM-Positionen. Es können auch zusätzliche Auswahlmöglichkeiten für AirMar© Sender gewählt werden.



65357

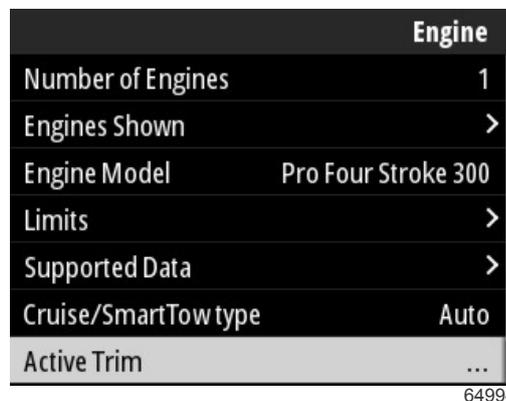
## Joystick Installed (Installierter Joystick)

Markieren und aktivieren Sie bei Booten, die mit Joystick-Steuerung ausgestattet sind, das Kontrollkästchen „Joystick Installed“ (Installierter Joystick). Dadurch wird sichergestellt, dass Eingaben in das System, die durch den Joystick initiiert wurden, von der VesselView-Einheit erkannt werden.



## Motor

Mehrere Einstellungsoptionen der Registerkarte „Engine“ (Motor) wurden bereits während des Verfahrens des Einrichtungsassistenten festgelegt, aber Änderungen an den Motoreinstellungen können jederzeit vorgenommen werden.



### Anzahl der Motoren

Diese Zahl gibt die Gesamtanzahl der Motoren auf dem Boot an.

### Angezeigte Motoren

Diese Zahl gibt die Anzahl der Motoren an, die auf dieser speziellen VesselView-Einheit angezeigt werden.

### Motormodell

Durch Markieren und Auswählen von „Engine Model“ (Motormodell) wird eine Liste der Mercury-Außenborder und MerCruiser-Motoren zur Auswahl angezeigt.

### Grenzwerte

Grenzwerte helfen bei der Festlegung spezifischer Bereiche für viele Motordatenparameter wie z. B.: Drehzahl, Kühlmitteltemperatur, Öltemperatur, Batteriespannung und Ladedruck. Änderungen an Grenzwerten haben keinen Einfluss auf das Motorpaket oder den Betrieb der Engine Guardian-Programmierung von Mercury. Die tatsächlichen Motorgrenzen werden durch das werkseitig programmierte Steuermodul am Motor bestimmt.

Einstellung	Beschreibung
Min:	Der Wert der Basis der angezeigten Grafik
Max:	Der Wert an der Spitze der Grafik
Warnung niedrig:	Der Wert an der Spitze des unteren Farbabschnittes der angezeigten Grafik
Warnung hoch:	Der Wert am Ende des oberen Farbabschnittes der angezeigten Grafik

Die minimalen und maximalen Standardwerte sind werkseitig auf das während des Einrichtungsassistenten oder im Menü Motoreinstellungen gewählte Antriebssystem eingestellt. Das Erhöhen oder Verringern der minimalen und maximalen Warnwerte wird allgemein als persönliche Präferenz des Bootsführer betrachtet.

### Unterstützte Daten

Die Option „Supported Data“ (Unterstützte Daten) ermöglicht es dem Bootsführer, die Datentypen auszuwählen, die das VesselView anzeigen soll. Die Liste der Datenquellen ist abhängig von dem im Einrichtungsassistenten ausgewählten Antriebssystem. Aktivieren Sie das Kontrollkästchen für jedes Datenelement, das auf dem VesselView angezeigt werden soll.

### Tempomat/Smart Tow-Typ

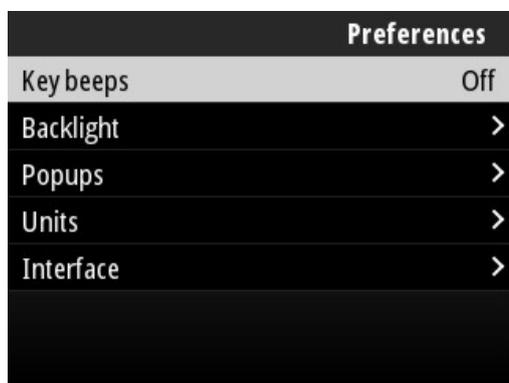
Die Typ-Einstellung für Tempomat/Smart Tow ermöglicht es dem Benutzer, die Sensoren auszuwählen, von denen das Tempomat-Autopilot-Programm und die Startprofile des Smart Tow-Programms ihre Geschwindigkeitsdaten erhalten. Optionen sind Motordrehzahl und GPS-Geschwindigkeitsdaten. Bei der Auswahl von „Auto“ fragt VesselView das Netzwerk für eine Quelle von geschwindigkeitsbasierten Daten ab und verwendet diese Auswahl für die Funktionen von Tempomat und Smart Tow.

### Active Trim

Die Einrichtung von Active Trim wird im Verfahren des Einrichtungsassistenten vorgenommen, Änderungen können jedoch jederzeit vorgenommen werden. Folgen Sie den Bildschirmmeldungen und -aufforderungen, um die Einrichtung von Active Trim zu ändern oder zu vervollständigen.

### Voreinstellungen

Die Optionen **Preferences** (Präferenzen) im Menü **Settings** (Einstellungen) behandeln die visuellen und akustischen Aspekte der VesselView-Einheit.



64996

### Key Beeps (Tastentöne)

Jedes Mal, wenn eine Taste am Gerät gedrückt wird, ertönt ein begleitender Piepton, der den Benutzer darüber informiert, dass der Tastendruck erkannt wurde. Es gibt Optionen, um die Tastentöne auf aus, leise, normal oder laut einzustellen.

### Backlight (Hintergrundbeleuchtung)

Die Helligkeit des Displays kann in Zehn-Prozent-Schritten von 10 bis 100 Prozent verändert werden. Dieser Prozentsatz wird auch für alle anderen SmartCraft-Displays und Link-Anzeigen auf dem Boot angewendet.

Damit die Hintergrundbeleuchtung der VesselView-Einheit entweder dunkler oder heller als die der anderen Instrumente ist, kann die Option „Local Gain“ (lokale Verstärkung) geändert werden, um die Anzeige des VesselView-Bildschirms bei sich verändernden Lichtverhältnissen komfortabler zu gestalten.

### Pop-ups (Popups)

Popups für den Trimmstatus können durch Aktivieren oder Deaktivieren des Kontrollkästchens für Trimm-Popups ein- oder ausgeschaltet werden.

Für Trimm-Popups kann die Dauer der Anzeige der Popups auf dem Bildschirm auf zwei, fünf oder zehn Sekunden eingestellt werden.

### Einheiten

Einzelne Datenelemente können so angepasst werden, dass sie in verschiedenen Maßeinheiten angezeigt werden. Die folgende Tabelle zeigt die Optionen für die Maßeinheiten für jedes Datenelement.

Daten	Einheiten
Distance (Entfernung)	nm, km oder mi
Distance small (kleine Entfernung)	ft, m oder yd
Speed (Geschwindigkeit)	kn, kph oder mph
Wind speed (Windgeschwindigkeit)	kn, kph, mph oder m/s
Tiefe	m, ft oder fa
Höhenlage	m oder ft
Altitude Datum (Höhe Referenz)	Geoid oder WGS-84
Heading (Kurs)	°M oder °T

Daten	Einheiten
Temperatur	°C oder °F
Volumen	L oder gal
Economy (Spareinstellungen)	Distance/Volume (Entfernung/Volumen), Volume/Distance (Volumen/Entfernung), mpg, g/mi, km/L oder L/100km
Druck	in. Hg, bar, psi oder kPa
Barometrischer Druck	in. Hg, mb oder hPa

### Schnittstelle

Die Einstellungen der Option „Interface“ (Schnittstelle) legen fest, wie der Bildschirm des VesselView aussehen soll.

Durch Markieren der Option „Home Screen“ (Startbildschirm) wird eine Liste mit Datenelementen angezeigt. Damit ein Datenelement auf dem Hauptbildschirm von VesselView angezeigt wird, aktivieren Sie das entsprechende Kontrollkästchen für dieses Element. Es können maximal vier Elemente für die Anzeige aktiviert werden.

Mit der Option „System Panel“ kann der Bootsführer bis zu fünf Elemente auswählen, die im System-Panel auf der linken Seite des Hauptbildschirms angezeigt werden. Navigieren Sie zu „Settings“ > „Preferences“ > „Interface“ > „System Panel“ (Einstellungen > Präferenzen > Schnittstelle > System-Panel), um die anzuzeigenden Datenelemente auszuwählen. Siehe **System**.

### Alarmer

In den Einstellungen „Alarms“ (Alarmer) kann der Bootsführer alle vorhandenen und früheren Fehler und Alarmer anzeigen sowie die Fehler auswählen, die auf dem Bildschirm als Popup angezeigt werden.

### Vorgeschichte

VesselView archiviert alle Fehler in der Fehlerliste „History“ (Vorgeschichte). Über eine Option zum Löschen aller Fehler wird die Vorgeschichte gelöscht.

### Einstellungen

Die Option „Settings“ (Einstellungen) behandelt Fehler in Bezug auf die Wassertiefe und den verbleibenden Kraftstoff. Zu den anpassbaren Fehlern zählen:

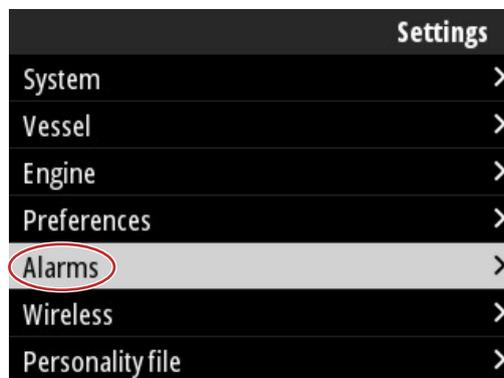
- Shallow water (Flaches Wasser)
- Deep water (Tiefes Wasser)
- Speed through water rationality fault (Geschwindigkeit im Wasser – Rationalitätsfehler)
- Fuel remaining low (Verbleibender Kraftstoff niedrig)
- Fuel remaining high (Verbleibender Kraftstoff hoch)

Die Fehler der Wassertiefe und des verbleibenden Kraftstoffs können hinsichtlich der Tiefen bzw. Volumen, die diese Fehler auslösen, geändert werden. Durch Aktivieren des Kontrollkästchens „Enable“ (Aktivieren) werden die Fehler als aktive Popups aktiviert. Deaktivieren Sie das Kontrollkästchen „Enable“ (Aktivieren), wenn VesselView keine Popup-Fehler generieren soll.

Bei nicht kritischen Fehlern wie „Shallow Water“ (Seichtes Wasser) und „Low Fuel“ (Wenig Kraftstoff) werden sechs kurze Signaltöne ausgegeben, und auf dem Bildschirm wird ein Popup mit einer kurzen Beschreibung des Fehlers angezeigt.

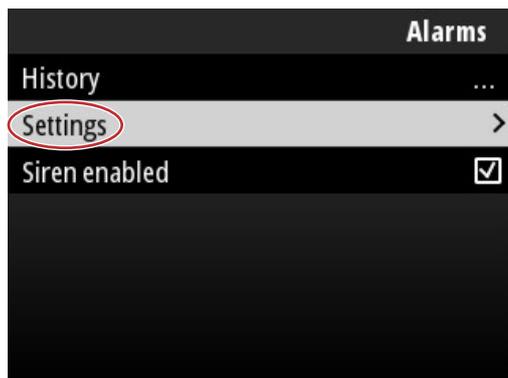
Bei diesen Fehlerarten wird die Registerkarte „Mercury“ nicht in rot angezeigt. Stattdessen wird die obere Kopfleiste rot und mit einem internationalen Warnsymbol angezeigt.

Wählen Sie im Menü „Settings“ (Einstellungen) die Option „Alarms“ (Alarmer).



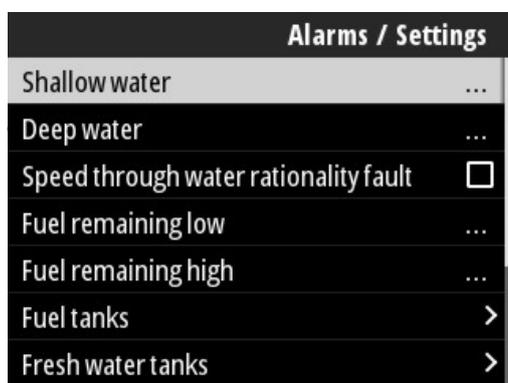
64920

Drücken Sie die Taste **Enter (Eingabe)**. Wählen Sie im Bildschirm „Alarms“ (Alarmer) die Option „Settings“ (Einstellungen).



64921

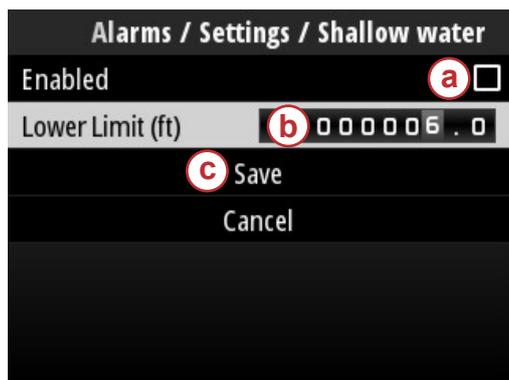
Im Bildschirm „Alarms/Settings“ (Alarmer/Einstellungen) gibt es zahlreiche Datenelemente, die vom Bootsführer angepasst werden können. Verwenden Sie zur Auswahl eines Datenelements die Tasten **Up arrow (Aufwärtspeil)** und **Down arrow (Abwärtspeil)**, um ein Element zu markieren. Wenn das gewünschte Element markiert ist, drücken Sie die Taste **Enter (Eingabe)**.



64922

Im Einstellungsbildschirm der Datenelemente gibt es mehrere Felder:

- Enable (Aktivieren) – ermöglicht die Überwachung dieses Datenwerts durch VesselView
- Data Value (Datenwert) – ermöglicht eine Erhöhung oder Verminderung des Werts, der einen Fehler auslöst
- Save (Speichern) – speichert alle Änderungen der Fehlerüberwachung und des Datenwerts



64923

- a** - Aktivieren
- b** - Datenwert
- c** - Speichern

### Sirene aktiviert

Die Option „Siren Enabled“ (Sirene aktiviert) aktiviert das Horn im VesselView zur Begleitung des Bildschirm-Popup-Fehlers. Durch Deaktivieren dieses Kontrollkästchens wird das Horn für Fehler-Popups deaktiviert.

### Drahtlos

Die Einstellung „Wireless“ (Drahtlos) ermöglicht es dem Bootsführer, das VesselView-Gerät über einen drahtlosen Dongle mit dem Internet zu verbinden, der in den USB-Anschluss auf der Rückseite des Displays eingesteckt wird. Siehe **Kapitel 4 – Über eine Wi-Fi-Verbindung aktualisieren**.

## Profildatei

Die „Vessel Personality“ (Bootsprofil) setzt sich aus allen Auswahlmöglichkeiten und Präferenzen zusammen, die in der VesselView-Einheit eingestellt wurden. Dieses Profil kann auf dem internen Speicher gespeichert oder auf ein externes Gerät heruntergeladen werden, um es auf anderen Booten mit den gleichen allgemeinen Bootseigenschaften zu verwenden.

Das Importieren eines Bootsprofils erfolgt durch Einstecken eines USB-Laufwerks in die Rückseite des Geräts und Auswählen der Profildatei.

Das Exportieren der Profildatei erfolgt durch Auswählen der Option Export und Auswählen des Zielortes für die Datei, entweder im internen Speicher oder auf einem USB-Laufwerk, das mit der VesselView-Einheit verbunden ist.

Notizen:

# Kapitel 4 - Verfahren zur Softwareaktualisierung

## Inhaltsverzeichnis

---

Aktuelle Softwareversion prüfen.....	56	Über eine Wi-Fi-Verbindung aktualisieren.....	56
Herunterladen der aktuellen Software.....	56	Über den USB-Anschluss aktualisieren.....	61

---

## Aktuelle Softwareversion prüfen

Die neueste Software für VesselView steht online zum allgemeinen Download auf der Mercury-Website unter <https://www.mercurymarine.com> zur Verfügung. Wenn Sie wissen möchten, mit welcher Softwareversion VesselView ausgestattet ist, schalten Sie VesselView ein. Wenn VesselView bereits eingeschaltet ist, navigieren Sie zum Menü „System Controls“ (Systemsteuerung). Wählen Sie „Settings“ > „System“ > „About“ (Einstellungen > System > Info), um die aktuelle Version der VesselView-Software anzuzeigen.



Aktuelle Softwareversion und Anwendungsrevision

## Herunterladen der aktuellen Software

Alle VesselView Software-Updates sind auf der Mercury Marine-Website erhältlich unter: <https://www.mercurymarine.com>. Laden Sie die Datei auf ein USB-Laufwerk mit einer Kapazität von 1 GB oder mehr herunter. Stellen Sie sicher, dass die Datei auf der Root-Ebene des USB-Laufwerks gespeichert ist. Die Root-Ebene des Laufwerks ist die oberste Ebene, auf der die Datei nicht in einem Ordner abgelegt wird.

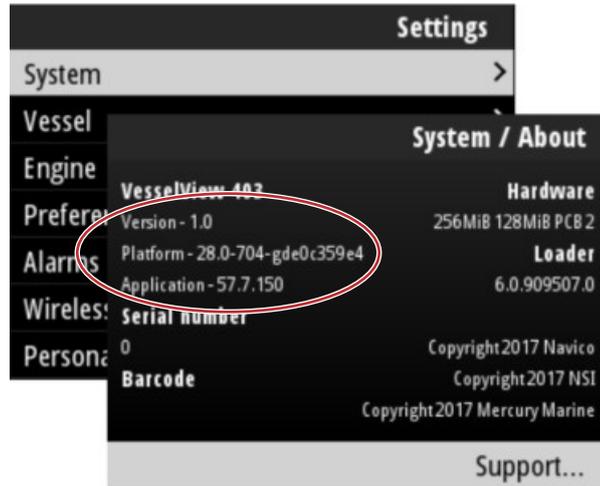


## Über eine Wi-Fi-Verbindung aktualisieren



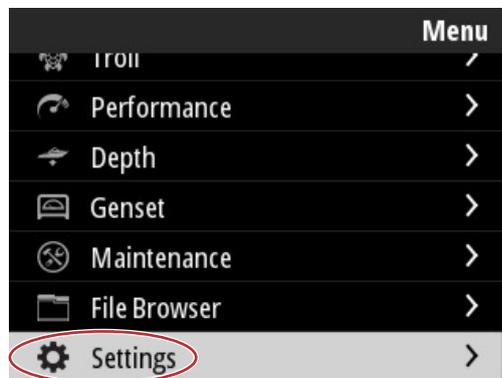
**WICHTIG:** Drahtlose Software-Updates für den VesselView werden über den Wi-Fi-Dongle im USB-Anschluss durchgeführt. Um die Drahtlosfunktion nutzen zu können, muss der Dongle richtig im USB-Anschluss eingesteckt sein.

Um die Versions- und Anwendungsnummern der aktuellen VesselView-Software zu identifizieren, navigieren Sie zum Menü „Settings“ (Einstellungen) und markieren und wählen Sie die Option „System“. Markieren und wählen Sie die Option „About“ (Info), um die Informationen anzuzeigen.



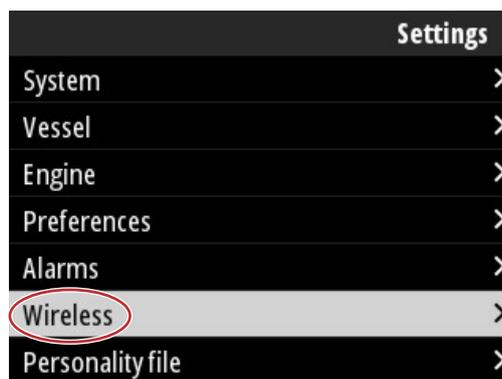
65263

Navigieren Sie zum Menü „Settings“ (Einstellungen), um die VesselView-Software zu aktualisieren.



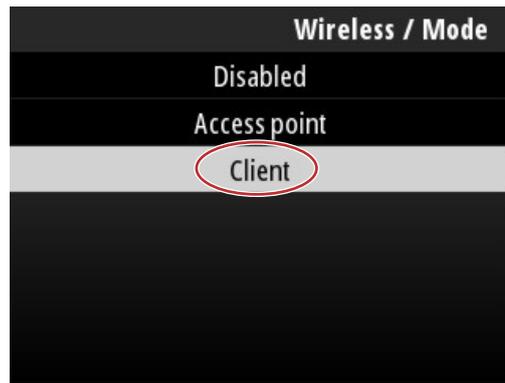
65250

Markieren und wählen Sie die Option „Wireless“ (Drahtlos).



65251

Für die meisten Bootsführer kann die Option „Client“ verwendet werden, um eine Verbindung zu einer drahtlosen Internetquelle herzustellen.



65253

Wählen Sie die Option „Connect to a wireless hotspot“ (Mit einem drahtlosen Hotspot verbinden).



65254

Ein Bildschirm mit allen verfügbaren drahtlosen Hotspots wird angezeigt. Verwenden Sie die Tasten **Up arrow (Aufwärtspfeil)** oder **Down arrow (Abwärtspfeil)**, um den gewünschten Hotspot zu markieren, und wählen Sie den Hotspot durch Drücken der Taste **Enter (Eingabe)** aus.



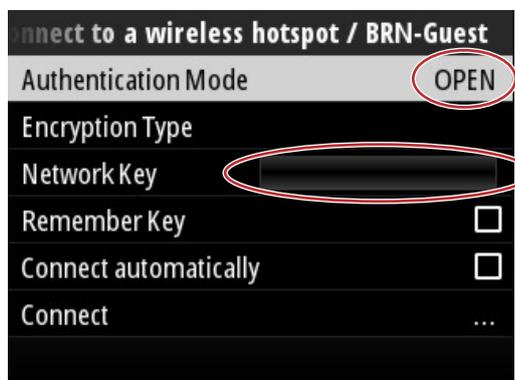
65256

Wenn keine drahtlosen Hotspots erkannt werden, wählen Sie die Option „Rescan“ (Erneutes Scannen), um eine erneute Abfrage der verfügbaren Hotspot-Optionen im Bereich zu starten.



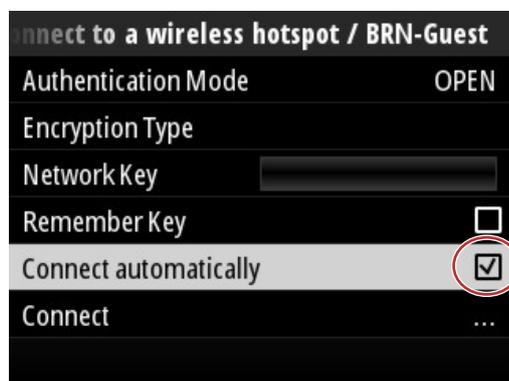
65265

Nach erfolgter Auswahl eines Hotspots muss der Bootsführer zur Herstellung der Verbindung den Authentifizierungsmodus auf OPEN (Offen) setzen und den Netzwerkschlüssel oder das Passwort eingeben, wenn die Hotspot-Verbindung gesichert ist.



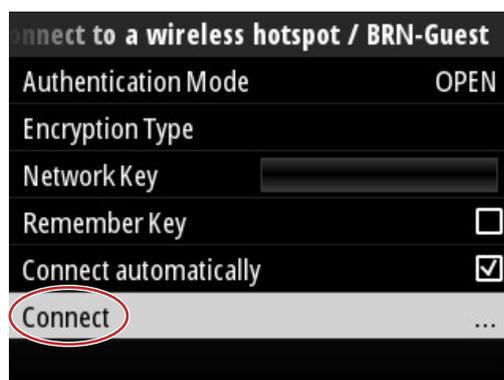
65257

Markieren und wählen Sie die Option „Connect automatically“ (Automatisch verbinden).



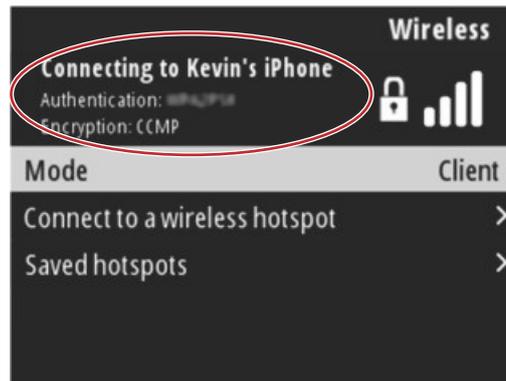
65259

Markieren und wählen Sie die Option „Connect“ (Verbinden) durch Drücken der Taste **Enter** (Eingabe).



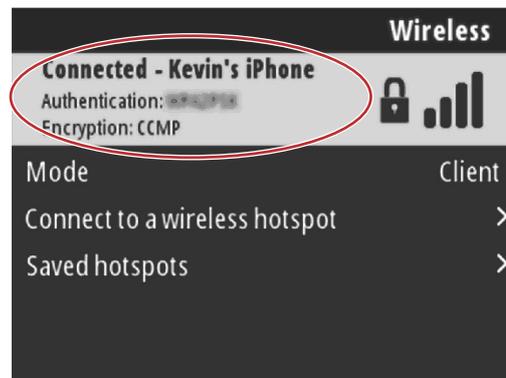
65260

Am Bildschirm oben wird die Information „Connecting to ...“ (Verbindet mit ...) angezeigt. Der Verbindungsaufbau kann bis zu einer Minute dauern.



65261

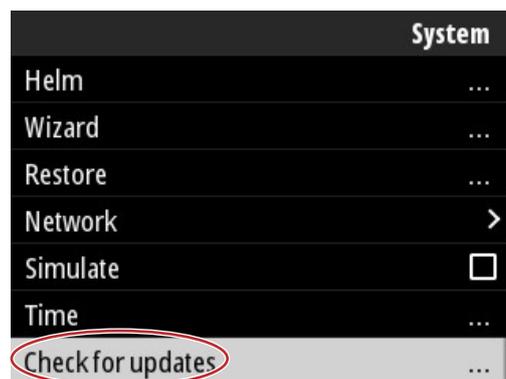
Wenn die drahtlose Verbindung hergestellt wurde, wird am Bildschirm oben die Information „Connected“ (Verbunden) angezeigt.



65262

In den Einstellungen des Bildschirms „System“ ist die Option „Check for Updates“ (Auf Aktualisierungen prüfen) verfügbar. Verwenden Sie die Taste **Down arrow (Abwärtspfeil)**, um „Check for Updates“ (Auf Aktualisierungen prüfen) zu markieren, und drücken Sie die Taste **Enter (Eingabe)**, um das Internet nach aktuellen Softwaredateien abzufragen.

**WICHTIG:** Stellen Sie sicher, dass der Wi-Fi-Dongle in die VesselView-Einheit eingesteckt ist und ein Hotspot zugänglich ist.



65264

Wird eine neuere Version der Betriebssoftware gefunden, fordert VesselView den Bootsführer auf, die Datei herunterzuladen oder das Update zu ignorieren.



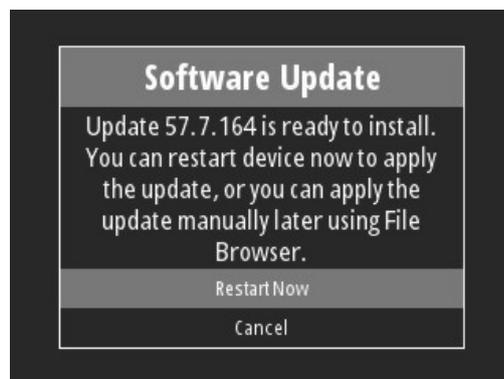
65686

Nach Auswahl der Option „Download“ (Herunterladen) erscheint der Bildschirm „Download“, der den Bootsführer darüber informiert, dass die Datei auf das VesselView übertragen wird.



65688

Wenn das Herunterladen des Updates abgeschlossen ist, wird der Bootsführer darüber informiert, dass die Datei zur Installation bereit ist. Der Bootsführer kann die Option „Restart Now“ (Jetzt neu starten) markieren und wählen, um das Update sofort zu installieren, oder die Option „Cancel“ (Abbrechen) markieren und wählen, um das Update zu einem späteren Zeitpunkt zu installieren, indem er das Menü „File Browser“ (Datei-Browser) aufruft und die Datei lokalisiert.

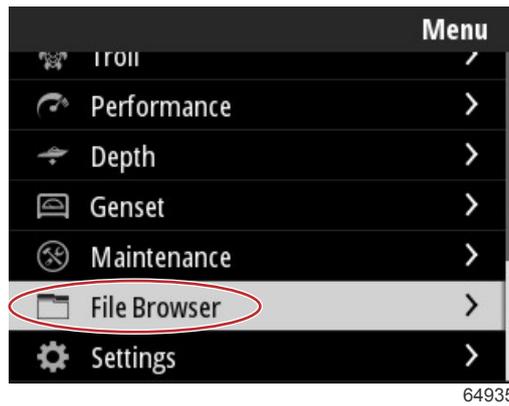


65689

## Über den USB-Anschluss aktualisieren

1. Laden Sie das aktuelle Softwarerelease von der Mercury-Website herunter. Kopieren Sie die Datei auf ein USB-Laufwerk mit ausreichendem Speicherplatz.
2. Schalten Sie den Zündschlüssel ein und stellen Sie sicher, dass das VesselView eingeschaltet ist. Warten Sie den vollständigen Startvorgang des VesselView ab.
3. Stecken Sie das USB-Laufwerk bis zum Anschlag in den VesselView-Anschluss ein.
4. Drücken Sie die Taste **Menu (Menü)** auf der VesselView-Einheit, um den Hauptmenü-Bildschirm aufzurufen.

- Drücken Sie die Tasten **Up arrow (Aufwärtspfeil)** oder **Down arrow (Abwärtspfeil)**, um zur Option „File Browser“ (Datei-Browser) zu navigieren.



- Wählen Sie aus den angezeigten Optionen die Option „USB Storage“ (USB-Speicher) aus.



- Wählen Sie die Update-Datei aus, die auf das USB-Laufwerk geladen wurde. Wenn die gewünschte Datei markiert ist, drücken Sie die Taste **Enter (Eingabe)**.

**HINWEIS:** Das folgende Bild dient der Veranschaulichung. Der tatsächliche Name der Update-Datei wird variieren.



- VesselView zeigt dem Bootsführer eine Aufforderung und einen Beratungsbildschirm an. Schalten Sie das Gerät während des Aktualisierungsvorgangs nicht aus. Warten Sie, bis der Fortschrittsbalken den Abschluss der Aktualisierung anzeigt.
- Wenn die Aktualisierung abgeschlossen ist, wird eine Aufforderung zum Entfernen des USB-Geräts angezeigt.



