

VesselView 403

## Sezione 1 - Operazioni preliminari

Dichiarazione di conformità	2
Norma	2
Rapporto di prova	2
Panoramica di VesselView	2
Pannello frontale di VesselView 403	3
Pannello posteriore di VesselView 403	3

Architettura di cablaggio	4
Manutenzione del dispositivo	.4
Pulizia dello schermo del visualizzatore	4
Pulizia della porta per supporti multimediali	.4
Collegamenti elettrici	.4

## Sezione 2 - Schermate iniziali e procedura guidata di impostazione

Schermata iniziale	6
Procedura guidata di impostazione	6
Descrizione generale	6
Importazione di una configurazione	7
Impostazione del motore	7
Impostazione del dispositivo	8
Joystick installato	9
-	

11
11
15
16
17
17

## Sezione 3 - Selezioni del Menu principale

Descrizione generale
Ingrandimento delle schermate di dati
Immissione di testo e numeri
Home
Assetto attivo
Introduzione ad Active Trim 24
GPS
Navigazione su fondali bassi 25
Posizione del carrello e Active Trim
Panoramica profili assetto25
Impostazione e configurazione
Fuel (Combustibile)27
Batteria
Velocità
Assetto/correttori
System (Sistema)
Smart Tow 31
Navigazione
Serbatoi
Cronologia guasti
Troll (Traina)
Performance (Prestazioni)
Profondità
Gruppo elettrogeno
Manutenzione
Ricerca file
Settings (Impostazioni) 42
System (Sistema)42
About (Informazioni su) 42
Timone 42
Procedura guidata43
Restore (Ripristina) 43

Rete	43
Simulazione	44
Time (Ora)	45
Controlla aggiornamenti	45
Imbarcazione	46
Correttori di assetto	46
Serbatoi	46
Velocità	47
Virata	47
Origine della temperatura dell'acqua di mare	48
Joystick installato	48
Motore	48
Numero di motori	49
Visualizzazione dei motori	49
Modello di motore	49
Limiti	49
Supported Data (Dati supportati)	49
Tipo per velocità di crociera/Smart Tow	49
Assetto attivo	49
Preferences (Preferenze)	49
Beep dei tasti	49
Retroilluminazione	49
Finestre a comparsa	50
Units (Unità di misura)	50
Interfaccia	50
Alarms (Allarmi)	50
Cronologia	50
Settings (Impostazioni)	50
Sirena attivata	52
Wireless	52
File di preconfigurazione dell'imbarcazione	52

## Sezione 4 - Procedura di aggiornamento software

Controllo della versione software corrente...... 54

Download del software aggiornato..... 54

90-8M0143436 ita DICEMBRE 2017

1

# Sezione 1 - Operazioni preliminari

## Indice

			_
Dichiarazione di conformità	2	Architettura di cablaggio	. 4
Norma	2	Manutenzione del dispositivo	4
Rapporto di prova	2	Pulizia dello schermo del visualizzatore	. 4
Panoramica di VesselView	2	Pulizia della porta per supporti multimediali	. 4
Pannello frontale di VesselView 403	3	Collegamenti elettrici	. 4
Pannello posteriore di VesselView 403	3	-	

### Dichiarazione di conformità

Mercury Marine dichiara che il seguente prodotto a cui si riferisce questa dichiarazione è conforme ai requisiti della direttiva 2014/30/UE (Compatibilità elettromagnetica), e alla Sezione 182 della norma Australian Radiocommunications (Compatibilità elettromagnetica) 2008 e che soddisfa tutte le norme tecniche applicabili.

La valutazione è stata condotta in conformità all'allegato II della suddetta direttiva.

Prodotto	Mercury Marine VesselView 403

Il prodotto è stato testato in conformità alle seguenti norme.

### Norma

Γ

Standard	Descrizione
EN 60945:2002	Apparecchiature e sistemi di navigazione marittima e di radiocomunicazione —
Articolo 9 e 10	Prescrizioni generali — Metodi di prova e risultati delle prove richieste

### Rapporto di prova

Laboratorio	Numero di rapporto	
TÜV SÜD AMERICA INC.	SD72119173-0816 Rev.1	

Il sottoscritto dichiara che l'apparecchiatura suddetta è conforme alle direttive e alle norme suddette per il marchio CE per la vendita nella comunità europea e australiana.

Rappresentante autorizzato	
Indirizzo	Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939
Firma	John Pfeifer, Presidente Mercury Marine
Data	01/10/2017

Si attira l'attenzione dell'acquirente, installatore o utente sulle speciali precauzioni e limitazioni all'uso che devono essere rispettate al momento della messa in servizio del prodotto per mantenere la conformità con le direttive citate sopra. Informazioni dettagliate sulle precauzioni speciali e sulle limitazioni all'uso sono riportate nei manuali dei prodotti pertinenti.

### Panoramica di VesselView

IMPORTANTE: VesselView è un display multifunzione (MFD) compatibile con i prodotti fabbricati da Mercury Marine Outboards, Mercury MerCruiser, Mercury Diesel. Inoltre, il software VesselView è installabile sui display compatibili di Lowrance® e Simrad®. Alcune delle funzioni descritte in questo manuale non sono compatibili con tutti i gruppi motore.

VesselView è un centro di informazioni complete sull'imbarcazione ed è in grado di visualizzare le informazioni per un massimo di due motori a benzina o diesel. VesselView offre funzioni di monitoraggio e rapportistica non solo per i dati operativi, ma anche per informazioni dettagliate quali temperatura e profondità dell'acqua, stato dell'assetto, velocità e angolo di virata dell'imbarcazione, stato di combustibile, olio e acqua e dei serbatoi di recupero. VesselView può essere completamente integrato con il sistema GPS dell'imbarcazione, o altri dispositivi compatibili con NMEA, per fornire indicazioni sempre aggiornate sulla navigazione, sulla velocità e sul consumo di combustibile fino a destinazione. VesselView è un'espansione del display per il funzionamento di pilota automatico e joystick. Tutte le funzionalità di queste funzioni di pilotaggio sono controllate tramite il controllo pilotaggio con joystick o pad CAN (Control Area Network) del pilota automatico Mercury Marine. VesselView visualizza se una modalità di controllo si trova nello stato attivo o in standby; quando l'imbarcazione raggiunge i punti di riferimento si aprono delle finestre a comparsa di notifica. Visualizzare messaggi di testo può essere utile anche per regolare i motori e le propulsioni per ottenere la massima efficienza.

Risoluzione del display	320 x 240 – A x L
Tipo di display	TFT-LCD con retroilluminazione LED full-color con tecnologia optical bonding transflettivo
Dimensione del display	104 mm (4,1 poll.)
Angolo di visualizzazione del display	170 gradi
Temperatura di esercizio	Da –25 °C a 65 °C (da –13 °F a 149 °F)
Temperatura di esercizio	Da -40 °C a 85 °C (da -40 °F a 185 °F)
Resistenza all'acqua	IPX7
Larghezza del prodotto	118 mm (4,64 poll.)
Profondità del prodotto	36,5 mm (1,43 poll.)
Altezza del prodotto	115 mm (4,52 poll.)
Peso del prodotto	0,32 kg (0,7 libbre)
Consumo di potenza	2,2 W (max)
Alimentazione	NMEA 2000®

Numero LEN (Load equivalency number) NMEA 2000 4 carichi rete

### Pannello frontale di VesselView 403

VesselView 403 è dotato di cinque tasti senza funzionalità touchscreen.



### Comandi frontali

- a Pulsante Menu
- b Tasto freccia giù
- c Tasto Invio
- d Tasto freccia su
- e Tasto di comando della velocità

- 64768
- Il tasto Menu consente di accedere alle funzioni del menu Mercury.
- · Il tasto Freccia giù consente di scorrere verso il basso le opzioni o le selezioni sul display.
- Il tasto Invio consente di selezionare, attivare, disattivare o salvare una selezione.
- Il tasto Freccia su consente di scorrere verso l'alto le opzioni o le selezioni sul display.
- Il tasto Comando della velocità consente di accedere alle funzioni di controllo di VesselView.

### Pannello posteriore di VesselView 403

I punti di collegamento sul pannello posteriore di VesselView consentono il collegamento del cavo di comunicazione di rete SmartCraft Mercury e consentono all'unità di comunicare su una rete NMEA 2000. È presente anche una porta USB per l'utilizzo di un dongle wi-fi e per collegare dispositivo di archiviazione portatile per aggiornare il software, caricare le personalizzazioni dell'imbarcazione o scaricare le schermate acquisite.



#### Pannello posteriore

- a Collegamento SmartCraft Mercury
- **b** Collegamento NMEA 2000
- c Porta USB

### Architettura di cablaggio

L'immagine seguente illustra una tipica architettura di cablaggio per incorporare VesselView nella rete di comunicazione di un'imbarcazione.



- a Collegamento opzionale a un plotter o a un display multifunzione
- b Resistore/terminatore 120 ohm, maschio
- c Resistore/terminatore 120 ohm, femmina
- d Alimentazione protetta da fusibili NMEA® 2000
- e Bus di alimentazione
- f Connettore a T NMEA® 2000
- g VesselView 403
- h Con copertura protettiva-inutilizzato
- i Scatola di giunzione

### Manutenzione del dispositivo

IMPORTANTE: Si consiglia di installare la copertura di plastica bianca di protezione dal sole quando non si utilizza l'unità.

### Pulizia dello schermo del visualizzatore

Si raccomanda la pulizia ordinaria dello schermo del display per evitare accumuli di sale o altri residui ambientali. Il sale cristallizzato può graffiare il rivestimento del display quando si utilizza un panno asciutto o umido. Assicurare che il panno sia sufficientemente imbevuto di acqua dolce per sciogliere e rimuovere i depositi di sale. Non applicare una pressione eccessiva sullo schermo durante la pulizia. Quando non è possibile rimuovere le tracce d'acqua con un panno, miscelare una soluzione 50/50 di acqua tiepida e alcol isopropilico per pulire lo schermo. Non utilizzare acetone, acqua ragia o altri solventi/prodotti di pulizia a base di ammoniaca. L'utilizzo di solventi o detergenti aggressivi può danneggiare il rivestimento antiriflesso, la plastica o i tasti di gomma. Si consiglia di installare la copertura di protezione dal sole quando non si utilizza l'unità per evitare che i raggi UV danneggino le cornici in plastica e le chiavi di gomma.

### Pulizia della porta per supporti multimediali

È necessario pulire regolarmente la copertura della presa cavi per evitare accumuli di sale cristallizzato e altri residui.

### Collegamenti elettrici

Si raccomanda l'ispezione regolare dei collegamenti elettrici per evitare l'accumulo di sale cristallizzato e altri residui.

# Sezione 2 - Schermate iniziali e procedura guidata di impostazione

## Indice

Schermata iniziale	6	Impostazione della velocità	ç
Procedura guidata di impostazione	6	Impostazione delle unità	11
Descrizione generale	6	Impostazione serbatoio	11
Importazione di una configurazione	7	Configurazione di Active Trim	15
Impostazione del motore	7	Completamento dell'impostazione guidata	16
Impostazione del dispositivo	8	Notifica di selezione dell'origine	17
Joystick installato		Acquisizione di istantanee delle schermate	17

2

### Schermata iniziale

All'avvio, VesselView visualizza una schermata iniziale. Un'immagine di un motore nell'angolo inferiore indica che la potenza del motore sull'imbarcazione è controllata per le emissioni.



Schermata iniziale

### Procedura guidata di impostazione

### Descrizione generale

La procedura di impostazione guidata VesselView consente di eseguire con facilità la configurazione iniziale di VesselView. La procedura di impostazione guidata è sempre accessibile premendo il tasto **Menu**. Nella schermata del menu, utilizzare il tasto **Freccia giù** per individuare l'opzione **Impostazioni**. Nel menu Impostazioni, utilizzare **Freccia giù** per selezionare l'opzione **Sistema** e avviare la **Procedura guidata**.

Nella schermata Benvenuto, premere il tasto Freccia giù per avviare la procedura guidata di installazione.



### Importazione di una configurazione

La procedura guidata di installazione comincia chiedendo all'operatore se è stato salvato un file di configurazione nella memoria locale dell'unità oppure se è stato caricato su un dispositivo di archiviazione USB inserito nella parte posteriore dell'unità. Può essere utile e consente di ridurre i tempi di configurazione se le impostazioni e le preferenze da utilizzare per questa imbarcazione sono identiche a quelle di un'imbarcazione già utilizzata per creare un file di configurazione. Se non sono disponibili file da importare, premere il tasto **Freccia giù** per continuare con la procedura guidata. Se invece è presente una configurazione da importare, utilizzare l'opzione del menu Ricerca file per individuare il file di configurazione. Fare riferimento alla **Sezione 3 - Ricerca file**.

	Import configuration
If you have a per The device will be complete.	sonality file, you can import it now. e rebooted when the operation is
Import	>
	65795

### Impostazione del motore

Nella sezione di configurazione del motore della procedura guidata di impostazione, l'operatore può selezionare il modello del motore, il numero di motori sull'imbarcazione e il numero di motori, fino a un massimo di due, visualizzabili su uno specifico VesselView.

**NOTA:** VesselView 403 visualizza solo i dati per due motori. Le imbarcazioni con tre o più motori richiedono unità VesselView 403 aggiuntive.

Premere il tasto **Invio** per visualizzare la selezione dei motori. Utilizzare i tasti freccia per scorrere l'elenco verso l'alto e verso il basso. Premere il tasto **Invio** quando è evidenziato il motore corretto.

Engine Setup	Pro Four Stroke 300
Select vessel's engine configuration, and which	Pro Four Stroke 250
engines to show on this display	Pro Four Stroke 200
	Six-Cylinder 300
	Six-Cylinder 250
Engine Model Pro Four Stroke 300	Six-Cylinder 225
Number of Engines 1	Four-Cylinder 200
Engines Shown >	Four-Cylinder 175
64814	6481

Selezione del motore

### Sezione 2 - Schermate iniziali e procedura guidata di impostazione

Premere il tasto **Invio** per visualizzare la schermata del numero di motori. Utilizzare i tasti freccia verso l'alto e verso il basso per selezionare il numero corretto di motori sull'imbarcazione.



#### Numero di motori

Premere il tasto **Invio** per visualizzare la schermata di selezione dei motori mostrati. Saranno visualizzate sono le opportune opzioni in base al numero di motori selezionati al punto precedente. Se, ad esempio, sono stati selezionati tre motori, per l'operatore sono disponibili le opzioni di **Babordo**, **Tribordo**, e **Centro**. Utilizzare i tasti freccia per evidenziare un'opzione e premere il tasto **Invio** per attivare la casella di controllo dei motori che saranno visualizzati su VesselView. Con un'unità VesselView 403 è possibile visualizzare al massimo due motori.

Al termine della sezione della procedura guidata per la configurazione del motore, premere il tasto **Menu** per tornare alla schermata di impostazione del motore. Premere il tasto **Freccia giù** per continuare al passaggio successivo della procedura guidata.



#### Motori visualizzati

### Impostazione del dispositivo

Nella schermata Impostazione dispositivi, utilizzare i tasti freccia su e giù e il tasto Invio per confermare la selezione. Se si utilizzano più dispositivi VesselView, accertarsi di assegnare numeri univoci a ciascuna unità per evitare problemi di trasmissione dei dati. I numeri di timone devono corrispondere all'ubicazione della singola unità VesselView. Tipicamente il timone principale è il numero 1 e quello secondario è il numero 2. Premere il tasto **Freccia giù** per continuare con la procedura guidata.

Device	e Setup		Device Setup
Select this display's location and unique ID.	VesselView	Select this display's location ID.	n and unique VesselView
Helm	1	Helm	1
Device	1	Device	1
	64823		64824

Configurazione del dispositivo e del timone

### Joystick installato

Per le imbarcazioni dotate di pilotaggio con joystick, evidenziare e selezionare l'opzione della casella di controllo Joystick installato. In questo modo gli ingressi al sistema, inizializzati dal joystick, saranno riconosciuti dall'unità VesselView.



### Impostazione della velocità

L'origine della velocità determina la modalità in cui si ottengono i dati di velocità. Una strategia utilizza i dati del tubo di Pitot e dell'elica per determinare la velocità dell'imbarcazione. Dopo aver selezionato la strategia, è necessario selezionare il motore di origine dei dati di tubo Pitot ed elica. Il GPS utilizza i dati provenienti dall'unità GPS per determinare la velocità. Quando il GPS è selezionato, è necessario selezionare il BUS di rete appropriato quale origine dei dati GPS per VesselView.

Utilizzare i tasti Freccia Su e Freccia giù e il tasto Invio per eseguire le selezioni nelle schermate di impostazione della velocità.

Evidenziare e selezionare l'origine GPS.



#### Selezione dell'origine di velocità

Per i dati di velocità GPS, selezionare il bus CAN che trasmette i dati GPS sulla rete SmartCraft.



Evidenziare e selezionare l'opzione dell'origine di velocità.



Per la strategia di velocità, evidenziare e selezionare l'opzione di origine del Pitot e scegliere il modulo PCM motore che riporterà i dati dal sensore pitot.

	Speed Setup
Select sources for speed	d data.
GPS Source	SmartCraft (Can-P)
Speed Source	Strategy
Pitot source	PCMD
Paddle source	PCM0
	65294

None	-55
PCM0	
PCM1	
PCM2	
PCM3	
	64827

Selezione della posizione del motore

Selezionare l'opzione di origine dell'elica e scegliere il modulo PCM motore che riporterà i dati dal trasmettitore dell'elica.

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

### Sezione 2 - Schermate iniziali e procedura guidata di impostazione

None	
PCM0	
PCM1	1
PCM2	
РСМ3	
	64827

#### Selezione della posizione del motore

Le posizioni PCM per imbarcazioni plurimotore sono mostrate nell'illustrazione seguente.



- a PCM0 = esterno di tribordo
- **b** PCM1 = esterno di babordo
- c PCM2 = interno di tribordo o centrale
- **d** PCM3 = interno di babordo

Quando le selezioni sono completate nella sezione di impostazione della velocità della procedura guidata, premere il tasto **Freccia giù** per continuare al passaggio successivo della procedura guidata.

### Impostazione delle unità

VesselView consente all'operatore di selezionare le unità di misura visualizzate. Utilizzare i tasti Freccia Su e Freccia giù e il tasto Invio per eseguire una selezione.



Unità di misura da visualizzare

Quando le selezioni sono completate nell'impostazione delle unità, premere il tasto **Freccia giù** per continuare con la procedura guidata.

### Impostazione serbatoio

## IMPORTANTE: Controllare che tutti i sensori e i trasmettitori del serbatoio siano collegati appropriatamente alla rete prima di tentare di configurare nuovi serbatoi.

L'impostazione del serbatoio consente all'operatore di selezionare il tipo di serbatoio, impostare il volume del serbatoio e denominare il serbatoio.

### Sezione 2 - Schermate iniziali e procedura guidata di impostazione

Con la voce Serbatoi evidenziata, premere il tasto Invio per continuare.



Con la selezione Configura nuovo serbatoio evidenziata, premere il tasto Invio.



Lo schermo di configurazione del serbatoio contiene tutte le informazioni richieste da VesselView per visualizzare i dati del serbatoio con precisione.



**NOTA:** Selezionando il combustibile del gruppo elettrogeno come tipo di serbatoio non si aggiunge il volume del serbatoio gruppo elettrogeno al volume totale dei serbatoi di carburante di propulsione dell'imbarcazione.

Per selezionare il tipo di serbatoio, utilizzare i tasti **Freccia su** e **Freccia giù** per evidenziare il tipo di serbatoio desiderato. Con il tipo di serbatoio selezionato, premere il tasto **Invio**.

None	
Fuel	
Oil	
Water	
Gray	
Black	
Live well	
Genset Fuel	

65340

Immettere il nome del serbatoio. È possibile inserire fino a nove caratteri nel campo del nome. Consultare la **Sezione 3 -Immissione di testo e di numeri**. Dopo aver terminato l'inserimento del nome del serbatoio, premere il tasto **Menu** per continuare al passaggio successivo.



Immettere il valore della capacità del serbatoio. Utilizzare lo stesso processo utilizzato nel passaggio precedente per completare l'immissione. Dopo aver terminato l'inserimento della capacità del serbatoio, premere il tasto **Menu** per continuare al passaggio successivo.

Sensor	CNTR 2 (88%)	
Туре	Live well	
Name	LIVE	
Capacity (gal)	0000.00	
Inverted		
Calibration		
Sa	ve	
Car	ncel	
	65345	

### Sezione 2 - Schermate iniziali e procedura guidata di impostazione

VesselView offre all'operatore la possibilità di invertire il valore di volume dei serbatoi da monitorare. Questa opzione è disponibile per garantire la compatibilità con alcuni trasmettitori del serbatoio che trasmettono i dati invertiti rispetto ai trasmettitori tradizionali standard. I trasmettitori di livello di un serbatoio standard leggono una resistenza di 33–240 ohm. Una lettura di 240 ohm indica un serbatoio vuoto, mentre una lettura di 33 ohm indica un serbatoio pieno. I trasmettitori carburante invertiti leggono tipicamente tra 0 e 180 ohm, con 0 ohm per un serbatoio pieno e 180 ohm per un serbatoio vuoto.



Esecuzione della calibratura del serbatoio: Ci sono molte situazioni in cui un serbatoio può richiedere la calibratura; serbatoi a V e di forma irregolare, anche quando l'imbarcazione è in acqua. I galleggianti e i trasmettitori possono inviare dati imprecisi all'operatore, causando problemi con la visualizzazione del livello di carburante o altro. Il metodo più accurato per ottenere la calibratura del serbatoio è iniziare con un serbatoio vuoto di capacità nota. Pompare un quarto della capacità e registrare la posizione del galleggiante o del trasmettitore. Ripetere questa procedura a incrementi di quarti, registrando ogni volta la posizione del galleggiante o del sensore, fino a riempire il serbatoio. La calibratura del serbatoio consente all'operatore di regolare le misure da pieno a vuoto di un serbatoio.

Utilizzare i tasti **Freccia su** e **Freccia giù** per evidenziare le righe di calibratura. Con una riga evidenziata, premere il tasto **Invio** per modificare i dati percentuali. Premere il tasto **Menu** per uscire dalla riga di calibratura.

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

Dopo aver configurato tutti i campi e tutte le selezioni, evidenziare l'opzione Salva e premere il tasto **Invio** per salvare le impostazioni del serbatoio in VesselView.

Raw/Calibrated	88.0%	88.0%	
1	0.0%	0.0%	
2	25.0%	25.0%	
3	50.0%	50.0%	
4	75.0%	75.0%	
5	100.0%	100.0%	
Save			
Ca	ncel		
		65349	

VesselView torna alla schermata Configura nuovo serbatoio. In assenza di altri serbatoi da configurare, premere il tasto **Menu** per tornare al menu della procedura guidata e premere il tasto **Freccia giù** per continuare con la procedura guidata.

### Configurazione di Active Trim

Le imbarcazioni dotate di Assetto attivo Mercury Marine sono in grado di gestire i profili di assetto utilizzando il display VesselView. La funzionalità della tastiera dell'assetto attivo non cambia.

VesselView guida l'operatore nei diversi passaggi del processo di configurazione dell'assetto attivo. Seguire le istruzioni sullo schermo e confermare per completare il processo di configurazione.

Con l'opzione di assetto attivo evidenziata, premere il tasto Invio per iniziare il processo di impostazione.



Utilizzare i tasti **Freccia su** e **Freccia giù** per evidenziare un profilo di assetto attivo. All'aumentare di questo numero aumenta l'aggressività della regolazione di assetto per motore o propulsione a velocità inferiori. Il profilo di assetto principale diventa la media del profilo di navigazione. Il profilo di navigazione è regolabile all'avvio della regolazione fine dell'assetto dell'imbarcazione in acqua. Per trovare il profilo principale ideale per la vostra imbarcazione, utilizzare la barca a velocità di crociera. Con l'opzione di calibrazione evidenziata, premere il tasto Invio per continuare.



Seguire le istruzioni sullo schermo per completare l'adattamento di assetto verso il basso. Premere il tasto **Invio** per continuare.



Seguire le istruzioni sullo schermo per completare l'adattamento di assetto verso l'alto. Premere il tasto **Invio** per continuare.



VesselView visualizza la schermata del profilo principale quando l'adattamento di assetto verso il basso e verso l'alto è completo. Non è necessario calibrare ciascuno dei cinque profili di assetto principali. L'adattamento di assetto verso il basso e verso l'alto applica le letture di assetto a tutti i cinque profili. Per uscire dalla sezione dell'assetto attivo nella procedura guidata, premere il tasto **Menu**.



L'impostazione dell'assetto attivo è completa.

### Completamento dell'impostazione guidata

Per completare il processo della procedura guidata di installazione, premere il pulsante Invio.



Procedura guidata di impostazione completa

### Notifica di selezione dell'origine

Al completamento nella procedura guidata di impostazione, compare una notifica di selezione dell'origine. Selezionando Avvio, premendo il tasto **Invio**, inizia il processo di ricerca della rete dell'imbarcazione per i sensori e i trasmettitori identificabili dei dispositivi di trasmissione dei dati.



Selezione dell'origine dei dati in corso. Il display visualizza lo stato di avanzamento dallo 0 al 100%.

	Source selection
Datas	ources selection is in progress 11%
	Cancel

Al termine della selezione, premere il tasto **Invio** per continuare. Lo schermo di VesselView torna alla modalità di visualizzazione dei dati principale.



### Acquisizione di istantanee delle schermate

VesselView consente la creazione di immagini sullo schermo durante il funzionamento in tempo reale. IMPORTANTE: Evitare di distrarsi durante la navigazione. Accertarsi che non ci siano ostacoli o altre imbarcazioni nella vostra rotta.

### Sezione 2 - Schermate iniziali e procedura guidata di impostazione

Per creare un'acquisizione della schermata premere i tasti **Menu** e **Controllo velocità** contemporaneamente. Nella parte inferiore dello schermo compare brevemente il nome del file di acquisizione della schermata.



Tasti del menu e di regolazione della velocità

Tutte le schermate acquisite si trovano nella cartella Ricerca file, nel menu principale.

		Menu
A	Fault History	/
¢	Troll	>
(C*	Performance	>
+	Depth	>
Ø	Genset	>
$\otimes$	Maintenance	>
	File Browser	>
		64847

È possibile selezionare le schermate acquisite una alla volta per la visualizzazione, il trasferimento via USB o l'eliminazione.

**NOTA:** Per visualizzare l'opzione Copia in USB, è necessario inserire nella parte posteriore dell'unità VesselView un drive USB correttamente formattato. Il collegamento USB si trova sotto la copertura grande sulla parte posteriore dell'unità.

updates.json	updates.json
Screenshot_2017-08-23_12.26.20.png	Screenshot_2017-08-23_12.26.20.png
Screenshot_2017-08-23_12.26.53.png	Screenshot_2017-08-23_12.26.53.png
Screenshot_2017-08-23_12.27.06.png	Screenshot_2017-08-23_12.27.06.png
Screenshot_2017-08-23_12.27.17.png	Screenshot_2017-08-23_12.27.17.png
Screenshot_2017-08-23_12.27.25.png	File Information
Screenshot_2017-08-23_12.27.32.png	View
Screenshot_2017-08-23_12.27.38.png	Copy to USB
64848	6484



### Sezione 2 - Schermate iniziali e procedura guidata di impostazione

Compare una schermata di conferma che informa l'operatore che la schermata è stata copiata correttamente nel drive USB. Premere il tasto **Invio** per confermare OK e tornare alla cartella delle schermate.



Note:

# Sezione 3 - Selezioni del Menu principale

## Indice

Descrizione generale	22
Ingrandimento delle schermate di dati	22
Immissione di testo e numeri	23
Home	23
Assetto attivo	24
Introduzione ad Active Trim	24
GPS	25
Navigazione su fondali bassi	25
Posizione del carrello e Active Trim	25
Panoramica profili assetto	25
Impostazione e configurazione	26
Fuel (Combustibile)	27
Batteria	28
Velocità	28
Assetto/correttori	28
System (Sistema)	29
Smart Tow	31
Navigazione	32
Serbatoi	33
Cronologia guasti	33
Troll (Traina)	36
Performance (Prestazioni)	38
Profondità	38
Gruppo elettrogeno	38
Manutenzione	39
Ricerca file	40
Settings (Impostazioni)	42
System (Sistema)	42
About (Informazioni su)	42
Timone	42
Procedura guidata	43
Restore (Ripristina)	43

Rete	. 43	
Simulazione	44	
Time (Ora)	. 45	
Controlla aggiornamenti	45	
Imbarcazione	. 46	$\mathbf{R}$
Correttori di assetto	. 46	U
Serbatoi	. 46	
Velocità	47	
Virata	. 47	
Origine della temperatura dell'acqua di mare	48	
Joystick installato	48	
Motore	48	
Numero di motori	. 49	
Visualizzazione dei motori	49	
Modello di motore	49	
Limiti	. 49	
Supported Data (Dati supportati)	49	
Tipo per velocità di crociera/Smart Tow	. 49	
Assetto attivo	49	
Preferences (Preferenze)	49	
Beep dei tasti	49	
Retroilluminazione	49	
Finestre a comparsa	50	
Units (Unità di misura)	. 50	
Interfaccia	50	
Alarms (Allarmi)	. 50	
Cronologia	. 50	
Settings (Impostazioni)	50	
Sirena attivata	52	
Wireless	. 52	
File di preconfigurazione dell'imbarcazione	52	

### Descrizione generale

Premendo il tasto **Menu** si apre la schermata del menu principale. Utilizzare i tasti **Freccia su** e **Freccia giù** per spostarsi tra le voci desiderate del menu ed evidenziarle.

Ogni volta che si esegue una selezione dalla schermate del menu principale, premendo il tasto **Menu** si esce dalla selezione e l'operatore torna alla schermata del menu principale.



### Ingrandimento delle schermate di dati

Ci sono sei voci di dati predefinite nel pannello del sistema lato sinistro. Quando il display dell'imbarcazione è attivo, utilizzare i tasti **Freccia su** e **Freccia giù** per selezionare gli elementi nel pannello di sistema. La selezione di una qualsiasi delle sei impostazioni predefinite visualizza i dati della selezione a pieno schermo. I sei pannelli sono:

- 1. Home
- 2. Combustibile
- 3. Batteria
- 4. Velocità
- 5. Assetto/correttori
- 6. Sistema

Premendo il tasto Freccia su fino ad evidenziare l'icona Home VesselView torna alla schermata di visualizzazione attiva.



#### Pannello del sistema

È possibile accedere alle schermate dei dati aggiuntivi premendo il tasto **Menu** e utilizzando i tasti **Freccia su** o **Freccia giù** per selezionare qualsiasi voce del menu. Alcune opzioni potrebbero non essere disponibili in base al gruppo motore dell'imbarcazione.

### Immissione di testo e numeri

È possibile immettere testo e numeri nei campi attivi attraverso l'utilizzo dei tasti Freccia su, Freccia giù, Invio e Menu.



#### Campi attivi

- 1. Utilizzare i tasti Freccia su e Freccia giù per evidenziare la voce o il campo desiderato.
- 2. Premere il tasto Invio per attivare il cursore nel campo dati.
- 3. Premere il tasto Invio un'altra volta per evidenziare la posizione del numero/singolo carattere.
- 4. Utilizzare i tasti Freccia su e Freccia giù per cambiare il carattere/numero.
- 5. Dopo aver inserito il numero/carattere desiderato, premere il tasto **Invio** per disattivare la posizione del numero/ carattere.
- 6. Premere il tasto **Freccia su** per passare alla posizione del numero/carattere successiva. Premere il tasto **Freccia giù** per tornare alle posizioni del numero/carattere precedente.
- Dopo aver completato un campo dati attivo, premere il tasto Menu per utilizzare i tasti Freccia su e Freccia giù per spostarsi nel campo successivo visualizzato sullo schermo, verso l'alto o verso il basso.
- 8. Utilizzare l'elenco precedente di istruzioni per completare i campi attivi aggiuntivi per le diverse schermate in VesselView.
- 9. Dopo aver completato tutti i campi su una schermata, selezionare Salva per garantire integrità di modifiche o aggiunte.

### Home

La schermata Home di VesselView contiene i dati seguenti:

- Combustibile
- Velocità
- Grafici di assetto e stato dell'assetto attivo
- Stato del sistema
- Stato del pilota automatico
- Regime

Posizione del cambio



### a - Combustibile

- **b** Velocità
- c Grafici di assetto e stato dell'assetto attivo
- d Stato del sistema
- e Elementi del pannello del sistema
- f- Regime
- g Posizione del cambio

Per tornare alla schermata Home da qualsiasi livello dei dati o schermata, premere il tasto **Menu**. In base al livello interno in cui vi trovate, potrebbe essere necessario premere più volte il tasto **Menu**.

È possibile personalizzare gli elementi dei dati nel pannello di sistema lato sinistro dal menu:

Impostazioni>Preferenze>Interfaccia>Sistema. È possibile eseguire al massimo cinque selezione dei dati.

### Assetto attivo



Perché l'assetto attivo funzioni può essere necessario altro hardware per l'imbarcazione. Per informazioni sull'hardware richiesto rivolgersi al concessionario autorizzato Mercury Marine.

### Introduzione ad Active Trim

Active Trim è un sistema di assetto automatico basato su GPS brevettato da Mercury Marine. Questo sistema intuitivo non richiede l'intervento dell'operatore e regola costantemente l'assetto del motore o della trasmissione sulle variazioni nelle condizioni di funzionamento per migliorare le prestazioni, ottimizzare i consumi di combustibile e agevolare le operazioni. Reagisce con precisione alle manovre dell'imbarcazione per offrire una navigazione ancora più piacevole. Per sfruttare tutte le potenzialità di Active Trim non è richiesta alcuna conoscenza su come regolare l'assetto del motore o della trasmissione.

- Quando l'imbarcazione accelera, l'assetto del motore o della trasmissione vira verso l'esterno.
- Quando l'imbarcazione decelera, ad esempio durante una virata, l'assetto del motore o della trasmissione vira verso l'interno.
- È possibile escludere in qualsiasi momento l'assetto attivo utilizzando i tasti dell'assetto manuale.
- Active Trim consente a chi conduce l'imbarcazione di compensare le modifiche al carico, le preferenze del guidatore e le condizioni ambientali mantenendo un totale controllo automatico.

Il sistema Active Trim ha quattro modalità di funzionamento:



 Idle speeds (Regimi minimi) Mantiene la posizione di assetto corrente.



2. Accelerazione (improvvisa) Porta il motore o la trasmissione verso il basso per ridurre al minimo il sollevamento della prua e migliorare il tempo di planata



#### 3. Planing speeds (velocità di planata)

Regola progressivamente l'assetto del motore o della trasmissione sulla base della velocità GPS per mantenere l'assetto di marcia più efficiente.

#### 4. Bypass

Quando l'operatore dell'imbarcazione usa l'assetto manuale, il sistema Active Trim viene bypassato immediatamente, lasciando il comando totale all'operatore.

All'avviamento dell'imbarcazione, Active Trim riprende lo stato di funzionamento (acceso/spento) in cui si trovava al precedente spegnimento. Per esempio, se allo spegnimento dell'imbarcazione Active Trim era acceso, all'avviamento successivo sarà acceso.

### GPS

L'assetto attivo utilizza un segnale GPS per determinare la velocità dell'imbarcazione. Il sistema di assetto attivo non controlla automaticamente l'assetto finché il modulo GPS non ha acquisito un segnale.

### Navigazione su fondali bassi

IMPORTANTE: Active Trim non può rilevare la profondità dell'acqua e non solleverà l'assetto automaticamente in acque basse. L'operatore dell'imbarcazione dovrà bypassare Active Trim regolando l'assetto del motore o della trasmissione manualmente o premendo il pulsante OFF (Spento).

### Posizione del carrello e Active Trim

61899



Impostare il motore o la trasmissione in posizione di sollevamento (oltre il 50% dell'intervallo di assetto adattato) impedisce l'attivazione dell'assetto attivo. Quando l'assetto del motore o della trasmissione supera il suo intervallo nominale, per navigare in acque basse, varare l'imbarcazione da un carrello, o caricare l'imbarcazione su un carrello ad esempio, è necessario regolare manualmente l'assetto basso prima che la funzione di assetto attivo sia operativa. Questa funzione di sicurezza impedisce che il motore o la trasmissione inseriscano automaticamente l'assetto basso e urtino qualcosa.

### Panoramica profili assetto

Il sistema Active Trim può essere configurato su ciascuno dei cinque profili di assetto unici principali. La seguente illustrazione mostra in che modo la curva dell'angolo di assetto rispetto a quella della velocità dell'imbarcazione differisce per ciascuno dei cinque profili principali.



Configurare il sistema Active Trim con il profilo di assetto principale più appropriato per una combinazione individuale di imbarcazione e gruppo motore in normali condizioni operative.

Ciascuna curva di profilo principale illustrata nell'esempio precedente rappresenta l'impostazione intermedia predefinita (profilo di assetto 3 regolabile) di un intervallo più ampio di profili di assetto regolabili. Ciascun profilo di assetto principale ha un intervallo di cinque profili di assetto regolabili, per consentire all'operatore di regolare con precisione la curva di assetto durante il funzionamento dell'imbarcazione, per compensare le differenze nelle condizioni ambientali o nel carico dell'imbarcazione.

Il limite superiore di un profilo di assetto principale selezionato rappresenta il profilo di assetto regolabile dall'utente 5. Il limite inferiore rappresenta il profilo dell'assetto regolabile dall'utente 1.

Gli intervalli dei cinque profili di assetto principali si sovrappongono l'un l'altro. Il posizionamento degli intervalli della curva di assetto per i profili principali 3 e 4 (primo grafico) in un grafico unico mostra una sostanziale sovrapposizione. Il limite superiore per il profilo principale 3 è superiore al limite inferiore del profilo principale 4 e produce una porzione degli intervalli della curva di assetto condivisi da entrambi i profili. In pratica, ciò significa che lievi variazioni nelle condizioni in cui il sistema viene configurato non si traducono in grandi variazioni nelle prestazioni del sistema.



- a Limite superiore del profilo principale 4
- **b** Limite inferiore del profilo principale 4
- Questa area (c) più (g) è uguale alla gamma intera del profilo principale 4
- d Limite superiore del profilo principale 3
- e Limite inferiore del profilo principale 3
- Questa area (f) più (g) è uguale alla gamma intera del profilo principale 3
- g Sovrapposizione dell'intervallo dei profili principali 4 e 3

### Impostazione e configurazione

IMPORTANTE: Configurare sempre l'assetto attivo con un profilo principale che consente all'operatore di selezionare un profilo regolabile con l'assetto aggiuntivo; evitare di selezionare un profilo principale che restituisce un funzionamento normale nel profilo di assetto regolabile 1. In questo modo si assicura che l'operatore possa sempre portare la prua verso il basso per correggere l'assetto (porpoising) senza dover regolare manualmente l'assetto di motore o propulsione.

VesselView cerca la rete per il modulo di controllo dell'imbarcazione. Se il software del modulo di controllo dell'imbarcazione non è aggiornato, o non è rilevabile in rete, l'impostazione dell'assetto attivo non consente all'operatore di proseguire.

Evidenziare l'opzione di calibrazione e premere il tasto **Invio** per continuare. Seguire le indicazioni sullo schermo per ogni passaggio nel processo di calibratura. Evidenziare l'opzione Avanti dopo il completamento di ogni passaggio per continuare al passaggio successivo. Quando tutti i passaggi sono stati completati, premere il tasto **Invio** per salvare la procedura di calibratura.





64879

### Fuel (Combustibile)

La schermata Carburante di VesselView visualizza il carburante totale sulla base dei dati correnti del serbatoio inseriti nella configurazione del serbatoio attraverso il menu dei serbatoi o la procedura guidata di impostazione.

Press "ENTER" to Save

### Sezione 3 - Selezioni del Menu principale

La parte inferiore della schermata mostra la portata o il consumo di carburante in volume/ora. Il volume dipende dalle unità di misura selezionate durante la procedura guidata di impostazione. È possibile modificare in qualsiasi momento le unità di misura da Menu>Impostazioni>Preferenze>Unità.



### **Batteria**

Lo schermo Dati della batteria visualizza la tensione di batteria come valore numerico insieme a una spia rossa nel quadrante degli strumenti.

Il regime motore è visualizzato nella parte inferiore dello schermo.



Esempio di schermata della batteria

### Velocità

La schermata dei dati di velocità contiene il quadrante della velocità, il valore numerico della velocità, il valore del numero di giri al minuto, nonché la portata di carburante dei motori.



- a Lancetta della velocità
- b Valore numerico della velocità
- c Valore del numero di giri al minuto
- d Flusso di combustibile

Assetto/correttori

La schermata dei dati di assetto/correttori visualizza i dati seguenti:

- Grafico di assetto
- Grafico dei correttori
- Valori numerici di assetto
- Stato dell'assetto attivo



- a Grafico di assettob Valore numerico di assetto
- c Stato dell'assetto attivo
- d Flusso di combustibile
- e Grafici dei correttori

## System (Sistema)

La schermata Sistema è personalizzabile fino a cinque elementi di dati per motore e imbarcazione. Il regime motore è sempre visualizzato sullo schermo.

	System	
	CNTR	
RPM	1550 rpm	
Engine Hours	55 hrs	
Water Pressure	11.55 PSI	
Coolant Temp	<b>144</b> •F	
Oil Pressure	46.89 PSI	
Vessel fuel rate	28.70 GAL/hr	
	6	

**NOTA:** In base al gruppo motore dell'imbarcazione, è possibile che non siano disponibili tutte le opzioni per i dati di motore e imbarcazione.

Segue un elenco dei dati di motore e imbarcazione disponibili per la selezione.

- Pressione del refrigerante
- Temperatura del refrigerante
- Pressione di sovralimentazione
- Pressione dell'olio
- Ore di funzionamento del motore
- Flusso di combustibile
- Temperature di aspirazione
- Percentuale accelerazione
- Percentuale di carico
- Temperatura dell'olio della trasmissione
- Pressione dell'olio della trasmissione
- Combustibile totale utilizzato—durata

Per selezionare gli elementi dei dati da visualizzare nella schermata Sistema, accedere al Menu.

Nel menu principale, utilizzare i tasti freccia per evidenziare l'opzione Impostazioni e premere il tasto Invio.



Utilizzare i tasti freccia per evidenziare l'opzione Preferenze e premere il tasto Invio.

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

Utilizzare i tasti freccia per evidenziare l'opzione Interfaccia e premere il tasto Invio.

	Preferences
Key beeps	Off
Backlight	>
Popups	>
Units	>
Interface	>
	6496

Utilizzare i tasti freccia per evidenziare l'opzione Pannello sistema e premere il tasto Invio.



La schermata Pannello sistema mostra le opzioni di visualizzazione dei dati. Utilizzare i tasti freccia per evidenziare una selezione dei dati desiderata. Premere il tasto **Invio** per selezionare o deselezionare un'opzione. È possibile selezionare fino a cinque opzioni.

Preferences / Interface / Sy	stem panel
Engine Hours	$\square$
Water Pressure	$\checkmark$
Coolant Temp	$\checkmark$
Oil Pressure	$\checkmark$
Boost Pressure	
Fuel Rate	
Intake Temp	
	6496

Premere il tasto **Menu** per uscire dalla schermata Pannello sistema dopo aver eseguito tutte le selezioni. La schermata Sistema ora visualizza le selezioni correnti.

### **Smart Tow**

P1

P2

**P3** 

P4

**P5** 

Smart Tow è un programma di facile utilizzo che permette di regolare la velocità e l'accelerazione della barca per sci d'acqua, gonfiabili trainabili o altre attrezzature per sport acquatici. Smart Tow risolve eventuali problemi di accelerazione quali eccessivo hole shot, eccessiva instabilità, decelerazione e mantenimento di una velocità costante. Selezionare un profilo, selezionare Attiva e portare la leva in posizione di massima accelerazione e Smart Tow farà il resto.

Smart Tow si basa sul regime motore salvo che l'imbarcazione abbia un GPS installato e collegato alla rete CAN (control area network).

Smart Tow offre cinque profili di avvio predefiniti in fabbrica, mostrati sul lato sinistro del display, P1 - P5. Utilizzare i tasti **Freccia su** e **Freccia giù** per spostarsi ed evidenziare i profili.







Press "ENTER" to ENABLE Smart Tow

to adjust Set Point





65038

Profili 1 e 2

Press



Profilo 5

La schermata Smart Tow consente di modificare il riferimento per ogni profilo. Può essere utile modificare il riferimento quando a bordo ci sono persone con diversi livelli di esperienza nell'utilizzo delle attrezzature sportive. L'operatore può creare profili più aggressivi per chi pratica sci d'acqua da esperto oppure profili meno aggressivi per bambini o il traino di gonfiabili.

Premendo il tasto Regolazione di velocità compaiono le icone dei tasti Freccia su e Freccia giù per regolare il riferimento.



Indicatori per regolazione e riferimento

Per attivare qualsiasi profilo di Smart Tow, premere il tasto Invio.



Per disattivare Smart Tow, premere il tasto **Invio**. Il display esce dal profilo di avvio e torna nella schermata di selezione e attivazione dei diversi profili.

### Navigazione

La schermata dei dati di navigazione visualizza i seguenti elementi:

- Distanza percorsa
- Tempo di navigazione
- Percorrenza media
- Velocità media di navigazione
- Combustibile usato durante la navigazione

Azzeramento dei dati di navigazione



Premendo il tasto Invio si azzerano i valori della schermata Navigazione.

### Serbatoi

La schermata dei dati dei serbatoi presenta l'immagine di un serbatoio con una parte colorata che rappresenta il volume rimanente del serbatoio. Accanto all'immagine del serbatoio è presente un valore numerico.



Se per l'imbarcazione è configurato più di un serbatoio, utilizzare i tasti **Freccia su** o **Freccia giù** per evidenziare i serbatoi aggiuntivi. Ogni serbatoio configurato sarà rappresentato da un'icona associata al contenuto del serbatoio. Le icone dei serbatoi si trovano sul lato sinistro dello schermo.



### Cronologia guasti

Tutti gli avvisi, i guasti e gli allarmi Mercury saranno visualizzati indipendentemente dalla schermata visualizzata al momento dell'allarme. Quando un allarme è attivato, la schermata visualizzerà una finestra che mostra il testo dell'allarme e l'avviso insieme a una breve descrizione di quale azione intraprendere.

Gli allarmi critici di solito sono accompagnati da una reazione del sistema di protezione del motore Mercury, che può comprendere una riduzione della potenza, una riduzione del regime massimo o una condizione di regime minimo forzata. Tutti gli errori critici generano un segnale acustico, ossia un allarme acustico continuo per sei secondi.

Gli allarmi non critici vengono visualizzati allo stesso modo degli allarmi critici, ma sono accompagnati da sei segnali acustici brevi.

### Sezione 3 - Selezioni del Menu principale

I messaggi di guasto permettono all'operatore di ottenere informazioni aggiuntive sui singoli guasti. Selezionare l'opzione Visualizza per ottenere una descrizione più dettagliata del guasto.



Esempio di messaggio di errore

Per azzerare un guasto attivo, è necessario identificare il componente guasto. Ispezionare, riparare o sostituire il componente guasto. Avviare i motori e permettere a VesselView di eseguire la scansione di avvio del sistema. Se l'imbarcazione supera la scansione di avvio, la scheda Mercury nella parte sinistra della schermata sarà visualizzata in verde. È possibile visualizzare in ogni momento lo storico degli allarmi selezionando la schermata Menu principale e scegliendo successivamente l'opzione Allarmi. In questo punto è possibile visualizzare lo storico dei guasti.



Esempio di schermata Cronologia guasti



1		Fault History
2	<b>No Active Faults</b> 3 Saved faults	
3	Fault ######	Saved
	Short Text	
	Press "ENTER" to clear say	ved faults
		64913
		Fault History
	No Faults	
		64914

Nessun guasto nella Cronologia guasti

Quando un avviso di guasto attivo si presenta nella parte inferiore dello schermo, premere il tasto **Invio** per visualizzare le informazioni sul guasto.



22

21

1 Active Fault - Press "ENTER" to view

23 PSI

64916

23

 $( \cdot )$ 

**Coolant Pressure** 

**Oil Pressure** 



### Troll (Traina)

La gamma del regime di traina dipende dal gruppo motore. Il numero di giri massimo per la traina per tutti i motori o fuoribordo è 1.000 giri/min.



L'imbarcazione deve avere la marcia inserita con l'accelerazione al minimo. Se l'imbarcazione non soddisfa queste condizioni, un'icona di avviso con un messaggio di testo notifica all'operatore le modalità operative per rendere disponibile il controllo traina.

Dopo aver selezionato il valore del numero di giri al minuto desiderato, premere il tasto **Invio** per abilitare la traina. Con quest'operazione inizia il controllo traina e i motori girano al regime desiderato.

La parte superiore dello schermo di VesselView visualizza un simbolo di avviso e il testo Traina attiva.



### Sezione 3 - Selezioni del Menu principale

Seguire le istruzioni sullo schermo nella parte inferiore del display. Premendo il tasto **Invio** si disabilita la traina. Premendo il tasto **Regolazione di velocità** è possibile regolare il riferimento del numero di giri al minuto.

	Troll
55	
Speed	<b>0</b> MPH
Depth	<b>19.7</b> t
Sea Water Temp	°F
Press "ENTER" to B Press () to adjust	ENABLE Troll St RPM Set Point
	650

Istruzioni sullo schermo

	Troll
55	RPM
Speed	<b>0</b> мрн
Depth	<b>19.7</b> ft
Sea Water Temp	••• °F
Adjust Speed/	RPM
	650

Indicatori del tasto di regolazione del regime

Premere il tasto **Regolazione di velocità** per uscire dalla finestra Regolazione di velocità/RPM e tornare alla schermata Traina. Se la traina è attiva, non è possibile passare ad altre schermate. Premere il tasto **Invio** per disabilitare la traina.



Traina visualizzata come attiva

### Performance (Prestazioni)

Lo schermo Prestazioni visualizza la velocità massima dell'imbarcazione, il regime massimo, la velocità corrente e il regime corrente per un massimo di due motori.



### Profondità

La schermata Profondità visualizza la profondità dell'acqua insieme alla posizione corrente dell'assetto e alla temperatura dell'acqua.

	Depth
29.6	ft
Active Trim - OF	F
Sea Water Temp	<b></b> °F
	6

### Gruppo elettrogeno

La schermata dei dati del gruppo elettrogeno visualizza i seguenti elementi:

- Tensione del gruppo elettrogeno
- Frequenza del gruppo elettrogeno
- Ore di funzionamento del gruppo elettrogeno
- Pressione dell'olio del gruppo elettrogeno
- Temperatura del refrigerante del gruppo elettrogeno
- Tensione della batteria del gruppo elettrogeno
- Combustibile del gruppo elettrogeno-se definito in Serbatoi come un Serbatoio del gruppo elettrogeno

谷		Genset
	Volts	<b>14.5</b> v
	Frequency	<b>14.7</b> Hz
<u>-+</u>	Run Time	3:08 Hrs
Ø	Coolant Temp	<b>145</b> <sub>F</sub>
4	Oil Pressure	<b>24</b> psi
	Battery	<b>14.8</b> v
		64964

Schermata dei dati del gruppo elettrogeno

### Manutenzione

Se una scansione del sistema rileva un promemoria di manutenzione, compare un avviso sullo schermo in blu. Proteggete il vostro investimento e controllate l'olio motore su base regolare, preferibilmente prima di ogni utilizzo.



Allo scadere del tempo di manutenzione programmato, dopo la scansione iniziale compare un avviso di manutenzione. L'operatore può chiudere la finestra di avviso, tuttavia il promemoria si ripresenterà a ogni accensione dell'imbarcazione. La conferma del promemoria di manutenzione azzera l'intervallo di manutenzione in VesselView. Gli utenti possono visualizzare in qualsiasi momento lo stato di avanzamento sulla barra di manutenzione. La disponibilità di queste informazioni semplifica la pianificazione dei futuri appuntamenti dal concessionario, se la manutenzione non è eseguita dal proprietario.



Esempio di schermata della manutenzione

Quanto più la barra è blu, tanto prolungato sarà l'intervallo di manutenzione. All'accorciarsi della barra blu si avvicina il momento della manutenzione. Le immagini seguenti mostrano il caso in cui non è richiesta manutenzione a sinistra e cui è richiesta manutenzione a destra.



### **Ricerca file**

Utilizzare i tasti Freccia su e Freccia giù per evidenziare l'opzione di ricerca file nel menu principale.



Premere il tasto Invio per visualizzare il contenuto della ricerca file.



#### Contenuto della ricerca file

Alcuni opzioni permettono di rivedere le informazioni dei file, visualizzare il file oppure eliminare il file.



Con le informazioni del file è possibile visualizzare il nome del file, la dimensione del file e la data e l'ora di creazione del file.



- a Nome del file
- b Dimensione del file
- c Data e ora di creazione del file

Inserendo un drive USB in VesselView si aggiungono due opzioni eseguibili con un file: copia in USB e sposta in USB. Con il drive USB inserito, l'operatore può accedere ai file su VesselView—archivio locale o drive USB—archivio USB.



Ulteriori opzioni USB



Posizioni nell'archivio locale e rimovibile

### Settings (Impostazioni)

All'interno del menu Impostazioni ci sono sette categorie per impostare o modificare i dati visualizzati su VesselView. Molte impostazioni sono determinate dalle selezioni eseguite durante la procedura guidata di impostazione, tuttavia queste selezioni sono modificabili in qualsiasi momento evidenziando una categoria e selezionando una tra le opzioni associate.

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

### System (Sistema)

Le impostazioni di sistema comprendono: Informazioni su, Timone, Procedura guidata, Ripristina, Rete, Simula, Ora, e Controllo di aggiornamenti.

	System
About	
Helm	
Wizard	
Restore	
Network	>
Simulate	
Time	
	6535

### About (Informazioni su)

Evidenziando l'opzione Informazioni su e premendo il tasto **Invio** si apre una schermata con la versione software e la versione dell'applicazione, la capacità hardware, il numero seriale e le informazioni sul copyright.

L'opzione Supporto... nella parte inferiore dello schermo descrive come acquisire la schermata Informazioni su. Anche la **Sezione 2 - Acquisizione di schermate** descrive come acquisire una schermata.

	System / About
Ve <u>sselVie</u> w 403	Hardware
Version - 1.0	256MiB 128MiB PCB 2
Platform - 28.0-704-gde0c359e4	Loader
Application - 57.7.150	6.0.909507.0
Serial number	
0	Copyright2017 Navico
Barcode	Copyright 2017 NSI
	Copyright 2017 Mercury Marine
	Support
	6502

Versione del software e versione dell'applicazione correnti

### Timone

L'opzione Timone consente all'operatore di assegnare un numero identificativo di posizione al dispositivo VesselView e al timone in cui è installato. Il numero identificativo è importante quando vi è più di un timone su un'imbarcazione. L'assegnazione di numeri identificativi differenti impedisce errori di comunicazione sulla rete.

L'assegnazione di nuovi numeri identificativi richiede un riavvio di VesselView.



Numeri identificativi della posizione

#### Procedura guidata

La procedura guidata di impostazione comprende più passaggi in cui l'operatore inserisce informazioni specifiche sul motore e sull'imbarcazione per il corretto funzionamento di VesselView. Tipicamente al primo avvio di VesselView, l'operatore è guidato durante questa procedura di impostazione. È possibile modificare in qualsiasi momento la procedura di impostazione. Seguire le istruzioni e le richieste sullo schermo per apportare le modifiche e completare la procedura guidata di impostazione.

### Restore (Ripristina)

Con Ripristina si azzerano tutte le impostazioni personalizzate su VesselView. Selezionando l'opzione Impostazioni locali si ripristinano le impostazioni solo sull'unità VesselView che l'operatore sta utilizzando. Selezionando il reset globale Simnet si azzerano tutti i dispositivi Simrad e Navico insieme alle unità VesselView collegate alla rete NMEA 2000.



#### Rete

Selezionando l'opzione **Rete** si consente all'operatore la selezione automatica dei dispositivi sulle reti SmartCraft e NMEA 2000, azzerare le impostazioni locali o globali, definire i percorsi di comunicazione di origine dei dati, visualizzare l'elenco dei dispositivi correnti ed eseguire la diagnostica.

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

#### Opzioni della rete

In impostazioni di rete si trova la scheda Origini dei dati.

Con il tasto Freccia giù scorrere fino all'opzione Origini dei dati.



Compare una schermata con i dispositivi e i sensori dati associati al motore e all'imbarcazione. Alcune opzioni potrebbero non essere compatibili in base al gruppo motore dell'imbarcazione. Premere il tasto **Invio** per visualizzare una selezione dell'origine di trasmissione dei dati di un dispositivo o di un sensore. Utilizzare i tasti **Freccia su** e **Freccia giù** per spostarsi tra le selezioni.

System / Network / Data sources	
GPS	>
Vessel	>
Engine	>
Transmission	>
Battery	>
Unconfigured	>
Speed/Depth	>
	6495

All'interno dell'opzione Elenco dispositivi, può essere utile evidenziare e selezionare la scheda Aggiorna se è stato installato un nuovo dispositivo. **Aggiorna** interroga la rete e visualizza tutti i dispositivi che rispondono correttamente alla query.

System / Network / Device list	
Refresh	
VV403 MFD (This device)	>
VV403 SmartCraft Gateway (This device)	>
	6/000

La selezione di Diagnostica mostra all'operatore l'attività corrente su tutti i bus CAN attivi. Le velocità di trasmissione e ricezione sono visualizzabili in tempo reale. Questa funzione può essere utile nella risoluzione dei problemi della rete.

#### Simulazione

Si utilizza la simulazione a livello di concessionario per mostrare ai clienti le caratteristiche del display di VesselView. Quando l'unità si trova in modalità Simulazione, non utilizzare i dati visualizzati sullo schermo come informazioni di navigazione. Tutti i dati mostrati durante la simulazione sono generati casualmente.

### Time (Ora)

L'ora è controllata dall'unità GPS dell'imbarcazione. Il display dell'orologio viene aggiornato automaticamente quando si determina una correzione del GPS. Un offset temporale locale può impostare l'ora del fuso orario di partenza o il fuso orario di arrivo all'occorrenza. Nella schermata dell'offset temporale, utilizzare i tasti per spostarsi tra i campi dati attivi e applicare l'offset temporale desiderato. Evidenziare Salva e premere il tasto **Invio** per mantenere le modifiche. Per istruzioni dettagliate di attivazione dei campi dati, consultare **Immissione di testo e numeri**. È possibile visualizzare l'ora nel formato a 12 o 24 ore. L'operatore può modificare il formato della data in base alle proprie preferenze. Può essere importante quando si visualizza un elenco di guasti per cui sono registrate e visualizzate la data e l'ora del guasto. Evidenziare l'opzione Salva e premere il tasto **Invio** per salvare tutte le selezioni.

	System / Time	
10/20/2017 7:32 am		
Local time offset	GMT -06:00	
Time format	12 hr	
Date format	MM/dd/yyyy	
Save		
Cano	cel	
	65278	

6

Opzioni per data e ora

System / Time / Local time offset	
Hours	- 0 6
Minutes	0 0
	Save
	Cancel
	65283

Offset temporale in ore e minuti

### Controlla aggiornamenti

Controlla aggiornamenti verifica in Internet la disponibilità di aggiornamenti software di VesselView. Per istruzioni dettagliate consultare la **Sezione 4 - Aggiornamento attraverso una connessione Wi-Fi**.

	System
Helm	
Wizard	
Restore	212
Network	>
Simulate	
Time	
Check for updates	
	6528

### Imbarcazione

Le impostazioni dell'imbarcazione si applicano a sensori e trasmettitori sulla barca in base al gruppo motore. Alcune opzioni potrebbero non essere attive in base alle dotazioni dell'imbarcazione. Le impostazioni dell'imbarcazione includono: Correttori, Serbatoi, Velocità, Sterzo, Origine della temperatura dell'acqua di mare e Joystick installato.



### Correttori di assetto

L'opzione Correttori consente all'operatore di selezionare il bus CAN che trasmetterà i dati del correttore nonché di selezionare il motore che controllerà correttori tramite i comandi del timone.

	Vessel / Tabs
Source	None
Show	
CNTR	>
CNTR	>
	65353

Selezionare l'opzione Mostra per visualizzare la posizione del correttore sullo schermo.

### Serbatoi

La configurazione dei serbatoi fa parte della procedura guidata di impostazione, ma è possibile modificare in qualunque momento il numero, il volume e il tipo di serbatoi.



### Velocità

I dati di velocità sono coperti dalla procedura di impostazione guidata, tuttavia è possibile apportare modifiche in qualsiasi momento al modo in cui VesselView ottiene i dati di velocità. È possibile modificare la selezione del bus CAN che trasmette i dati di velocità. È possibile utilizzare una strategia di velocità che utilizza sensori pitot e dell'elica sulle imbarcazioni non dotate di un ricevitore GPS.



L'origine della velocità determina la modalità in cui si ottengono i dati di velocità. Una strategia utilizza i dati del tubo di Pitot e dell'elica per determinare la velocità dell'imbarcazione. Dopo aver selezionato la strategia, è necessario selezionare il motore di origine dei dati di tubo Pitot ed elica. Il GPS utilizza i dati provenienti dall'unità GPS per determinare la velocità. Quando il GPS è selezionato, è necessario selezionare il BUS di rete appropriato quale origine dei dati GPS per VesselView.

#### Virata

Come fonte dei dati di governo è possibile selezionare il modulo di controllo della propulsione (PCM) o il modulo del vettore di spinta (TVM); le opzioni disponibili consentono di visualizzare i dati sullo schermo, invertire i segnali di virata in ingresso e di impostare un angolo di correzione della virata.



#### Opzioni di assegnazione delle unità di propulsione

- a PCM0 = tribordo o esterno di tribordo
- **b** PCM1 = babordo o esterno di babordo
- **c** PCM2 = interno di tribordo o centrale
- d PCM3 = interno di babordo

L'opzione di inversione della virata è utile quando VesselView è rivolto verso poppa, in modo che i dati di virata corrispondano al punto di vista dell'operatore.

### Sezione 3 - Selezioni del Menu principale

La correzione della virata viene utilizzata per allineare il fuoribordo, l'entrofuoribordo o l'entrobordo a un angolo di zero gradi. È possibile che, quando l'unità di propulsione è in posizione perpendicolare allo scafo, l'angolo di virata visualizzato sullo schermo non corrisponda a quanto rilevato dal sensore di virata sull'unità di propulsione. Per correggere questa differenza, selezionare la finestra Offset (Correzione). Verrà visualizzata la finestra di dialogo Steering Angle Calibration (Calibratura angolo di virata). Selezionare il pulsante Zero (Azzera) nella riga Calibrated (Calibrato) per applicare la correzione. Si noti che la correzione modifica il valore visualizzato sullo schermo solo dopo avere selezionato il pulsante Save (Salva).

### Origine della temperatura dell'acqua di mare

È possibile modificare la selezione del motore o della propulsione che trasmette i dati della temperatura dell'acqua. Consultare **Sterzo** in questa sezione per le posizioni PCM di motore o propulsione. È possibile scegliere inoltre selezioni aggiuntive per i trasmettitori AirMar©.

Vessel / Sea Temperature Source
None
PCM0
PCM1
PCM2
PCM3
AirMar0
AirMar1
6535

### Joystick installato

Per le imbarcazioni dotate di pilotaggio con joystick, evidenziare e selezionare l'opzione della casella di controllo Joystick installato. In questo modo gli ingressi al sistema, inizializzati dal joystick, saranno riconosciuti dall'unità VesselView.



### Motore

Diverse opzioni delle impostazioni nella scheda Motore sono state impostate durante la procedura guidata di impostazione, tuttavia è possibile modificare le impostazioni del motore in qualsiasi momento.

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

### Numero di motori

Questo numero rappresenta il numero totale di motori sull'imbarcazione.

#### Visualizzazione dei motori

Questo numero rappresenta il numero di motori che saranno visualizzati su questa particolare unità VesselView.

#### Modello di motore

Dopo aver evidenziato e selezionato il modello di motore compare un elenco di fuoribordo Mercury e di motori MerCruiser tra cui selezionare.

#### Limiti

I limiti aiutano nelle impostazioni di intervalli specifici per molti parametri dei dati del motore quali: Giri/min, temperatura del refrigerante, temperatura dell'olio, tensione di batteria e pressione di sovralimentazione. Le modifiche ai limiti non hanno impatto sul gruppo motore o sul funzionamento della programmazione di Engine Guardian di Mercury. I limiti effettivi del motore sono determinati dalla centralina programmata in fabbrica sul motore.

Impostazione	Descrizione
Min:	Valore della base del grafico su schermo
Max:	Valore superiore del grafico su schermo
Warning low (Minimo avvertenza):	Valore superiore della sezione colorata inferiore del grafico su schermo
Warning high (Massimo avvertenza):	Valore inferiore della sezione colorata superiore del grafico su schermo

I valori minimi e massimi predefiniti sono preimpostati in fabbrica per il gruppo motore scelto durante l'impostazione guidata o nel menu Engines Setting (Impostazioni motori). In generale, l'aumento o la diminuzione dei valori di avvertenza minimi e massimi sono considerati preferenze personali dell'operatore.

### Supported Data (Dati supportati)

I dati supportati consentono all'operatore di selezionare i tipi di dati visualizzati da VesselView. L'elenco delle origini dei dati dipende dal gruppo motore selezionato durante la procedura guidata di impostazione. Selezionare la casella di controllo per ogni dato che si desidera visualizzare in VesselView.

### Tipo per velocità di crociera/Smart Tow

L'impostazione tipo Cruise/Smart Tow (Velocità di crociera/Smart Tow) consente di selezionare il sensore da cui il programma di pilota automatico Cruise (Velocità di crociera) e i profili di lancio del programma Smart Tow ricevono i dati di velocità. Sono disponibili le opzioni Engine RPM (Regime motore) o GPS. Se si seleziona Auto, VesselView eseguirà una ricerca automatica in rete di una fonte di dati basati sulla velocità e utilizzerà tale selezione per le funzionalità del comando velocità di crociera e di Smart Tow.

#### Assetto attivo

L'impostazione dell'assetto attivo è inclusa nella procedura guidata di impostazione, tuttavia è possibile apportare modifiche in qualsiasi momento. Seguire i messaggi sullo schermo e le richieste per cambiare e completare l'impostazione dell'assetto attivo.

### Preferences (Preferenze)

Le opzioni Preferenze nel menu Impostazioni includono gli aspetti visivi e sonori dell'unità VesselView.

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

#### Beep dei tasti

A ogni pressione di un tasto sull'unità un beep segnala all'utente il riconoscimento della pressione del tasto. È possibile impostare i beep a volume basso, normale o alto oppure disattivarli.

#### Retroilluminazione

Il livello di luminosità del display è modificabile a incrementi del dieci percento dal 10 al 100%. Questa percentuale vale per tutti gli altri display SmartCraft e indicatori Link sull'imbarcazione.

### Sezione 3 - Selezioni del Menu principale

Per aumentare o diminuire il livello di retroilluminazione dell'unità VesselView rispetto agli altri strumenti, è possibile modificare il guadagno locale per adattare la visualizzazione dello schermo di VesselView in diverse condizioni di illuminazione.

#### Finestre a comparsa

È possibile attivare o disattivare le finestre a comparsa per lo stato dell'assetto selezionando o deselezionando la casella relativa.

È possibile impostare la durata delle finestre a comparsa relative allo stato dell'assetto su due, cinque o dieci secondi.

#### Units (Unità di misura)

È possibile personalizzare singoli elementi di dati per visualizzarli in diverse unità di misura. La tabella seguente mostra le opzioni delle unità di misura per ciascun elemento dei dati.

Dati	Unità di misura
Distanza	Miglia nautiche, chilometri o miglia
Breve distanza	Piedi, metri o iarde
Speed (Velocità)	Nodi, km/ora o miglia/ora
Velocità del vento	Nodi, km/ora, miglia/ora o m/s
Profondità	Metri, piedi o fa
Altitudine	Metri o piedi
Datum altitudine	Geoide o WGS-84
Rotta	°M o °T
Temperatura	°C o °F
Volume	L o gal
Consumo	Distanza/Volume, Volume/Distanza, miglia/gallone, g/mi, km/L o L/100 km
Pressione	in. Hg, bar, psi o kPa
Pressione barometrica	in. Hg, mb o hPa

#### Interfaccia

Le impostazioni dell'interfaccia controllano l'aspetto dello schermo di VesselView.

Evidenziando l'opzione Schermata Home compare un elenco di elementi di dati. Per visualizzare un elemento dati sulla schermata principale VesselView, selezionare la casella corrispondente per quell'elemento. È possibile selezionare un massimo di quattro elementi da visualizzare.

L'opzione Pannello sistema consente all'operatore di selezionare fino a cinque elementi per popolare il pannello del sistema che si trova sul lato sinistro dello schermo principale. In Impostazioni>Preferenze>Interface>Pannello sistema è possibile selezionare gli elementi dati da visualizzare. Fare riferimento alla sezione **Sistema**.

### Alarms (Allarmi)

L'impostazione Allarmi consente all'operatore di visualizzare tutti i guasti e gli allarmi esistenti e precedenti oltre che selezionare quali guasti visualizzare in una finestra a comparsa.

### Cronologia

VesselView archivia tutti i guasti nella cronologia. L'opzione di azzeramento dei guasti permette di eliminare la relativa cronologia.

### Settings (Impostazioni)

L'opzione Impostazioni include guasti relativi alla profondità dell'acqua e al carburante rimanente. Tra i guasti personalizzabili:

- Acqua poco profonda
- Acqua profonda
- Guasto di razionalità velocità in acqua (STW)
- Combustibile rimanente basso
- Combustibile rimanente alto

I guasti relativi alla profondità dell'acqua e al volume di combustibile sono modificabili in termini di profondità o volumi di attivazione dei guasti. Selezionando la casella Attiva si attivano i guasti come finestre a comparsa attive. Deselezionando la casella Attiva si impedisce a VesselView di generare avvisi di guasto.

Per guasti non critici quali Shallow water (acque basse) e Low fuel (Carburante insufficiente), vengono emessi sei beep brevi e si apre una finestra di pop-up sullo schermo con una breve descrizione del guasto.

Se si verificano questi tipi di guasti, non viene visualizzata in rosso la scheda Mercury, bensì la barra dell'intestazione in alto, su cui verrà visualizzato anche il simbolo internazionale di avvertenza.

Nel menu Impostazioni, selezionare l'opzione Allarmi.

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

Premere il tasto Invio. Selezionare l'opzione Impostazioni nella schermata degli allarmi.

	Alarms
History	
Settings	>
Siren enabled	$\checkmark$
	64921

La schermata Allarmi/Impostazioni presenta numerosi elementi dati personalizzabili dall'operatore. Per selezionare un elemento dati, utilizzare i tasti **Freccia su** e **Freccia giù** per evidenziare un elemento. Dopo aver selezionato l'elemento desiderato, premere il tasto **Invio**.

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

La schermata delle impostazioni degli elementi dati presenta diversi campi:

- Attiva—consente a VesselView di monitorare questo valore dati
- · Valore dati-permette di aumentare o diminuire il valore che attiva un guasto

• Salva—Memorizza tutte le modifiche al valore dei dati e di monitoraggio dei guasti



### Sirena attivata

L'opzione Sirena attivata attiva l'avvisatore acustico in VesselView insieme all'apertura della finestra a comparsa di avviso del guasto. Deselezionando questa casella si disattiva l'avvisatore acustico per gli avvisi di guasto.

### **Wireless**

L'impostazione Wireless consente all'operatore di collegare l'unità VesselView a Internet mediante un dongle wireless inserito nella porta USB sul retro del display. Consultare la Sezione 4 - Aggiornamento attraverso una connessione Wi-Fi.

### File di preconfigurazione dell'imbarcazione

La Personalizzazione imbarcazione è composta da tutte le selezioni e preferenze impostate nell'unità VesselView. Questa personalizzazione può essere salvata sulla memoria interna o scaricata in un dispositivo esterno per l'utilizzo su altre imbarcazioni con le stesse caratteristiche generali.

È possibile importare una personalizzazione dell'imbarcazione inserendo un drive USB nella parte posteriore dell'unità e selezionando il file di personalizzazione.

È possibile esportare il file di personalizzazione selezionando l'opzione di esportazione e scegliendo la destinazione per il file, su memoria interna o un drive USB collegato all'unità VesselView.

# Sezione 4 - Procedura di aggiornamento software

## Indice

Controllo della versione software corrente	Aggiornamento attraverso una connessione Wi-Fi	54
Download del software aggiornato 54	Aggiornamento attraverso la porta USB	59

### Controllo della versione software corrente

L'ultimo software per VesselView è disponibile in linea per il download generale nel sito Web di Mercury; https:// www.mercurymarine.com. Per verificare la versione del software in VesselView, accendere VesselView. Se VesselView è già acceso, andare al menu Controlli di sistema. Selezionare Impostazioni>Sistema>Informazioni su per visualizzare la versione operativa corrente del software VesselView.



Versione del software e versione dell'applicazione correnti

### Download del software aggiornato

Tutti gli aggiornamenti software VesselView si trovano sul sito Web Mercury Marine all'indirizzo: https:// www.mercurymarine.com. Scaricare il file in un drive USB da 1 GB o di capacità superiore. Accertarsi che il file risieda a livello di radice del drive USB. La radice si trova al livello più alto, il file non si trova in una cartella.



65247

IMPORTANTE: È possibile aggiornare il software in modalità wireless per VesselView attraverso il dongle Wi-Fi della porta USB. Inserire correttamente il dongle nella porta USB per poter utilizzare la funzionalità wireless.

### Sezione 4 - Procedura di aggiornamento software

Per identificare i numeri di versione e applicazione software corrente VesselView, nel menu Impostazioni evidenziare e selezionare l'opzione Sistema. Evidenziare e selezionare l'opzione Informazioni su per visualizzare le informazioni.

		Settings	
System		>	
Vessel		System / /	About
Engine Prefere Alarns Wireles	VesselView 402 Version - 1.0 Platform - 28.0-704-gde0c359e4 Application - 57.7.150 Serial huminer	Hi 256MiB 128 4) 6.0.	ardware MiB PCB 2 Loader 909507.0
Persona	0 Barcode	Copyright 20 Copyright Copyright 2017 Mercu	17 Navico 2017 NSI ry Marine
		Supp	oort
			65263

Per aggiornare il software VesselView passare al menu Impostazioni.

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

Evidenziare e selezionare l'opzione Wireless.

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

### Sezione 4 - Procedura di aggiornamento software

Per la maggior parte degli operatori è possibile utilizzare l'opzione Client per la connessione a una origine Internet wireless.



Selezionare l'opzione Collega a un hotspot wireless.



Si apre una finestra con tutti gli hotspot wireless disponibili. Utilizzare i tasti **Freccia su** o **Freccia giù** per evidenziare e selezionare l'hot-spot desiderato premendo il tasto **Invio**.

Wireless / Connect to a wireless hotspot	
Rescan	
BRN-Enterprise Authentication: OPEN Encryption: CCMP	<b>11.</b>
ISETe st2 Authentication: OPEN Encryption: CCMP	<b>6.</b> a'
<b>BRN-Guest</b> Authentication: OPEN Encryption:	<b>6</b> .
	65256

Se non vengono rilevati hotspot wireless, selezionare l'opzione Nuova scansione per lanciare una nuova query delle opzioni degli hotspot disponibili nell'area.



90-8M0143436 ita DICEMBRE 2017

Dopo aver selezionato un hotspot, l'operatore deve impostare la modalità di autenticazione su OPEN (Aperta) e inserire la Chiave di rete o la password se la connessione hotspot è protetta per poter completare la connessione.

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

Evidenziare e selezionare l'opzione Collega automaticamente.

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

Evidenziare e selezionare l'opzione Collega premendo il tasto Invio.



La schermata visualizza la connessione ai dati nella parte superiore. Per ottenere la connessione potrebbe servire fino a un minuto.



### Sezione 4 - Procedura di aggiornamento software

Dopo aver impostato la connessione wireless lo schermo visualizza i dati di connessione sulla parte superiore.



Nella schermata delle impostazioni di sistema è presente l'opzione Controlla aggiornamenti. Utilizzare il tasto **Freccia giù** per evidenziare Controlla aggiornamenti e premere il tasto **Invio** per cercare in Internet i file del software aggiornati. **IMPORTANTE: Accertarsi che il dongle wi-fi sia inserito nell'unità VesselView e che sia accessibile un hotspot.** 

	System
Helm	
Wizard	
Restore	<u></u>
Network	>
Simulate	
Time	
Check for updates	
	65264

In presenza di una versione più aggiornata del software operativo, VesselView richiede all'operatore di scaricare il file o di ignorare l'aggiornamento.



Dopo aver selezionato l'opzione Download, la schermata di download informa l'operatore del trasferimento in corso del file in VesselView.



Al termine del download dell'aggiornamento, l'operatore riceve la notifica che informa che il file è pronto per l'installazione. L'operatore può evidenziare e selezionare l'opzione Riavvia subito per installare immediatamente l'aggiornamento oppure può evidenziare e selezionare l'opzione Annulla e installare l'aggiornamento in un momento successivo dal menu Ricerca file individuando il file.

Softw	are Update
Update 57.7. You can resta the update, update man E	164 is ready to install. rt device now to apply or you can apply the ually later using File Browser.
F	estart Now
	Cancel

### Aggiornamento attraverso la porta USB

- 1. Scaricare la versione corrente del software dal sito Web Mercury. Copiare il file in un drive USB con spazio sufficiente.
- 2. Accendere il quadro e verificare che VesselView sia acceso. Attendere l'avvio completo di VesselView.
- 3. Inserire completamente il drive USB nella porta di VesselView.
- 4. Premere il tasto Menu nell'unità VesselView per aprire la schermata del menu principale.
- 5. Premere i tasti Freccia su o Freccia giù per individuare l'opzione Ricerca file.



### Sezione 4 - Procedura di aggiornamento software

6. Selezionare Memoria USB dalle opzioni presentate.



7. Selezionare il file di aggiornamento caricato sul drive USB. Con il file desiderato evidenziato, premere il tasto **Invio**. *NOTA: L'immagine seguente è solo un esempio. Il nome effettivo del file di aggiornamento è diverso.* 



- 8. VesselView presenta all'operatore una schermata di avviso e richiesta. Non spegnere l'unità durante il processo di aggiornamento. Attendere che la barra di avanzamento mostri il completamento dell'aggiornamento.
- 9. Al termine dell'aggiornamento si richiede all'operatore di rimuovere il dispositivo USB.

