

VesselView 4



## 章节 1 - 入门指南

VesselView 4 概述	2
按钮	2
后面板	2
VesselView 4 屏幕显示位置及描述	
如何更新您的 VesselView 4 软件	
获取最新软件	3

升级 VesselView	4
安装环境气温传感器	5
维护	5
显示屏清洁	
媒体插槽清洁	
按钮卡住	5

## 章节 2 - 初始启动屏幕和设置向导

8
9
10
11
11
12
14
15

数据源设置	
启动显示界面	15
启动	15
发动机关闭,点火开关打开	15
发动机怠速运行	15
发动机故障	16
故障导航	
发动机计划维护	17
系统扫描——扫描报告	
通信错误	

## 章节3-界面概览和操作

系统状态字段功能	. 20
放大数据字段	. 20
自动循环	.21
滚动栏功能	.21
滚动栏激活与导航	. 21
用户选择的数据区域	.22
用户选择的最终数据选择	. 22
滚动栏图标	. 22
X-Pand	. 22
温度	. 22
压力	. 22
电压	. 23
燃油	. 23
液箱	. 23
高级	. 23
性能	. 23
配平和调整片	. 23
行程日志	.23
导航	. 24
发电机	. 24
ECO	. 24
自动驾驶仪	. 24
巡航	. 24
转舵	. 24
智能牵引	.24
设置	. 25
经济模式	. 25
ECO 模式	.25
ECO 最小值和最大值	. 25
ECO 转速与纵倾目标	.26
目标颜色	. 26
ECO 导航	.27

ECO 刷新	. 27
最小化	. 27
退出 ECO	. 28
修改 ECO 目标	. 28
修改目标值	. 28
智能牵引模式	. 28
智能牵引	. 28
特性	. 29
启用智能牵引	29
智能牵引目标	30
智能牵引概览面板	30
用户选择的智能牵引数据区域	31
导航	. 31
保存	. 32
创建自定义启动	. 33
禁用智能牵引	33
巡航控制模式	. 33
巡航控制	. 33
巡航控制数据区域	33
恒定数据字段修改	. 33
巡航——用户选择的数据区域	. 33
	34
转速控制模式	. 36
拖钓控制装置	. 36
漫游控制数据区域	
恒定数据字段修改	. 36
漫游——用户选择的数据区域	. 36
·////////////////////////////////////	
自动驾驶界面	. 38
自动驾驶仪屏幕概述	. 38
自动驾驶仪屏幕导航	. 38
最小化自动驾驶仪	. 38

## 章节 4 - 设置和校准

设置莁单旦航	40
这些水中小M	
米十寸加 亥 <b>公</b>	40
ホジ	40
「 「 「 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一	
大丁	
Helm 1(舵枘 1), Device 1(设备 1)	41
设置向导	41
还原默认值	41
网络	42
模拟	
时间	42
	/12
加八 航上	72
加力	43
四相 <b>役</b> 准	44
速度	44
转向装置	44
海水温度	44
深度补偿	44
发动机	45
发动机显示	
发动机型号	46

限制范围	46
受支持的数据	46
ECO 模式	
巡航/智能牵引类型	
纵倾	47
快速连接	
发动机与变速器	48
RPM 同步	48
运车 波车	0+ 18/
	0+ ۱۵
格····································	
玤"马硝 华业	
月兀	
滚动条	50
数据框	50
弹出框	51
自动循环间隔	51
单位	51
报警	
个性化设置文件	
	53
恢复	53

## 章节 5 - 警报

警告—故障和警报	56	燃油标准报警	56
警告——故障和报警	. 56	深度报警	56

1

# 章节1-入门指南



VesselView 4 概述	2
按钮	2
后面板	2
VesselView 4 屏幕显示位置及描述	3
如何更新您的 VesselView 4 软件	3
获取最新软件	3

	升级 VesselView	4
	安装环境气温传感器	5
维护		5
	显示屏清洁	5
		5
	按钮卡住	5

## VesselView 4 概述

重要事项: VesselView 是一款多功能显示屏 (MFD), 其兼容由 Mercury Marine Outboards、Mercury MerCruiser 及 Mercury Diesel 公司制造的产品。取决于所连接的动力机组,本手册中所述的某些功能可能无法使用。

VesselView 4 是一个综合性船只信息显示中心,可为多达两台汽油发动机和柴油发动机提供信息显示。它持续监控并报告工 作数据,包括水温、水深、纵倾状态、船速和转向角度,以及燃料箱、油箱、水箱和废水箱的状态等详细信息。

VesselView 可与船舶的全球定位系统 (GPS) 或其它 NMEA 兼容设备充分整合,以提供最新的导航、速度以及到达目的地所 需燃油量等信息。

VesselView 是自动驾驶仪和万向摇杆操作的显示扩展。所有这些驾驶功能均通过 Mercury Marine 的自动驾驶仪控制局域网 (CAN) 面板来控制。VesselView 将显示某个控制模式处于激活状态还是待机状态;在船抵达航点时,将显示弹出窗口,来提 醒转弯。其他显示文字可用来调整发动机和驱动器,以获得最大效率。

VesselView 配备微型 SD 卡插槽,允许授权 OEM 或代理商导入船只个性化配置。船主也可以使用这个插槽来升级到最新的 软件版本。在使用了多个 VesselView 的情况下,无论是三台发动机还是四台发动机的情况,还是有第二个操纵台,均可使用 同一张微型 SD 卡来下载这些配置。

## 按钮



VesselView 4 a - PAGES(页面)按钮 b- 左箭头按钮 c- 右箭头按钮 d- 回车按钮

- 按下 PAGES(页面)按钮将激活滚动栏菜单。再次按下 PAGES(页面)按钮将退出滚动栏菜单。
- 使用左箭头按钮和右箭头按钮可导航(突出显示)屏幕上的字段。
- 在所需图标突出显示时,按下回车按钮可进入该数据字段或功能。

## 后面板



项目	功能	描述
а	NMEA 2000	连接至 NMEA 2000 网络
b	SmartCraft	电源输入及连接至 SmartCraft 网络,连接 SC 100 仪表

## VesselView 4 屏幕显示位置及描述

VesselView 具有多个字段来显示特定的发动机信息和激活模式。



- 1. 电压或深度:这个数据字段可由用户定义。可在 Settings(设置)菜单中修改可用显示内容列表。
  - 只有在安装了深度传感器时,电压才会显示在字段之外。
  - 如果未安装或者已经拆下深度传感器,深度将被电压取代。
- 2. 燃油:这个数据字段可由用户定义。可在 Settings(设置)菜单中修改可用显示内容列表。
  - 仅显示总燃油量。具体的燃油数据将位于燃油管理下方的屏幕上。
- 3. 转向角:在已安装的情况下,用户可选择 45° 或 60° 的最大限值,并可以使角度反转。如果安装了传感器并且由控制模块监控该传感器,转向角可用。当安装的动力机组是舷外发动机时,此功能默认关闭,但可以在 Settings(设置)菜单中手动打开。
- 4. 转速:显示一个表示发动机转速的移动指针。在使用双发动机的情况下,将显示两个独立的移动指针。
- 5. 速度:显示船速。如果速度来源不可用,将显示短横线。显示屏会显示速度值、速度来源(桨轮、空速管或 GPS)以及 测量单位(默认为 MPH)。整数位数多于两位的速度值将以更小的字体显示。
- 档位:DTS 产品将显示每台发动机的所有档位。这些档位定义为:F(前进档),N(空档),以及R(倒档)。非DTS 产品将显示:N(空档)以及G(挂上档)。
- 纵倾:这个数据字段可由用户定义。最多显示两台发动机的纵倾数据。在上下文数据区域中会弹出纵倾窗口。可以在 Settings(设置)菜单中关闭纵倾弹出窗口。
- 8. 调整:这个数据字段可由用户定义。可在 Settings(设置)菜单中修改可用显示内容列表。
  如果已安装,则在纵倾数据左侧将显示左舷调节片,在纵倾数据右侧将显示右舷调节片。
- 9. 滚动栏图标:显示一个图标,这个图标表示在屏幕所选数据区域中当前显示的数据。按下 PAGES(页面)按钮可打开滚动栏。用户可选择滚动栏中的另一个图标,然后所选的数据将显示在屏幕中。
- 10. 系统状态字段:显示当前处于激活状态的模式和警告。
- 11. 用户选择的数据区域:显示全部所选数据,包括初始启动扫描进度、良好管理消息、维护计划以及警告。

## 如何更新您的 VesselView 4 软件

以下是如何升级 VesselView 4 软件的说明。需要互联网访问,以及用于将文件传输到 FAT 或 FAT 32 微型 SD 卡的通信端口。

#### 获取最新软件

 通常可在 Mercury 网站下载最新版显示软件:www.mercurymarine.com。若要确定 VesselView 中的软件版本,请启动 VesselView。系统启动时,在屏幕右下角显示有软件版本。如果 VesselView 已经启动,选择 Settings(设置)>System (系统)>About(关于),查看 VesselView 的当前运行版本。



55831



56943

- 2. 选择 VesselView 4 产品,点击 DOWNLOAD UPGRADE (下载升级)。
- 3. 根据计算机的具体安全设置,可能会出现安全警告。单击 Allow(允许)继续。
- 4. 在硬盘上创建一个文件夹以保存文件。
- 5. 如果系统询问 SAVE(保存)还是 RUN(运行),则选择 SAVE(保存),然后保存至硬盘。 注意: 文件大小通常为 20-40 MB。

重要事项: 有些浏览器可能会修改文件扩展名。检查并确认文件名和扩展名未被修改。文件名后的正确扩展名应为 .upd。 切勿重命名文件或修改扩展名。

将文件保存到硬盘驱动器后,将文件复制到 512 MB 或更高容量的空白 FAT 或 FAT 32 微型 SD 卡上的根目录中。驱动器的根目录位于最上层,而不是放在一个文件夹中。

## 升级 VesselView

升级之前及期间应注意以下重要事项:

- 每个显示屏必须分别升级,没有对多个 VesselView 同时升级的自动网络功能。
- 在升级过程中,不要关闭显示器或切断电源。
- 在升级过程中,不要移除微型 SD 卡。
- 确认点火钥匙已经关闭,并且 VesselView 未接通电源。
  注意:某些装置可能会使用专用电路为 VesselView 供电,而不是通过点火钥匙开启电路。
  重要事项:在升级软件之前,VesselView 必须关闭至少 30 分钟。
- 2. 将微型 SD 卡插入读卡器插槽中,直至卡入到位。
- 3. 打开点火钥匙,检查并确保 VesselView 已打开。
- 4. 让系统启动。更新过程将自动进行。
- 5. 在加载软件时,不要关闭点火钥匙,不要关闭 VesselView,也不要移除微型 SD 卡。升级过程可能需要几分钟。

Update in progress. Please do not remove the SD card or power off during this process.

56561

6. 加载结束后,移除微型 SD 卡,然后系统将自动重启,以完成升级。



56563

7. 确认已升级的软件版本为正确的版本。按 PAGES (页面)键,使用向右箭头滚动到 Settings (设置)菜单。使用 ENTER 按钮和箭头按钮高亮显示 System (系统)并打开 About (关于)。其中列出当前软件版本。

#### 安装环境气温传感器

- 注意:环境气温传感器属于选装器件。
- 1. 选择气温传感器的安装位置。将传感器安装在能够接触外部空气但又不受阳光直射的地方。
- 2. 钻一个 19 毫米 (0.75 英寸)的安装孔。
- 3. 如下图所示装上安装适配器。



4. 将传感器旋入安装适配器。

5. 将温度传感器连接到 VesselView 线束上的连接器。

#### 维护

#### 重要事项:建议在设备不用时,装上随附的遮阳罩,以保护设备。

#### 显示屏清洁

建议定期清洁显示屏,以免积聚盐和其他环境碎屑。在用干布或湿布擦拭时,结晶盐可能划伤显示屏涂层。确保擦拭布沾了足 够多的水,以便溶解和去除盐沉积物。清洁屏幕时,不要用力过大。

若无法用布去除水痕,则以 50/50 的比例混合温水和异丙醇,用所得的溶液来清洁屏幕。不得使用丙酮、矿物溶剂、松节油 类溶剂或氨基清洁产品。强溶剂或清洁剂可能损坏防眩光涂层、塑料或橡胶键。

建议在设备不用时安装遮阳罩,以免紫外线损坏塑料挡板和橡胶键。

#### 媒体插槽清洁

应定期清洁媒体插槽口区域,以免积聚结晶盐及其他碎屑。微型 SD 卡插槽中的红色橡胶复合材料插塞有助于防止水侵入到卡 插槽中。

重要事项: 在清洁之后,或者更新软件之后,请安装插塞。

注意:安装插塞时,有凹槽的一面朝上。另一面设有一斜面,这样插槽口就不会与插塞发生抵触。



#### 按钮卡住

检查并确保没有按钮卡在按下位置上。如果发现按钮被卡住,则晃动按钮,将其释放。

章节 1 - ス	、门指南
----------	------

注意:

## 章节 2 - 初始启动屏幕和设置向导

## 目录

动画面	数据源设置	15
と置向导	启动显示界面	15
导入配置	启动	15
发动机设置	发动机关闭,点火开关打开	15
显示设置	发动机怠速运行	15
设备设置	发动机故障	
单位设置	故障导航	
油箱配置	发动机计划维护	17
速度设置	系统扫描——扫描报告	
完成设置向导	通信错误	

## 启动画面

打开点火钥匙时 ,将出现 Mercury 启动画面。支持的最大运行时数为 9999 小时。屏幕右下角显示有软件版本。如动力机组配 备排放控制功能,则在屏幕左下角会显示发动机图标。



#### Mercury 启动画面

## 设置向导

重要事项: 在系统启动以获取船只和发动机数据的过程中,不要急着按下按钮来操作 VesselView。在 VesselView 初始启动 时或者在恢复出厂设置之后,系统将用几秒钟的时间来完成启动过程。

VesselView Setup(设置)向导将引导您完成 VesselView 配置的前几个步骤。点击滚动菜单中的 SETTINGS(设置)图标, 可随时访问 Setup wizard(设置向导)。点击 PAGES(页面)、RIGHT ARROW(右箭头)和 ENTER(回车)按钮,进入 Settings(设置)菜单。



 选择您所需的 VesselView 显示语言。使用 LEFT(左箭头)和 RIGHT(右箭头)按钮,可在各个语言选项中切换。按下 ENTER(回车)按钮即选定当前项。VesselView 将请求确认语言变更信息并重启。出现重启界面。当恢复显示后,所有 文字都将以选定的语言显示。

Select Language
English (US)
English (UK)
Español
Suomi
Français
Ελληνικά
Italiano
日本語
Nederlands
Norsk

56823

2. 出现欢迎界面。按下 RIGHT (右箭头),突出显示 Next (下一步)字段。



56793

VesselView 主界面将以选定的语言显示。SETTINGS(设置)图标将突出显示。按下 ENTER(回车)按钮。System(系统)将突出显示在 Settings(设置)菜单中。按下 ENTER(回车)按钮,出现弹出菜单。按下 RIGHT(右箭头),向下滚动到 Setup wizard(设置向导)。



## 导入配置

如要导入现有船舶配置,请插入存有配置文件的微型 SD 卡,并在下拉菜单中选择该文件。如果没有导入文件,则使用右箭头 按钮,突出显示 Next(下一步)并点击 ENTER(回车)。

IMPORT CONFIG
To import configuration, select settings file and press Import.
no settings to import
Previous Next > Import  Import

56794

## 发动机设置

1. 在 Engine Setup(发动机设置)界面,点击 RIGHT(右箭头)和 LEFT(左箭头)按钮,突出显示下拉字段。根据发动 机类型和型号进行选择。



#### 发动机类型选择

	ENGINE SETUP	
	Engine Type	
	Verado	-
Í	Engine Model	
	Pro Four Stroke 300	e nie sie site 🗸 🗸
	Pro Four Stroke 300 Pro Four Stroke 250 Pro Four Stroke 200 Six-Cylinder 350 Six-Cylinder 200 Six-Cylinder 275 Six-Cylinder 250 Six-Cylinder 250 Six-Cylinder 200 Four-Cylinder 200	
		60113

#### 发动机型号选择

2. 在 Engine Setup(发动机设置)界面,向下滚动以完成选择。在完成所有选择之后,突出显示 Next(下一步)并点击 ENTER(回车)。

	ENCINE SETUR	
	ENGINE SETUP	
	Engine Type	
	Verado	
	Engine Model	
	Pro Four Stroke 300	-
$\triangleleft$	Does vessel have a joystick?	
	No	
	No	
	Yes	
	Previous Next>	
		60113



	ENGINE SETUP
	Engine Type
	Verado 🗸
	Engine Model
	Pro Four Stroke 300 🔹
	Does vessel have a joystick?
	Yes
$\triangleleft$	Number of Engines
	2
	1
	3
	Previous  Next>

#### 发动机数量选择

## 显示设置

根据 Engine Setup ( 发动机设置 ) 界面显示的发动机数量 , 选择该 VesselView 装置将要显示的发动机。最多可选择两台发动 机。

	DISPLAY SETUP	
	Select which engines to show on this display.	
(	© PORT	
	Previous  Next >	
		60116

### 设备设置

在 **Device Setup**(设备设置)界面,点击 RIGHT(右箭头)和 LEFT(左箭头)按钮,突出显示下拉字段。如果使用多台 VesselView 设备,则应确保为每台装置分配唯一的编号,以免出现数据问题。驾驶盘编号应对应每台 VesselView 装置的位 置。突出显示 **Next**(下一步)并点击 ENTER(回车)继续。



- a VesselView 设备编号
- b- 操纵台位置编号

## 单位设置

选择 VesselView 界面上显示数据的测量单位,包括:速度、距离和容量。稍后可更改各个测量单位。在选择了测量单位后, 突出显示 **Next**(下一步)并点击 ENTER(回车)。



### 油箱配置

在 Tank Setup(油箱设置)界面,最多可为 8 个油箱指定油箱类型、容量和名称。百分比列将显示实时油箱容量。选择 Refresh (刷新)按钮可查询油箱传感器并刷新读数。

未监控油箱为无关联传感器油箱。

TANK SETUP				
Source	%	Туре	Capacity (gal)	Name
PORT 1		Fuel	200.00	PORT FUEL
PORT 2		Live well	100.00	LIVEWELL
STBD 1		Fuel	200.00	STBDFUEL
STBD 2		Water	200.00	WATER
Unmoni		Fuel		
<pre></pre>				

60120

使用箭头,可在油箱类型选项中进行切换。

PORT 1 TANK CONFIGURATION	
Tank type	
Fuel	
None	
Fuel Oil Water Gray Black Live well	
OK Cancel	
03	121

60121

使用箭头来更改数字,可输入油箱容量。点击 ENTER(回车)按钮,继续下一位。数字更改完成后,点击 ENTER(回车) 按钮继续。

PORT 1 TANK CONFIGURATION	
Tank type	
Fuel	
Tank capacity (gallons)	
000.00	
Name	
PORT FUEL	
OK Cancel	

60122

选择 Name (名称)窗口,使用箭头按钮,在字符集之间切换。

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

使用箭头,选择 OK(确认)按钮,然后点击 ENTER(回车)。这将返回油箱选择界面,完成附加油箱的配置。

Tank type	
Fuel	
Tank capacity (gallons)	
0200.00	
Name	
PORT FUEL	

60124

重复该过程,为船舶剩余的油箱指定油箱类型、容量和名称。完成后,选择 Next(下一步)按钮,继续设置向导。

TANK SETUP				
Source	%	Туре	Capacity (gal)	Name
PORT 1		Fuel	200.00	PORT FUEL
PORT 2		Live well	100.00	LIVEWELL
STBD 1		Fuel	200.00	STBDFUEL
STBD 2		Water	200.00	WATER
Unmoni		Fuel		
Previous  Next>  Refresh				

60125

#### 速度设置

在 **Speed Setup**(速度设置)界面,设有三个选项,用于确定 VesselView 获取速度信息的方式。如果船舶配备 GPS,则下 拉菜单将允许选择可用设备。如果船舶配备空速传感器,可选择此选项。如果船舶配备桨轮,则将显示可供选择的下拉选项。 选择速度来源之后,突出显示 **Next**(下一步)并点击 ENTER(回车)继续。



- a PCM0 = 右舷外侧
- **b** PCM1 = 左舷外侧
- **c** PCM2 = 右舷内部或中心
- **d -** PCM3 = 左舷内部

## 完成设置向导

使用右箭头按钮并点击 ENTER(回车), 突出显示 **Finish**(完成), 以完成 VesselView 的设置向导。出现重启界面。在重启 界面变成船舶活动界面之前,切勿关闭装置电源。



数据源设置

打开所有发动机上的所有产品和按键,以确保可以检测到所有数据生成源。

VesselView 将请求设置可探测数据源。选择 OK (确认)以继续。

选择 Start (开始), 开始该流程。

**注意:**如果无意中选择了 Cancel(取消), 通过导航到 Settings(设置)>System(系统)>Network(网络)>Auto select (自动选择), 仍然可完成数据源设置。自动选择功能将扫描船舶网络和识别船上所有可兼容的设备。 自动选择完成后,选择 Close(关闭)。

## 启动显示界面

#### 启动

启动时,启动画面显示之后,将加载主显示屏,并且所有数据和图形将激活。此时存在两种状态:发动机关闭或发动机运行。 下面的图表和信息说明了恒定数据区域和用户选择的数据区域如何变化。

发动机状态	用户选择的数据区域
发动机关闭,点火开关打开	良好管理消息
发动机起动	正在进行系统扫描,显示螺旋桨动画
发动机怠速运行	螺旋桨颜色变成绿色
发动机正常运行	1 级智能上下文数据

#### 发动机关闭,点火开关打开

点火开关打开而发动机不运行时,在用户选择的数据区域中会显示 Mercury 良好管理消息屏幕。所有功能将都可用,并且不 会显示任何发动机数据。

消息随机选择。其中的例子包括:您是否配备浮力设备,Mercury 提醒您安全航行。

• 可根据发动机类型和个性化设置来修改良好管理列表项目。

发动机怠速运行

当发动机运行时,在系统扫描报告结束后,显示屏上用户选择的数据区域将显示绿色螺旋桨。

• 屏幕上用户选择的数据区域将显示螺旋桨动画及进度条,以指示扫描正在进行。



**系统扫描** a-螺旋桨动画 b-进度条

- 如果在任何时候,发动机挂档,系统扫描就会停止,螺旋桨会变成绿色,并且将显示 1 级智能数据。
- 扫描完成后,可能显示各种弹出窗口:发动机故障、维护提醒、通信错误、系统正常扫描报告。



扫描完成

## 发动机故障

如果在系统扫描期间检测到发动机故障,用户选择的数据区域将在颜色显眼的故障屏幕中显示描述文字。故障屏幕的颜色将取 决于所检测到的故障类型。系统状态字段将根据所显示的故障而改变。



#### 故障导航

- 当存在故障时,沿故障字段的底部页脚位置将显示有编号。
- 1. 选择标签默认为第一个编号。

2. 按下左或右箭头按钮可查看每个故障。



a- PAGES(页面)按钮
 b- 左箭头按钮
 c- 右箭头按钮
 d- 回车按钮

- 3. 选中的故障将具有一个白底黑字的框。
- 4. 选中的故障交替显示故障编号和正号 (+) 符号,该符号表示还有更多可显示的数据。



- 5. 如果有正号 (+) 符号,则按下回车按钮可查看与该故障有关的其他数据。
- 在其他数据需要更多页面时,故障页脚区域将显示一个或多个指示圈。选中页面的指示圈将呈现白色。该区域将显示故障 的长文字说明。
- 要退出故障页脚,则使用左或右箭头按钮来突出显示故障页脚中的 X。按下回车按钮可退出故障页脚,并返回到系统状态 字段。

#### 发动机计划维护

如果在系统扫描期间检测到维护提醒,用户选择的数据区域将以显眼的颜色显示描述文字。左下角的系统状态字段将根据所显 示的维护事项而变化。根据常识来保护您的设备,定期检查发动机油,最好是在每次使用前都检查一下。

1. 在完全达到计划维护时间时,用户选择的数据区域将显示执行计划维护的一般维护提醒。



打开 + 图标可展开文字。您可以将维护重置为 100%,也可以退出这个屏幕。
 注意: 在系统中的故障被清除之前,系统状态字段将一直显示扳手图标维护提醒。



52448

3. 在重置维护提醒之后,系统状态字段不再显示扳手图标。



#### 系统扫描——扫描报告

在系统扫描完成且未检测到故障、维护提醒或通信错误时,用户选择的数据区域将显示 SCAN COMPLETE(扫描完成),其 中随附有报告或良好管理消息。在发动机正常运行之前将一直显示扫描报告,或者使用左或右箭头按钮来突出显示 X,然后按 下回车按钮。

- 良好管理消息随机选择。其中的例子包括:您是否配备浮力设备,Mercury 提醒您安全航行。
  - 可根据发动机类型和个性化设置来修改良好管理列表项目。



扫描完成

良好管理消息

#### 通信错误

在系统扫描遇到通信错误时,扫描将停止,所有数据字段将显示为短划线。系统状态字段将呈灰色,并显示一个红圈 X 和文字"Comm Error(通信错误)"。



通信错误

## 章节 3 - 界面概览和操作

## 目录

系统状态字段功能	ECO 刷新	27
放大数据字段	最小化	27
自动循环	退出 ECO	28
滚动栏功能	修改 ECO 目标	28
滚动栏激活与导航	修改目标值	28
用户选择的数据区域	智能牵引模式	. 28
用户选择的最终数据选择	智能牵引	. 28
滚动栏图标	特性	29
X-Pand	启用智能牵引	. 29
温度	智能牵引目标	. 30
压力	智能牵引概览面板	. 30
电压	用户选择的智能牵引数据区域	. 31
燃油	导航	31
液箱	保存	32
高级	创建自定义启动	33
性能	禁用智能牵引	. 33
配平和调整片	巡航控制模式	. 33
行程日志	巡航控制	. 33
导航	巡航控制数据区域	. 33
发电机	恒定数据字段修改	33
ECO	巡航——用户选择的数据区域	33
自动驾驶仪	巡航导航	. 34
巡航	转速控制模式	. 36
转舵	拖钓控制装置	. 36
智能牵引	漫游控制数据区域	. 36
设置	恒定数据字段修改	36
经济模式 25	漫游——用户选择的数据区域	36
FCO 模式 25	漫游导航	36
FCO 最小值和最大值 25	自动驾驶界面	38
ECO 转速与纵倾目标	自动驾驶仪屏幕概述	. 38
目标颜色	自动驾驶仪屏幕导航	38
FCO 导航 27	昌 2 马 2 C C 加 中 3 加	38

## 系统状态字段功能

系统状态字段用于传达具体的发动机信息和活动模式。它会始终显示在显示器左下角的主屏幕上,除非遇到弹出式全屏警告。 颜色、图标和文本会根据系统状态、警告、维护指示和活动模式而改变。船舶的个性化设置和电源套件安装类型,会直接影响 到系统状态字段中可用的图标。下表中并未列出所有的可用图标。

系统状态示例	
<b>٤٠٩</b> 51875	点火开关打开时的发动机图标。只有在动力机组配备有排放控制功能时,才显示该图标。
COMM ERROR 52099	点火开关打开时的通信错误。动力机组不通过控制局域网来通信。
SYSTEM OK 52100	表明连接至控制局域网的每个部件均处于正常工作参数范围内。
WARNING 52101	警告图标指示存在故障。
STBD 52102	这种警告指示右舷发动机船载诊断已检测到故障。发现故障的所有其他发动机位置将以类似方式显示。
SYSTEM OK TRACK SYSTEM OK STANDBY 52104	自动驾驶仪的航点跟踪。橙色表示航点跟踪处于激活状态且处于电脑控制下。如果自动驾驶仪航点跟踪处于待机模 式(未激活), 该字段的颜色将为灰色。这种配色方案变化对于所有自动驾驶仪功能都是一样的。

## 放大数据字段

可以通过突出显示扩展 (X-PAND) 图标并随后按下回车按钮的方式来放大数据字段。



在图标激活后,用户选择的数据区域将根据活动的显示数据选择来填充放大数据。最多可以放大六个数据选择,一次放大一个,然后将根据下图所示的时间顺序循环放大。数据字段 3 和 4 将仅显示可选的用户选择数据。

**注意:**除非通过外部控件激活,否则配平和调整片的默认设置不会扩展。如果它们被激活,将使用弹出程序。配平和调整片 的弹出框可在 Settings(设置)菜单中关闭。

- 1. 电压或深度:此数据字段用户可定义。在 Settings(设置)菜单中,提供了所有可用显示内容的列表。
- 如果安装的传感器连接到了 SmartCraft 控制局域网,转向角度将可用。默认情况下,转向角度是关闭的,但可在 Settings (设置)菜单中手动打开。
- 速度:显示船舶的速度。如果速度源不可用,显示器将显示破折号。显示器将显示速度值,速度源-桨轮,空速,或 GPS,以及测量单位(默认为 MPH)。大于两位数的速度值将以较小的字体显示。
- 4. 转速:显示一个表示发动机转速的移动指针。在使用双发动机的情况下,将显示两个独立的移动指针。
- 5. 燃油:此数据字段显示船上的总燃油量。
  - 只显示总燃油量。各项燃油数据位于燃油管理下的已选数据区域。
- 6. 通过滚动条,操作者可选择在用户所选数据区域打开不同的 Mercury 应用界面。使用 PAGES(页面)按钮和箭头按钮, 在本界面的这个区域内图标之间移动。
- 7. 齿轮位置 : DTS 产品将显示各发动机的所有齿轮位置。这些位置定义为 : F—前进挡,N— 空挡,以及 R—倒挡。非 DTS 产品将显示 N—空挡和 G— 啮合中。
- 配平:此数据字段用户可定义。最多显示两台发动机的配平。配平弹出框在所选数据区域可用。配平弹出框可在 Settings (设置)菜单中关闭或打开。
- 已选数据图标:显示的图标代表在界面已选数据区域内当前显示的数据。如果当前没有显示已选数据,它还可显示之前选择的数据的图标。选择 PAGES(页面)按钮,打开滚动条。用户可在滚动条中选择图标,随后将显示已选的数据。
- 10. 系统状态:显示当前处于激活状态的模式和警告。
- 11. 已选数据区域:显示所有的已选数据,包括初始启动扫描进程、良好管理消息、维护计划和警告。
- 12. 自动循环图标将显示菜单选择相关的所有数据界面。显示界面将按用户选择的时间间隔依次循环。
- 13. 图标 X 将关闭或退出当前数据选择。

在用户选择的数据区域的左下角,为每个数据字段提供了相应的页面指示。使用箭头按钮可导航至各个页面、自动循环图标或 退出图标。在自动循环或退出图标突出显示时,按下回车按钮。



#### 自动循环

- 在自动循环被选择但未激活时,这个图标将显示在白色字段上。
- 点击回车按钮激活自动循环。该图标将显示在带白色箭头的蓝色字段,并且此配色方案将保持到自动循环被禁用。自动循环的默认时间为五秒/页,可在 Settings(设置)菜单中更改。
- 在自动循环处于激活状态时,箭头按钮不可用。突出显示其中一个页面,然后按下回车按钮。自动循环保持激活但不显示 出来。如需回到自动循环,则突出显示自动循环图标,然后按下回车按钮。
- 如需关闭自动循环,则突出显示 X,然后按下回车按钮。屏幕将退出用户选择的数据区域。

#### 滚动栏功能

通过滚动条,可访问用户已选数据区域内当前未显示的项目。该项目在被激活之前将隐藏,并且将于用户在 Settings(设置) 菜单中已选的时间段内显示。如果超过五秒仍无活动,用户已选数据区域内的该图标项目将关闭。当激活后,用户已选数据区 域将变为显示图标名称以及该特性相关的数据。

#### 滚动栏激活与导航

- 1. 按下 PAGES (页面) 按钮,激活滚动栏菜单。
- 2. 使用 LEFT (左箭头)和 RIGHT (右箭头)按钮,突出显示您希望显示的图标。蓝色轮廓将突出显示已选的滚动条图标。



#### 用户选择的数据区域

在滚动条导航过程中,当图标突出显示且未按下回车键时,用户选择的数据区域将开始显示该图标、图表名称、以及该特性的 描述。用户选择的数据区域将显示此信息达 30 秒。通过导航到 Preferences(偏好)>Scroller Bar(滚动条)>Auto hide delay (自动隐藏延迟),可设置在不点击回车键的情况下,突出显示的用户已选数据及其相应滚动条在屏幕上显示的时长。

注意:滚动条左侧和右侧将出现箭头图标。当只有一个箭头图标可见时,必须使用所示的箭头按钮来移动选项。当两个

#### 用户选择的最终数据选择

在选择了图标后,按下回车按钮。图标将在系统状态字段旁边出现,用户选择的数据区域将显示与该选择有关的所有数据。

## 滚动栏图标

#### X-Pand

X-pand — 显示已选数据界面扩展的数据。已选数据将在屏幕上循环显示。



#### 温度

温度 — 显示发动机和流体的温度值,包括机油、水和燃油。显示环境空气温度和歧管空气温度。可用信息取决于电源套件。



#### 压力

压力 — 显示发动机压力值,包括水、机油、燃油、增压。可用信息取决于电源套件。



### 电压

电压 — 显示所有发动机的蓄电池值。



## 燃油

燃油 — 显示燃油系统统计数据:当前经济性、平均经济性、每小时使用量、总容量、已用燃油量。



## 液箱

### 高级

高级 — 显示其它的发动机信息:歧管温度、节流百分比、发动机负载、和歧管增压压力。可用信息取决于电源套件。



### 性能

性能 — 显示高级性能数据:峰值性能(RPM 或速度), 螺旋桨每转英寸数。

储液箱 — 显示船载储液箱的数据:燃油、水、废液、二冲程油容量。



#### 配平和调整片

配平和调整片 — 显示驱动器配平位置和调整片位置。针对此项功能,调整片上必须安装有传感器才能显示信息。



#### 行程日志

行程日志 — 显示已记录的行程数据:总距离、总时间、平均速度、平均燃油耗油量。行程日志记录的数据可以擦除并设置为 零。



#### 导航

导航 — 显示与已安装导航系统相关的数据:罗盘航向、经度和纬度、到航路点的时间(TTW)、到航路点的方位(BTW)、到 航路点的距离(DTW)、对地航向(COG)。



### 发电机

发电机 — 显示发电机可以通过 NMEA 2000 或 J1939 协议控制局域网发送的数据 : 当前运行/停机状态、电压 ( 交流电 / 直流 电 )、赫兹、小时数、机油压力和水温。



#### ECO

ECO — 显示信息,指导操作者达到最佳配平位置和发动机转速,实现最佳燃油经济性。 注意: 其它运行信息,请参考本节的 经济模式 部分。



#### 自动驾驶仪

自动驾驶仪 — 显示自动驾驶数据。 注意:其它运行信息,请参考本节的自动驾驶部分。



## 巡航

巡航 — 激活巡航控制。使得用户可以通过发动机转速或船速来控制船舶。船速控制需要桨轮传感器或 GPS。 注意: 其它运行信息,请参考本节的 巡航控制模式 部分。



#### 转舵

转舵 — 激活低速发动机控制。可用于控制发动机转速。

注意: 其它运行信息,请参考本节的 转舵控制模式 部分。



#### 智能牵引

智能牵引 — 激活智能牵引配置文件以供选择。配置文件可以修改、添加和保存。 注意: 其它运行信息,请参考本节的 **智能牵引模式** 部分。



设置

设置 — 主要包括以下设置:打开或关闭数据、修改传感器数据公差 ±、选择首选显示值(公制/英制/航海)、复位为出厂默认 值。

注意:复位到出厂默认值将会清除所有的自定义设置。详情请参阅第4节。



## 经济模式

ECO 模式



ECO 模式显示的信息用于指导操作员达到最佳的纵倾位置和发动机转速,从而实现最佳的燃油效率。发动机控制模块 (ECM) 或推进控制模块 (PCM) 根据动力机组和船只上各传感器提供的信息来计算最佳燃油效率。

- 1. 点击 PAGES (页面) 按钮,激活滚动条。
- 点击箭头按钮,突出显示 ECO 图标并点击回车键。用户选择的数据区域将显示 ECO 图标元素,并提供有关如何达到最 佳燃油经济性的简短描述。



**注意:**当 ECO 模式激活时,如果当前正显示另一个数据值,系统页脚数据字段(位置 4)将默认为显示配平值。如果当 前正显示另一个数据值,配平值将显示在屏幕右下角。



#### ECO 模式激活配平值

ECO 最小值和最大值

当 ECO 模式激活且发动机处于前进挡时,RPM 扫频中将出现最小值行和最大值行。这些行显示待计算的激活优化范围。本窗口可在 Settings(设置)菜单中调整。



### 章节3-界面概览和操作

## ECO 转速与纵倾目标

在转速值达到最小值范围时,将显示转速和纵倾目标。在转速扫动范围内将显示一条彩色线,以彩色目标告诉用户目标值在哪 里,在达到最佳时,这些彩色目标将改变颜色。

### 目标颜色

三角符号颜色规则				
状态	颜色	填入值	动作	图像
未达到目标	黄色	轮廓	闪烁	52170
已达到目标	绿色	实心	连续	52171

下面是不同状态的 ECO 转速目标的例子。



未达最佳



已达最佳

用户选择的数据区域将显示纵倾目标。



在达到了所有目标后,用户选择的数据区域将从显示说明改为显示 OPTIMIZED (已达最佳),并随之显示有当前燃油效率值。



### ECO 导航

用户选择的数据区域的页脚将显示 REFRESH(刷新), MINIMIZE(最小化)以及 X。使用页面按钮、箭头按钮和回车按钮来 导航这些功能。

- 最小化功能将隐藏 ECO 说明,并在系统状态字段中显示 ECO MODE (ECO 模式)。最小化功能允许用户在用户选择的数据区域中显示其他信息。
- 刷新功能将重置 ECO 值,并使用新参数来确定转速和纵倾目标值。
- X 将关闭 ECO 模式,从而移除恒定数据区域中的转速和纵倾目标。
- 激活的区域将具有白色边框。



#### ECO 刷新

刷新功能允许您重新计算 ECO 针对转速和纵倾目标所使用的当前值。

- 1. 使用箭头按钮来突出显示刷新功能,然后按回车。
- 2. 用户选择的数据区域中将显示相关说明。使用箭头按钮来突出显示刷新功能,然后按回车。



- 3. 在系统结束计算新目标后,用户选择的数据区域将改为指示值已刷新。
- 4. 突出显示 X,然后按回车,从而返回到 ECO 说明主屏幕。



5. 用户选择的 ECO 数据区域将显示说明,并且显示与如何进行优化以实现最佳经济性有关的新目标值。

#### 最小化

最小化功能允许用户在于用户选择的数据区域中显示其他信息的同时继续执行 ECO 功能。

- 1. 当选择最小化后, ECO 说明将被移除, 随后在用户选择的数据区域显示其它信息。您还可以从滚动条上选择有限的项目。
  - 滚动条选择仅限于:Expand(扩展), Fuel Management(燃油管理), Trip Log(行程日志), Voltage(电压), Navigation(导航), Pressure(压力), Temperature(温度), Tanks(油箱)和 Generator(发电机)。
     注意:滚动条上可用的项目取决于仪表和船舶个性化设置中可用的信息。
  - ECO 激活时滚动条上显示的灰色项目不可用,并且无法选择。
- 2. 在最小化功能处于激活状态时,系统状态字段将显示 ECO。

- 3. 如需放大 ECO 模式,则按下箭头按钮,突出显示 ECO 图标,然后按下回车按钮。
- 4. 在 ECO 达到最佳时,用户选择的数据区域中的文字将变成 OPTIMIZED (已达最佳)。

#### 退出 ECO

如需退出 ECO 模式,请在用户选择的数据区域页脚上选择 X,VesselView 将关闭 ECO 功能。

### 修改 ECO 目标

ECO 软件监控发动机传感器,并在船舶运行时寻找最佳的燃油经济性数据。当软件识别到燃油经济性可改善时,VesselView 会记录下该时刻的配平和发动机 RPM 值。无论 ECO 屏幕是否可见,均会进行此项计算。当软件记录下 RPM 和配平值之后, 将会使用箭头标记指导操作者;箭头指向最佳运行速度和配平设置处。在大多数应用中,ECO 界面不需要任何校准,但为了 适合您的驾驶风格,可对仪表的某些设置进行自定义。对于大多数船舶应用,默认设置在可接受参数范围内。以下为默认设置 以及调整项,当突出显示任意参数时,点击回车键可激活该调整项。



默认 ECO 目标设置			
燃油效率稳定性	0.7 秒		
转速稳定性	0.7 秒		
转速窗口最小化	2000 RPM		
转速窗口最大化	4000 RPM		
转速目标接近程度			
纵倾目标接近程度			

重要事项: 如果未用微型 SD 卡来加载船只个性化设置,则必须在使用 ECO 屏幕之前,执行手动纵倾校准。若使用默认纵倾 校准,ECO 屏幕就无法正确工作。

#### 修改目标值

- 1. 点击 PAGES (页面) 按钮,打开滚动条。
- 2. 按箭头按钮以突出显示设置图标。按下回车按钮。
- 3. 按下箭头按钮,突出显示 Network(网络), 然后按下回车按钮。
- 4. 按下箭头按钮,突出显示 ECO Mode (ECO 模式),然后按下回车按钮。
- 5. 按下箭头按钮,突出显示想要修改的目标——转速窗口最小值或转速窗口最大值,然后按下回车按钮。
- 按下箭头按钮,分别修改数字 (X000)。按下回车按钮,保存这个数字,然后移动到下一个数字 (0X00),使用箭头按钮来 修改这个数字。
- 7. 当最后一个数(000X)改变后,请点击回车键。
  - **注意:** 菜单 Settings(设置)将在点击了回车键后关闭。如需更改其它目标值,请点击页面按钮,突出显示的图标就是 设置。根据上面所述的流程,更改其它目标值。

## 智能牵引模式

智能牵引



智能牵引是一款简单易用的程序,用于管理牵引滑水板、滑水轮胎或各种水上运动设备的加速度和目标速度。智能牵引可以避 免对加速问题的猜测,如启动速度过快、过多超速、减速以及非匀速目标问题。选择配置文件,选择启用,将控制手柄切换为 全油门,剩下的工作都可交给智能牵引完成。

6

x1000

60838

除非船只安装有 GPS 并连接到控制局域网,否则 Smart Tow(智能牵引)便以发动机转速为基础。在船只包含 GPS 的情况 下,可以针对 Smart Tow(智能牵引)控制选项选择速度目标或发动机转速目标。您还可以创建自定义启动配置文件。



#### 特性

智能牵引利用用户选择的数据区域和页脚部分,允许用户调整设置。通过触摸或滑动操作,在选择框字段之间移动。可以在页 脚部分保存或退出,以及启用或禁用智能牵引操作。位于数据区域页脚中的项目,需要触摸选取或使用旋钮标记并选择。 智能牵引提供五种工厂预设的启动配置文件,操作者也可以创建新的自定义启动配置文件。船艇人员对水上运动设备的了解程 度参差不齐时,自定义配置文件尤为有用。操作者可以为富有经验的滑水者创建更加激进的启动序列,为儿童或滑水轮胎创建 较温和的启动序列。



#### 工厂预设配置文件

一个配置文件有五个选择字段。使用箭头按钮和回车按钮,更改配置文件选择。

- ▸ 设置点为 RPM 或速度。操作者可以在数据页面区域调整转速或速度。
- Ramp(斜升)是船舶到达设定点花费的时间。
- Overshoot(超量)是船舶超过设定点的百分比。
- 超速时长是指船艇速度维持在设定点以上的时间长度。

在对所需设置进行调整之后,请在数据区域页脚内选择 NEXT(下一步)。这将引导操作者进入键盘界面,以重命名和保存配置文件列表。重命名配置文件并点击回车键,将新的配置文件添加到列表中。

Enable(启用)或 Disable(禁用)用于开启或关闭该特性。禁用时,RPM 扫频将显示为非激活白色扫频。启用时,RPM 扫 频将显示为激活橙色扫频。当智能牵引位于关闭(即禁用)状态时,操作者可修改所有设置。

选择 SAVE (保存)。保存后将改变智能牵引界面,操作者可选择快速保存、另存为、创建自定义、或删除配置文件。

如果操作者按下X,智能牵引将被禁用,一直未变化的用户选择数据区域将返回到默认界面。

#### 启用智能牵引

如需激活智能牵引,请选择预设的启动配置文件或自定义配置文件。当待牵引船舶和人员准备就绪后,将油门杆推到全开位 置。智能牵引将从启动配置文件开始。一个点随配置文件路径一起移动,表示启动配置文件的当前进度。

- 1. 启用 开启,准备就绪显示绿色
- 2. 禁用 关闭,未激活显示红色

船舶将以设定的转速或目标速度继续运行,直至选择禁用,或者直至操作者将油门杆移动到空转位置。

#### 智能牵引目标

Smart Tow(智能牵引)能够将转速和超调指示结合到转速扫动中,从而修改恒定数据区域。转速设置点目标将为橙色,超调 量将为白色。



转速设置点目标将从未激活时的轮廓显示变成激活时的实心显示。

转速设置点目标			
状态	颜色	文件值	图像
设置点	橙色	轮廓	52182
现用	橙色	实心	52183

Smart Tow(智能牵引)未激活时,转速扫动显示为白色。在激活后,Smart Tow(智能牵引)将使转速扫动显示的颜色改为 橙色。



#### 激活状态的转速扫动显示颜色为橙色

## 智能牵引概览面板

在首次启动 Smart Tow(智能牵引)之前,Smart Tow(智能牵引)将显示概览面板。这个屏幕将持续显示一小会儿。概览面 板提供了有关如何导航 Smart Tow(智能牵引)屏幕的说明。您可以通过这个屏幕隐藏帮助、继续或退出 Smart Tow(智能 牵引)功能。

- 在选择了 HIDE HELP(隐藏帮助)之后,在下一次启动过程中将不会显示帮助屏幕,系统将继续启动 Smart Tow(智能 牵引)默认屏幕。
- CONTINUE(继续)将启动默认 Smart Tow(智能牵引)屏幕,使 Overview(概览)页面在 Smart Tow(智能牵引)下 次启动时保持启动顺序。



└── 点击 X 将退出 Smart Tow(智能牵引)选项。

#### 用户选择的智能牵引数据区域

默认 Smart Tow(智能牵引)屏幕允许您选择、设置和修改 Smart Tow(智能牵引)功能中的设置。在 Smart Tow(智能牵 引)处于激活状态并且执行启动程序时,以动画显示启动图点。图点将沿启动路线移动,显示系统正在执行启动顺序的哪个部 分。



启动图动画点

#### 导航

智能牵引利用用户选择的数据区域和该区域的页脚部分,允许用户调整设置。按下 PAGES(页面)按钮,选项框将移过这些 字段。可以在页脚部分保存或退出,以及启用或禁用智能牵引操作。

有五个选项卡。按下 PAGES(页面)按钮,将滚动显示配置文件选项、转速/速度设置点、和启用/禁用。当该选项卡启用后, 可使用箭头键更改要保存或退出(X)的选项。

- 如需接受对页脚区域中的项目的选择,就需要按下回车按钮。
- 页脚区域上方的字段不需要用到回车按钮。



设置值将允许操作员调节转速或速度设置点。在操作员快速保存设置值之前,这些值默认为 10 mph 或 1700 RPM。 • 在 Smart Tow(智能牵引)处于激活状态时,设置点是默认选择。操作员可通过箭头键来调节转速或速度。



#### a- 设置点默认选择

在对所需设置进行调整之后,按下 PAGES(页面)按钮将移动光标,以启用用户选择数据区域中页脚区域内的选项。

- Enable(启用)或 Disable(禁用)用于开启或关闭该特性。持久性数据 RPM 扫频将显示为非激活白色扫频。当系统处 于关闭状态时,操作者可修改所有设置。
  - a. 激活时,启用图标将为绿色。

b. 未激活时,禁用图标将为红色。



- **a -** 未激活 红色
- b- 普通 RPM 扫频在选择了 MPH 模式时显示。

- 使用箭头按钮来突出显示保存。保存功能将修改 Smart Tow(智能牵引)屏幕,从而允许操作员选择快速保存、另存为 新文件、或创建自定义设置。
- 如果操作员选择 X 并按下回车按钮, Smart Tow(智能牵引)将被禁用,恒定数据区域和用户选择的数据区域将回到默认 屏幕。

#### 保存

- 在操作员选择保存并按下回车按钮时,用户选择的数据区域将转到保存选项。快速保存是默认选择。
- PAGES(页面)按钮将移过这些选项。点击回车确认选择。



- 快速保存 会将现有配置文件与新转速或速度值存储在一起。按下回车按钮,保存数据并回到 Smart Tow(智能牵引)屏 幕。
- SAVE AS NEW(另存为)允许操作者以自定义的名称保存当前设置。点击回车键,转换为自定义的文件名称。默认情况 下,文件名称选项是激活的。
  - a. 使用箭头按钮,可更改字母。
  - b. 点击回车按钮,进入下一个字母。



c. 点击 PAGES(页面)按钮,突出显示保存,然后点击回车键确认更改。 **注意:** 如果操作者想退出,则点击页面按钮,移动选项卡到导航页脚,然后点击箭头键选择 X 并点击回车键。屏 幕将切换到主界面,但不会保存新的数据。

#### 创建自定义启动

创建自定义启动 允许操作员创建自定义启动配置文件。操作员可以调节转速或速度、增幅、超调或超调持续时间的设置点。 在操作员选择该选项时,用户选择的数据区域将转到自定义配置文件设置屏幕。



- 点击 PAGES(页面)按钮,移动选项卡到需要调整的字段。使用箭头按钮,调整已选项目的值。
- 在完成自定义配置文件之后,使用 PAGES(页面)按钮,突出显示 Next(下一步)或 X.
  - a. 选择 **Next**(下一步),用户选择的数据区域将切换到 SAVE AS NEW(另存为),为新的启动配置文件创建自定义名称。按下回车按钮接受选择。
  - b. 选择 X, 自定义的配置文件设置将不会保存,界面将切换为智能牵引主界面。

#### 禁用智能牵引

如要退出智能牵引,必须选择 DISABLE(禁用)。VesselView 将把油门控制交还给操作者。智能牵引启用时,将油门杆移到 低于速度目标的任何位置都可降低船舶的速度,但船舶的极速不会超过目标速度。

## 巡航控制模式

#### 巡航控制



巡航功能允许操作员选择设置点并调节值,这样船只就可以保持特定的速度或发动机转速。

- 除非船只将 Mercury Marine GPS 整合到了控制局域网中,否则巡航便以转速为基础。
- 如果船只配备有 Mercury Marine GPS,船速就是默认设置。
- 操作者可选择 RPM 设置点或基于设置点的速度。巡航类型选项可在 Settings(设置)菜单中更改。
- 打开滚动栏,突出显示巡航图标。请参阅滚动栏图标 以找到巡航图标。

#### 巡航控制数据区域

#### 恒定数据字段修改

巡航通过将转速指示器结合到转速扫动中,来修改屏幕中的恒定数据字段,这与 Smart Tow(智能牵引)和 ECO 模式目标类 似。

- 当巡航模式激活后,恒定数据字段的各元素将变更,以传送:
  - RPM 设置点。
  - 激活时,RPM 扫频颜色将变为橙色,以指示发动机通过计算机控制。



a - 巡航未激活 b - 巡航激活

#### 巡航——用户选择的数据区域

巡航在激活时将修改屏幕中的用户选择的数据区域。

用户选择的数据区域内的元素将改变,以允许用户进行以下设置:

a. RPM 设置点

b. 巡航状态启用或禁用



### 巡航导航

巡航模式具有与 Smart Tow(智能牵引)类似的改良型导航系统。在用户选择的数据区域的页脚中,操作员可以启用或禁用 巡航、最小化或退出程序元素。页脚导航将遵循与其他功能相同的基本导航选择策略。

- 1. 使用箭头键来浏览各选项。
- 2. 点击回车激活选择。



60839

a. Enable(启用)或 Disable(禁用)用于开启或关闭巡航功能。在选择启用后,将油门杆推到全开前进位置, VesselView 将控制船速。



选择启用



60843



b. 当禁用巡航后,操作者可将船舶调节到任何速度,引导标点将保持在巡航设置点进行 RPM 扫频。



c. 选择启用将使 RPM 扫频返回巡航设置点。



- d. 最小化功能将隐藏巡航数据并在系统状态字段显示 CRUISE(巡航)。这使得操作者可从其它已选图标显示信息。
- 3. 设置点调整选择字段将是巡航开始的默认位置。在对所需设置进行调整之后,按下 PAGES(页面)按钮将移动选项卡, 以启用/禁用用户选择数据区域内的选项。
  - a. 使用箭头键,可在设置点选项之间移动。
- b. 当选项卡位于导航区域(设置点字段)以外时,操作者只需更改 RPM 或速度调整。无需点击回车键启用新的设置。4. 通过最小化功能,操作者可在用户选择数据区域显示其它信息的同时使用巡航功能。

#### 重要事项:当最小化巡航后,无法调整设置点。

- a. 滚动条图标选项受限。激活巡航后,不可用的项目将变灰。
- b. 如果激活了自动驾驶,并且最小化了巡航,系统状态字段将显示 CRUISE (巡航)。
  - 如果用户选择了系统状态字段,巡航数据将显示在自动驾驶设置中。
  - 如果弹出自动驾驶通知,或者操作者使用自动驾驶 CAN 轨迹板,自动驾驶数据将自动填充到用户选择的数据区域。操作者必须将它最小化,以隐藏弹出数据。

#### 章节3-界面概览和操作

- 5. 在激活最小化功能后,系统状态字段将显示 CRUISE (巡航)。
- 如果在显示巡航元素的同时选择了退出并且操作员按下了回车,则巡航功能将被禁用。在从滚动栏中选择另一个图标之前,在系统状态字段旁边将一直显示巡航图标。

## 转速控制模式

## 拖钓控制装置



漫游功能允许操作员选择设置点并调节值,这样船只就可以保持特定的速度或发动机转速。

- 除非船只将 Mercury Marine GPS 整合到了控制局域网中,否则漫游便以转速为基础。
- 如果船只配备有 Mercury Marine GPS,船速就是默认设置。
- ▸ 操作者可选择 RPM 设置点或基于设置点的速度。转舵类型选项可在 **Settings**(设置)菜单中更改。
- 使用箭头按钮来突出显示漫游图标。请参阅滚动栏图标以找到漫游图标。

#### 漫游控制数据区域

#### 恒定数据字段修改

漫游通过将转速指示器结合到转速扫动中,来修改屏幕中的恒定数据字段,这与 Smart Tow(智能牵引)和 ECO 模式目标类 似。

> a- 未激活 b- 激活

- 当转舵控制模式激活后,恒定数据字段的各元素将变更,以传送:
  - RPM 设置点
  - 激活时,RPM 扫频颜色将变为橙色,以指示发动机通过计算机控制。



#### 漫游——用户选择的数据区域

漫游在激活时将修改屏幕中的用户选择的数据区域。

- 用户选择的数据区域中的元素将改变,从而允许用户设置:
  - a. 转速设置点
  - b. 漫游状态启用或禁用



#### 漫游导航

漫游模式具有与 Smart Tow(智能牵引)类似的改良型导航系统。在用户选择的数据区域的页脚中,操作员可以启用或禁用 漫游、最小化或退出程序元素。页脚导航将遵循与其他功能相同的基本导航选择策略。 1. 使用箭头按钮,查看页脚中的选项。



60847

- 2. 点击回车激活选择。
  - a. 启用或禁用元素特性。



选择启用





- b. 选择禁用,油门控制将交还操作者。在齿轮啮合、油门放置到空转位置之前,不能再次激活转舵功能。
- c. 最小化功能将隐藏转舵数据并在系统状态字段显示 TROLL (转舵)。这使得操作者可从其它已选图标显示信息。
- 设置点调节选择字段将是漫游启动时的默认位置。在操作员完成了所需的设置调节之后,使用箭头按钮来移动到位于用户 选择的数据区域的页脚中的启用/禁用选择。
  - a. 使用箭头按钮来在设置点选择与页脚之间移动。
  - b. 在选择标签位于页脚导航区域(设置点字段)之上时,操作员仅需要使用箭头按钮来进行转速或速度调节。不需要 按回车确认新设置。
- 4. 通过最小化功能,操作者可在用户选择数据区域显示其它信息的同时使用转舵功能。

#### 重要事项:当最小化转舵后,无法调整设置点。

a. 滚动条图标选项受限。激活转舵功能后,不可用的项目将变灰。

b. 如果激活了自动驾驶,并且最小化了转舵,系统状态字段将显示 TROLL (转舵)。



- 如果用户选择了系统状态字段,转舵数据将显示在自动驾驶设置中。
- 如果弹出自动驾驶通知,或者操作者使用自动驾驶 CAN 轨迹板,自动驾驶数据将自动填充到用户选择的数据区 域。操作者必须将它最小化,以隐藏弹出数据。
- 5. 在最小化功能激活后,系统状态字段将显示 TROLL (漫游)。
- 当在显示漫游元素的同时选择退出时,将禁用漫游功能。在从滚动栏中选择另一个图标之前,在系统状态字段旁边将一直 显示漫游图标。

### 自动驾驶仪屏幕概述



VesselView 是自动驾驶仪功能和万向摇杆操作的显示扩展。所有这些驾驶功能均通过 Mercury Marine 的自动驾驶仪控制局 域网 (CAN) 面板来控制。VesselView 将显示模式是处于激活状态还是待机状态;在船抵达航点时,将显示弹出窗口,从而提 醒转弯,并且还将显示与如何调整发动机和驱动以获得最大效率有关的文字。

- 在按下自动驾驶仪 CAN 触控板上的任何按钮后,VesselView 都将默认显示自动驾驶仪屏幕。
- 自动驾驶仪功能在打开时将显示为处于激活状态。所有模式和功能均通过 CAN 触控板来控制。

#### 自动驾驶仪屏幕导航

自动驾驶仪屏幕将具有改良型导航系统。信息通过两页数据来显示。仅页面指示和 X 是可用的选择。

- 页面 1 将包含基本自动驾驶仪信息。
- 页面 2 将包含其他导航数据。
- X用来隐藏自动驾驶仪数据并在系统状态字段中显示自动驾驶仪模式。这就能够在用户选择的数据区域中显示其他信息。



**a**-页面 **b**-最小化自动驾驶仪数据

#### 最小化自动驾驶仪

当在用户选择的数据区域中选择了最小化后,将移除自动驾驶仪数据。您可以从滚动栏中选择有限的项目,以用于在用户选择 的数据区域中显示。默认显示用户最后选择的数据。

滚动条选择仅限于:Expand(扩展), ECO, Fuel Management(燃油管理), Trip Log(行程日志), Voltage(电压), Navigation(导航), Pressure(压力), Temperature(温度), Tanks(油箱), Cruise(巡航), Genset(发电机组)和 Settings(设置)。

注意:可用的滚动条项目取决于设置向导中所选的发动机。

- 如果 ECO 处于激活状态且自动驾驶仪被最小化,系统状态字段就会显示 AUTO(自动)。
- 在自动驾驶仪处于激活状态时,滚动栏中无法选择的项目将呈灰色。
- 在出现自动驾驶仪弹出窗口或者按下了自动驾驶仪 CAN 触控板上的按钮时,用户选择的数据区域中将自动填入自动驾驶 仪数据。必须选择 X 才能隐藏这些数据。
- 系统状态字段将显示自动驾驶仪处于哪种模式;跟踪、自动、航点顺序或待机。在系统状态字段中,航点顺序将显示为橙 色,所有其他模式将显示为灰色。

## 章节 4 - 设置和校准

## 目录

设置菜单导航	40	限制范围	46
菜单导航	40	受支持的数据	46
系统	40	ECO 模式	46
语言	40	巡航/智能牵引类型	46
关于	41	纵倾	47
Helm 1 ( 舵柄 1 ), Device 1 ( 设备 1 )	41	快速连接	47
设置向导	41	发动机与变速器	48
还原默认值	41	RPM 同步	48
网络	42	液箱	48
模拟	42	首选项	49
时间	42	蜂鸣器	50
船只	42	背光	50
舵片	43	滚动条	50
液箱	43	数据框	50
油箱校准	44	弹出框	51
速度	44	自动循环间隔	51
转向装置	44	单位	51
海水温度	44	报警	51
深度补偿	44		52
发动机	. 45	出口	53
发动机显示	46	导入	53
发动机型号	46	· 恢复	53

### 章节 4 - 设置和校准

## 设置菜单导航

## 菜单导航

- 1. 按下页面按钮。
- 2. 不停按右箭头按钮,直到突出显示最后一个图标。最后一个图标是 Settings(设置)菜单。
- 3. 按下回车按钮。
- 4. 按下左或右箭头按钮,以导航到相应页面。
- 5. 按下回车按钮,进入菜单。
- 6. 在修改了设置之后,不停按页面按钮,回到设置图标。



系统



下表简要列出了 Settings(设置) 菜单的导航。星号(\*) 表示:可在菜单中设置点进行其它选择。

System ( 系统 )				
Language(语言) >	选择所需语言	_		
About(关于) >	显示软件版本	—		
Helm 1(舵柄 1),	选择舵柄位置 >	Cancel(取消)或 Save(保存)并 Restart(重启)		
Device 1(设备 1) >	选择设备位置>	Cancel(取消)或 Save(保存)并 Restart(重启)		
Setup Wizard(设置向 导) >	Next(下一步), 开始 Setup wizard(设置向导) >	*		
Destant defaults ( )7. F	All Settings(所有设置) >	Selected(已选)— 点,未选择 —空		
Restore defaults(还原 默认值) >	发动机限制 >	Selected(已选)— 点,未选择 —空		
, , , , , , , , , , , , , , , , , , ,	警报历史记录 >	Selected(已选)— 点,未选择 —空		
Network(网络) >	Auto Select(自动选择) >	Sources(源) >	Data Source Selection( 数据源选 项) >	*
Simulate(模拟) >	开启 — 勾选标记,关闭 — 无勾选标记	*		
	地区时差	—		
时间>	Time Format(时间格式) >	12 小时制或 24 小时制		
	Date Format(日期格式) >	mm/dd/yyyy(月日年)或 dd/mm/yyyy (日月年)		

使用 **Settings**(设置)菜单,可随时更改任意设置。所有下拉和弹出菜单都可使用 LEFT(左)和 RIGHT(右)箭头按钮和 ENTER(回车)按钮来导航。

#### 语言

选择 VesselView 的显示语言。

1. 设置图标突出显示后,点击 ENTER(回车)按钮。出现 Settings(设置)菜单界面。



2. 点击 ENTER (回车) 按钮,进入 System (系统) 选项弹出菜单,选择 Language (语言)。



#### 关于

查看 VesselView 当前的软件版本。

#### Helm 1 ( 舵柄 1 ), Device 1 ( 设备 1 )

为 VesselView 设置唯一的 ID.在船上,为了确保数据通过网络正常传输,使用多个舵柄和多个 VesselViews 很关键。

#### 设置向导

一种方便且易于使用的配置工具。Setup Wizard(设置向导)将引导您完成所需的船舶信息选择,以确定操作者可用的特性和 选项。

- 从微型 SD 卡导入配置
- 发动机设置
  - 选择发动机类型
  - 选择发动机型号
  - 船舶具有操控杆,是/否
  - 选择发动机数量
- 显示设置用于选择 VesselView 将显示的发动机
- 设备设置用于分配 VesselView 的 ID 和位置。
- ▸ 单位设置用于选择将显示的测量单位,即:公制或美制单位。测量单位可随时通过 **Preferences**(偏好)菜单进行自定 义。
- 油箱配置用于设置船舶油箱的类型、容量和名称。
- 速度设置允许选择将发送速度数据到 VesselView 的设备的类型。
- 完成 Setup Wizard(设置向导)将保存所有选择并返回导航界面

#### 还原默认值

允许操作者清除所有设置、警报记录和发动机限制。

注意:清除发动机限制对 Engine Guardian 防护没有影响。发动机限制设置为操作者偏好,可随时修改或清除。

#### 网络

网络设置允许用户选择多个数据源,扫描已安装数据报告(输入和输出)组件的 CAN 总线和 NMEA 主干,和检查诊断报告, 诊断可反映 CAN 总线和 NMEA 通信网络有关的错误数据和超时数据。这对于诊断 CAN 和 NMEA 通信错误的技师非常有 用。设备列表显示所有已识别的 CAN 总线和 NMEA 主干数据报告组件。

- 自动选择功能将扫描网络和识别所有可兼容的设备。
- 源允许操作者选择将发送数据到 VesselView 的设备。各项目的默认选择是 VesselView。

Data Source Selection(数据源选项)			
GPS >	All data(所有数据) >	Auto(自动)	
Vessel(船舶) >	Heading ( 航向 ) , Vessel fuel rate ( 燃油比 ) , Rudder angle ( 舵角 ) 和 Trim tabs(配平调整片) >		
Engine(发动机)>	Port(左舷)和 Starboard(右舷) >	Temp(温度),Oil Temp(机油温度),Boost Pressure (增压压力),Oil Pressure(机油压力),Water Pressure(水压),RPM(转速),Alternator(交流发 电机),Fuel Rate(燃油比),Engine Hours(发动机 运行时数),Predictive General Maintenance(普通预 防性维护),Trim Status(配平状态),Malfunction Indicator Light(故障指示灯),Engine Performance (发动机性能)	
Fuel Tank(燃油箱) >	Port Fuel(左舷燃油)和 Starboard Fuel(右舷燃油)>		
Fuel Tank(燃油箱) >	Port(左舷)和 Starboard(右舷) >	Fuel Level(燃油油位)和 Fuel Remaining(剩余燃 油)	
Water Tank(水箱) >	Water(水) >	Fresh Water Level(淡水水位)	
Live Well(活水舱) >	Live Well(活水舱) >	Live Well Level(活水舱水位) >	
Battery(蓄电池) >	#>	Battery Voltage(蓄电池电压)	
Speed/Depth(速度/深度) >	Pitot Speed(空速管速度)和 Depth(深度) >	Source(源)	
Log/Timer(日志/计时器) >	Water Distance(水程) >	Calculated(计算值)	
Environment(环境) >	Outside Temperature(外部温度) >	Source(源)	

• 设备列表将显示自动选择过程中发现的所有组件。

- 诊断选项显示 CAN 网络上的当前活动和负载百分比。
- 磁变可设置为自动,或可通过 + 或 进行更改,最多可更改 5 位,包括小数点后两位。
- 通过 Smart Contextual Enabled 功能,可在用户选择的数据区域打开或关闭数字发动机 RPM。
- 为了诊断通信问题,可关闭 CAN H。正常运行期间,此功能始终保持开启。

#### 模拟

模拟模式可关闭 VesselView 的网络,并在屏幕上产生随机数据。所示的任何数据都不应看作精确数据,也不能用于船舶导 航。模拟项可协助操作者在下水操作之前熟悉 VesselView。

#### 时间

时间设置可通过下列选择进行更改:本地时间,12/24 小时制,和日期格式。 大于符号(>)表示其它菜单选项。星号(\*)表示该设置菜单项目有关的其它信息。

#### 船只





船舶项允许操作者指定舵片数据源,配置箱体名称和容量,确定速度源,指定速度和海水温度,以及设置深度传感器偏差、发 动机源、燃油箱数量、和总燃油容量。燃油容量也可在加油后重置。

大于符号(>)表示其它菜单选项。星号(\*)表示该设置菜单项目有关的其它信息。

船只能够成为了这些人的问题。					
调整 >	Source(源) >	Starboard Calibration(右舷校准) >	Calibration Window(校准窗口) >	Reset ( 重置 ) , Save ( 保存 ) , 或 Cancel (取消)	
		Outboard Calibration(舷外校准) >	Calibration Window(校准窗口) >	Reset ( 重置 ) , Save ( 保存 ) , 或 Cancel (取消)	
Tanks(油箱) >	Tank name(油箱名称) 和 position(位置) >	校准 >	Calibration Window(校准窗口) >	Reset ( 重置 ) , Save ( 保存 ) , 或 Cancel (取消)*	
		Strategy(策略)或 GPS >	GPS >	CAN P 或 CAN H	
速度 >	Speed Source(速度源)	Pitot(空速管) >	Pitot Source(空速管源) >	Sensor Type(传感器类型)	
述及「	>	Paddle wheel(桨轮) >	Paddle wheel Source( 桨轮源)>	Sensor(传感器)— Current(当前版) 或 Legacy(旧版)	
	Steering Angle Source (转向角度源) >	选择			
Steering( 转向)	Show(显示) >	Dot(点)— 显示,Empty(空)— 隐藏			
-	Invert Steering(反向转 向) >	Dot(点)— 是,Empty(空)— 否		*	
	偏移 >	Offset options(偏差选项) >	Save(保存)或 Cancel(取消)	*	
Sea Temp(海 水温度) >	Selection(选择) >				
Depth Offset (深度偏差) >	偏移 >	Offset options(偏差选项) >	校准 >	Save(保存)或 Cancel(取消)	

#### 舵片

舵片数据源可通过该设置来选择。数据源包括:舵片、TVM 和 PCM。

下列是舵片源选项的位置。

- 1. PCM0 = 右舷外侧发动机
- 2. PCM1 = 左舷外侧发动机
- 3. PCM2 = 中心或右舷内侧发动机
- 4. PCM3 = 左舷内侧发动机
- 5. TVM = 吊舱驱动
- 6. TAB = 舵片模块

显示项将确定是否在屏幕上显示舵片数据,选中 = 是,未选中 = 否。

舵片校准可使操作者将舵片置于最高和最低位置,并记录下此时的百分比。这对确定实际 0° 配平位置(舵片与船舶底部平行 所在的点)十分有用。正确校准舵片将会在屏幕上显示滑块的准确位置。

如要校准舵片,请将舵片调整与船体平行,记下此时的读数,这就是舵片的实际 0% 位置。将舵片向下转动至极限,记下此时 的读数,这就是舵片的实际 100% 位置。选择 Save(保存)以保存新的舵片校准数据。

#### 液箱

在许多情况下,燃油箱需要校准,例如异型燃油箱、V底燃油箱、阶梯形燃油箱;船艇在水中时,还需对燃油箱方位进行校 准。浮子和发送器可能会向操作者发送不准确的数据,从而造成燃油和其他容量显示出现问题。进行燃油箱校准最准确的方式 就是使用已知容积的空燃油箱。先泵入四分之一容积的燃油,并记录浮子或发送器位置。再重复此步骤三次,直到燃油箱加 满。

Setup wizard(设置向导)过程中已包含 Configure Tanks(配置油箱)项,但可随时作出更改。

#### 油箱校准

燃油箱校准可允许操作者调整燃油箱从满至空的读数。当某个油箱突出显示时,请点击 ENTER(回车), 激活校准界面。 默认读数位于第二列,点击箭头按钮可将其选中。在下面例子中,我们知道燃油箱已满,却只显示了 79% 的读数。在 100% 行中选择记录按钮, VesselView 会将 79% 位置记录为满, 然后再相应调节半箱和空箱读数。如果操作者了解燃油箱的液位情 况,则可随时通过燃油箱校准的方式纠正仪表读数,以匹配已知液位。

#### 速度

Setup wizard(设置向导)过程中涵盖了速度源设置,但 GPS、空速管和桨轮源的选择可通过此菜单更改。选项为 Strategy (策略)和 GPS。如果船上装有 GPS 并连接到了 CAN 网络,则选择此项。如果船舶装有空速传感器和/或桨轮,则应选择此 选项。本节后面部分将讲解使用空速传感器和桨轮的速度策略。

速度源可以选择 GPS 和 GPS 源、CAN P 或 CAN H 网络。同样可以选择使用空速传感器和/或浆轮的策略。选择空速管或浆 轮选项后,会弹出源选择选项。

下图中示出了 PCM 选项的位置。



- a PCM0
- b PCM1
- c PCM2
- d PCM3

对水速度(STW)阈值为近似过渡速度,桨轮的计算在该过渡点切换到另一个源,即:GPS 或空速管。选择该字段并使用屏 幕键盘输入新的值,可更改默认速度。

#### 转向装置

可以选择从 PCM 或 TVM 接收转向源数据,以及在屏幕上显示数据、反转转向输入和创建转向偏移角度。

VesselView 为后背向时,Invert steering(反向转向)选项会很有用。在这种情况下,转向数据将匹配操作者视角。

Steering Offset(转向偏移)用于将舷外机、艇艉驱动或舷内机对齐至零度。驱动器位置垂直于船体时,转向角度可能无法匹 配驱动器上转向传感器的数据。如要调整此差异,请选择 Offset(偏移)标签。会出现 Steering Angle Calibration(转向角校 准)对话框。选择 Calibrated(校准)行 Zero(零点)按钮将应用偏移。注意:在点击 Save(保存)按钮之前,屏幕上的偏 移不会更改。

#### 海水温度

根据船上装配水温传感器的类型,操作者可选择数据源。PCM 选项适用于装有 SmartCraft 传感器的船舶。Airmar® 选项适用 于传感器连接到发动机 4 针诊断连接的船舶。该图表显示了正用于传输温度数据到 VesselView 的发动机位置。

SmartCraft 传感器		Airmar 传感器	
PCM0	右舷外侧发动机	Airmar0	右舷外侧发动机
PCM1	左舷外侧发动机	Airmar1	左舷外侧发动机
PCM2	右舷内侧发动机或中心	Airmar2	右舷内侧发动机
PCM3	左舷内侧发动机	Airmar3	左舷内侧发动机

#### 深度补偿

Depth Offset(深度偏差)指的是传感器值与实际吃水线之间的距离差别。偏差默认设置为 0.0 英尺,要将偏差设置在传感器 值之下,应使用深度偏差减去它。如要将偏差设置在传感器值之上,应加上深度偏差。



- a- 深度传感器
- b 如要将偏差设置在传感器值之下,应 使用深度偏差减去它
- c- 无偏差。深度传感器到底部的距离。
- d 如要将偏差设置在传感器值之上,应 加上深度偏差

## 发动机





发动机项允许对发动机类型和型号进行设置。发动机限制可通过运行参数的最小值和最大值进行设置。支持数据项的选择可 在此菜单中打开或关闭。ECO,Cruise(巡航), Smart Tow(智能牵引), 和配平设置通过 **Engines**(发动机)菜单中的 **Settings**(设置)项来调整。

大于符号(>)表示其它菜单选项。

发动机					
Select(选择) >	Port( 左舷 ) , Dot( 点 )— 是 , Empty ( 空 ) — 否				
	Port ( 右舷 ) , Dot ( 点 )— 是 , Empty (空)— 否				
Select(选择)					
RPM >	最小、最大和警告项 >	Reset(重置), Save(保存), 或 Cancel(取消)			
Fuel Rate(燃油比) >	STBD 或 PORT >	最小、最大和警告项 >	Reset ( 重置 ), Save ( 保存 ), 或 Cancel(取消)		
Coolant Temp(冷却液温 度) >	最小、最大和警告项 >				
Oil Temp(机油温度)>	最小、最大和警告项 >	Reset(重置), Save(保存), 或 Cancel(取消)			
Oil Pressure(机油压力) >	最小、最大和警告项 >	Reset(重置), Save(保存), 或 Cancel(取消)			
水压 >	最小、最大和警告项 >	Reset(重置), Save(保存), 或 Cancel(取消)			
Battery Voltage ( 蓄电池电 压)>	Min( 最小 ), Max( 最大 )和 Warnings (警告)项 >	Reset(重置), Save(保存), 或 Cancel(取消)			
Intake Temp(入口温度) >	STBD 或 PORT >	Min(最小) Max(最大)和 Warnings(警告)项 >	Reset ( 重置 ) , Save ( 保存 ) , 或 Cancel ( 取消 )		
增压压力 >	STBD 或 PORT >	Min(最小) Max(最大)和 Warnings(警告)项 >	Reset ( 重置 ) , Save ( 保存 ) , 或 Cancel ( 取消 )		
Trans Oil Pressure(传动 油压力) >	STBD 或 PORT >	Min(最小)、Max(最大)和 Warnings(警告)项>	Reset ( 重置 ) , Save ( 保存 ) , 或 Cancel ( 取消 )		
Trans Oil Temperature( 传 动油温度) >	STBD 或 PORT >	Min(最小)、Max(最大)和 Warnings(警告)项>	Reset ( 重置 ), Save ( 保存 ), 或 Cancel(取消)		
	Select (选择) > Select (选择) RPM > Fuel Rate (燃油比) > Coolant Temp (冷却液温 度) > Oil Temp (机油温度) > Oil Temp (机油温度) > Oil Pressure (机油压力) > M压 > Battery Voltage (蓄电池电 匠) > Intake Temp (入口温度) > 增压压力 > Trans Oil Pressure (传动 油压力) >	股功利      取前(左舷),Dot(点)是,Empty (空)否        Select(选择)>      Port(右舷),Dot(点)是,Empty (空)否        Select(选择)      A        RPM>      最小、最大和警告项>        Fuel Rate (燃油比)>      STBD 或 PORT >        Coolant Temp (冷却液温 度)>      最小、最大和警告项>        Oil Temp (机油温度)>      最小、最大和警告项>        Oil Pressure (机油压力)      最小、最大和警告项>        StEp 文      最小、最大和警告项>        Dil Pressure (机油压力)      最小、最大和警告项>        Pattery Voltage (蓄电池电 压)>      Min(最小),Max(最大)和 Warnings (警告) 项>        Intake Temp (入口温度)      STBD 或 PORT >        增压压力>      STBD 或 PORT >        Trans Oil Pressure (传动 油温度)>      STBD 或 PORT >	投动机        Select(选择)>      Port(左舷),Dot(点)-是,Empty (空)-否      Import (空)        Select(选择)      Port(右舷),Dot(点)-是,Empty (空)-否      Reset(重置),Save(保存),或 Cancel(取消)        RPM>      最小、最大和警告项>      Reset(重置),Save(保存),或 Cancel(取消)        Fuel Rate(燃油比)>      STBD 或 PORT>      最小、最大和警告项>        Coolant Temp(冷却液温 度)>      最小、最大和警告项>      Reset(重置),Save(保存),或 Cancel(取消)        Oil Temp(机油温度)>      最小、最大和警告项>      Reset(重置),Save(保存),或 Cancel(取消)        Oil Temp(机油温度)>      最小、最大和警告项>      Reset(重置),Save(保存),或 Cancel(取消)        Oil Temp(九油温度)      最小、最大和警告项>      Reset(重置),Save(保存),或 Cancel(取消)        Dil Pressure(机油压力)      最小、最大和警告项>      Reset(重置),Save(保存),或 Cancel(取消)        Battery Voltage(蓄电池电 压)>      Min(最小, Max(最大)和 Warnings (警告) 项>      Reset(重置),Save(保存), 或 Cancel(取消)        Intake Temp(入口温度)      STBD 或 PORT >      Min(最小, Max(最大)和 Warnings(警告) 项>        增压力>      STBD 或 PORT >      Min(最小, Max(最大)和 Warnings(警告) 项>        Trans Oil Pressure(fd动 油压力)>      STBD 或 PORT >      Min(最小, Max(最大)和 Warnings(警告) 项>        Trans Oil Temperature(fd 动油温度)>      STBD 或 PORT >      Min(最小, Max(最大)和 Warnings(警告) ज>		

		发动机		
	Actual Gear(实际档位) >	Dot(点)— 是,Empty(空)— 否		
	Boost Pressure(增压压 力) >	Dot(点)— 是,Empty(空)— 否		
	Fuel Pressure(燃油压力) >	Dot(点)— 是,Empty(空)— 否		
	Gear Pressure( 齿轮压力) >	Dot(点)— 是,Empty(空)— 否		
	Gear Temperature(齿轮 温度) >	Dot(点)— 是,Empty(空)— 否		
Supported Data(文持 的数据) >	Load Percent(负载百分 比) >	Dot(点)— 是,Empty(空)— 否		
	Manifold Temperature(歧 管温度) >	Dot(点)— 是,Empty(空)— 否		
	Oil Pressure(机油压力) >	Dot(点)— 是,Empty(空)— 否		
	Oil Temperature(机油温 度) >	Dot(点)— 是,Empty(空)— 否		
	Throttle Percent( 节流百分 比) >	Dot(点)— 是,Empty(空)— 否		
	Water Pressure(水压) >	Dot(点)— 是,Empty(空)— 否		
	Fuel Economy Stability( 燃 油经济稳定性) >	输入数据		
	RPM Stability(RPM 稳定 性) >	输入数据		
ECO Mode(ECO 模	RPM Window Minimum (RPM 窗口最小化) >	输入数据		
式) >	RPM Window Maximum (RPM 窗口最大化)>	输入数据		
	RPM Target Proximity (RPM 目标接近) >	输入数据		
	Trim Target Proximity(配 平目标接近) >	输入数据		
Cruise/SmartTow Type(巡航/智能牵引 类型) >	RPM — Auto(自动), RPM,或 Speed(速度)			
纵倾 >	Show( 显示 )— PORT( 左 舷)和 STBD(右舷) >	配平 — Dot ( 点 ) — 是 , Empty ( 空 ) — 否	Calibration Data(校准数据)>	Reset(重置), Save(保存), 或 Cancel(取消)

#### 发动机显示

Setup wizard(设置向导)过程涵盖了所示发动机,但显示选项可在 **Engines**(发动机)菜单的设置中随时更改。根据在设置 向导过程中选择的发动机数量,VesselView 最多可显示两台发动机。操作者可以选择要显示的发动机。选中和取消选中发动 机选择,将决定 VesselView 显示哪些发动机。

#### 发动机型号

发动机型号设置可允许用户更改动力组件描述。设置向导过程中已涵盖发动机型号,但可随时作出更改。此处做出的任何更改,都可能造成 VesselView 中其他设置和显示选项不可用。使用旋钮,可滚动浏览发动机列表,按下旋钮即可选择。

#### 限制范围

限制范围可为多种发动机数据参数设置明确范围,例如转速、冷却温度、油温、电池电压和升压压力。对限制范围做出的更改 不会影响发动机组或 Mercury 发动机保护编程的运行。实际发动机限制范围由发动机上工厂编程的控制模块确定。

设置	描述
最小:	屏幕图像上最低点的值
最大 :	屏幕图像上最高点的值
低位警告:	屏幕图像上低位红色段最高点的值
高位警告:	屏幕图像上高位红色段最低点的值

#### 受支持的数据

支持的数据设置允许操作者选择屏幕要显示的发动机和驱动器信息。数据框根据所选的发动机型号预选,但可随时更改。各个 发动机支持的数据不同。

#### ECO 模式

ECO 模式设置允许对燃油经济性和 RPM 显示刷新间隔进行调整,以及对所需 RPM 范围、RPM 和配平目标的精度进行调整。 默认设置取决于发动机型号选项菜单中所选的发动机型号。更多信息,请参见 **第 3 节- ECO 模式**。

#### 巡航/智能牵引类型

通过巡航/智能牵引类型设置,操作者可选择 VesselView 接收速度数据的源,即 GPS、RPM 或自动。其默认选择为自动。 VesselView 监测 Setup wizard(设置向导)过程中输入的速度源选择数据。

#### 纵倾

配平设置允许操作者选择 VesselView 界面上显示的发动机或驱动器的配平位置。当 **Settings**(设置)菜单中未选中配平时, 屏幕上的配平显示将替代为其它数据框。

此外,配平设置还允许对驱动器或发动机的配平显示范围进行校准。VesselView 在用户选择的数据框内显示一把刻度尺,并 在屏幕底部显示一个刻度滑块。配平百分比采用较浅的灰色标记代表。倾斜则采用较深色的标记代表。图上的白色竖条表示 实际的调整位置。

使用校准窗口,可对配平百分比进行微调,以改善配平状态字段内显示的实际限制。

配平范围和倾斜范围相交的点就是配平变成倾斜的点。这个过渡百分点可以调节,以更精确地反映滑动条在配平尺显示界面上 的位置。

## 快速连接



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

配有 SC 100 表的船舶必须在 VesselView 中启用 EasyLink (带点), 以使 SC 100 表接收数据。

快速连接				
	发动机和变速箱 >	Port(左舷)或 Starboard(右舷)— On(开)— 带点,off(关)— 无点		
	RPM sync(RPM 同步) >	Port(左舷)或 Starboard(右舷)— On(开)— 带点,off(关)— 无点		
	Fuel tank 1(燃油箱 1)>	Port(左舷)或 Starboard(右舷)— On(开)— 带点,off(关)— 无点		
左舷,右舷 >	Fuel tank 2(燃油箱 2)>	On(开)— 带点,off(关)— 无点		
	Oil tank(油箱) >	On(开)— 带点,off(关)— 无点		
	Fresh Water(淡水) >	On(开)— 带点,off(关)— 无点		
	废水箱 >	灰色箱 1,黑色箱 1 — On(开)— 带点,off(关)— 无点		

通过 EasyLink 设置,VesselView 线束上的连接表接头可用于传输数据到舵柄上的连接表。VesselView 线束上的四个连接表 接头都设置有标签,即:SYS LINK STBD 和 SYS LINK PORT. 左舷和右舷连接表接头可选择用于传输来自特定源的数据,这些源与连接线束的标签不同。当类似的表位于超过连接表延长线 束长度的位置时,这会很有帮助。



VesselView 线束的 EasyLink 接头实例

#### 发动机与变速器

选择用于传输数据的线束接头后,可选择在兼容的连接表上显示发动机和变速器数据。

#### RPM 同步

通过 CAN 轨迹板上的 SYNC 按钮,RPM 同步功能可将多台发动机同步到相同的 RPM 水平。如果船舶配置有 SYNC 连接 表,操作者会看到指针移动直至达到 SYNC 位置。连接线束接头的默认位置为该表的 PORT(左舷), 所以 PORT(左舷)项 应始终保持选中状态。



#### 液箱

箱体设置过程中,输入了定义各个箱体位置、名称、和容量的相关信息。连接表设置允许操作者选择用于从所选箱体传输数据 的连接线束。带箭头的箱体标签表示:该箱体已于箱体设置过程中在 Vessel Settings(船舶设置)菜单中定义,并且可指定 为 EasyLink 位置。

## 首选项





通过 **Preferences**(偏好)菜单,操作者可设置蜂鸣声级别、更改背光设置、激活滚动条项目、弹出数据框、自定义弹出界 面、以及选择测量单位。

大于符号(>)表示其它菜单选项。

<b>育选项</b>				
蜂鸣器 >	按键蜂鸣声 — Off ( 关 ), Quiet ( 静音 ), Normal ( 普通 ), 或 Loud (大声)	_		
	报警蜂鸣声 — On(开)— 带点,off(关)— 无点	—		
	亮度 >	选择 0% - 100%		
	Night mode(夜间模式) >	On(开)— 带点,off(关)— 无点		
	Network update(网络更新) >	On(开)— 带点,off(关)— 无点		
	Local gain(本地增益) >	输入 0% - 100%		
	Auto-hide delay(自动隐藏延迟)>	选择 5 秒、10 秒、15 秒或 20 秒		
		X-Pand — On(开)— 带点,Off(关)— 无点		
		Temperatures(温度) — On(开)— 带点,Off (关)— 无点		
	Item visibility(项目可见性) >	Pressure(压力) — On(开)— 带点,Off(关) — 无点		
		Voltages(电压) — On(开)— 带点,Off(关) — 无点		
Scroller Bar(滚动条) >		Fuel(燃油) — On(开)— 带点,Off(关)— 无点		
		Tanks(箱体) — On(开)— 带点,Off(关)— 无点		
		Advanced(高级) — On(开)— 带点,Off(关) — 无点		
		Performance(性能) — On(开)— 带点,Off (关)— 无点		
		Trim(配平)和 Tabs(调整片) — On(开)— 带点,Off(关)— 无点		
		Trip Log(行程日志) — On(开)— 带点,Off (关)— 无点		

首选项				
		Navigation(导航) — On ( 开 ) — 带点,Off ( 关 ) — 无点		
		Generator(发电机)— On(开)— 带点 , Off(关) — 无点		
		ECO — On(开)— 带点,Off(关)— 无点		
		Autopilot (自动驾驶) — On(开)— 带点,Off (关)— 无点		
		Cruise(巡航) — On(开)— 带点,Off(关)— 无点		
		Troll Control(转舵控制) — On(开)— 带点, Off(关)— 无点		
		SmartTow(智能牵引) — On(开)— 带点,Off (关)— 无点		
数据框 >	<b>注意:</b> 数据框的可用性取决于动力机组。选择想要显示的选项。	—		
	Warnings(警告) >	On(开)— 带点,off(关)— 无点		
Dop upp (	Joystick Piloting(操控杆驾驶) >	On(开)— 带点,off(关)— 无点		
Fop-ups ( 并山框 ) ~	纵倾 >	On(开)— 带点,off(关)— 无点		
	Trim pop-up time(配平弹出时间) >	选择 2 秒、5 秒或 10 秒		
Auto-cycle interval(自动循环间隔)>	选择 1 秒、5 秒或 10 秒	_		
	Distance(距离) — 海里、千米或英里	_		
	Distance small(小距离) — 英尺、米或码	—		
	Speed(速度) — 节,千米/小时,或英里/小时	_		
	Wind speed(风速) — 节,千米/小时,英里/小时,或米/秒	—		
	Depth(深度) — 米,英尺或英寻	—		
	Altitude(海拔) — 米或英尺	—		
单位 >	Heading(航行) — °M 或 °T	—		
	Temperature(温度) — ℃ 或 °F	—		
	Volume(容量) —升或加仑	—		
	Economy(经济性) — Distance/Volume(距离/容量), Volume/ Distance(容量/距离), 英里/加仑,加仑/英里,千米/升或升/100 千米	_		
	Pressure(压力) — 英寸汞柱、巴、磅/平方英寸或千帕	_		
	Baro Pressure(大气压力) — 英寸汞柱、毫巴或百帕	—		

#### 蜂鸣器

蜂鸣器设置允许用户设置触控按键蜂鸣声的音量等级。听到蜂鸣声,就表示选择成功。

此选项卡可打开或关闭警报蜂鸣声。不管警报蜂鸣状态如何,VesselView 界面都会显示所有的警报。警报蜂鸣偏好设置仅适 用于非 Mercury Guardian 系统导致的警报。例如,低燃油位警报。

#### 背光

背光偏好可通过此菜单进行设置。

- 显示器的亮度级可在 10% 到 100% 之间调节,增量为 10%。
- 提供夜间模式是为了改善光线较弱或黑暗环境下的光线情况。
- 网络更新将显示连接到 VesselView 的所有连接表和设备,其百分比等级与操作者在"等级"标签中选择的一样。
- 本地增益仅可用于调节 VesselView 显示器,即使选中了网络更新选项框,也与其它显示器和表无关。在某些光线条件下,VesselView 显示器可能太亮,不便于观看,但其它显示器和表可能需要维持在各自的亮度级别。请遵循这些说明,将本地增益应用于 VesselView 显示器:
  - a. 选中 Level ( 等级 ) 并选择亮度百分比。
  - b. 选中 Local gain(本地增益)并输入步骤 a 中选择的百分比,在键盘上,选择 OK (确认)。
  - c. 将 Level(等级)选项返回到 100%. Vessel View 显示器将保持暗色,而所有联网设备和表都将保持各自的亮度。
  - d. 如需将 VesselView 返回最大亮度,应选择 Local gain (本地增益),输入 100 并选择 OK (确认)。
  - e. 选中 Level(等级)标签,然后选择 100% 以外的其它任意百分数并点击 Enter(回车)。选择 **100%**,设备将返回 到 100% 亮度。

#### 滚动条

如果没有作选择,可通过滚动条设置,设定 5-30 秒的自动隐藏延迟,再最小化。

滚动条项目可见性显示已选中的项目,它们显示在 VesselView 界面底部的滚动条菜单中。滚动条项目根据 Setup wizard(设 置向导)中所作的发动机选择来预选,但任何滚动条项目都可随时选中或取消选中。

#### 数据框

数据框最多可在屏幕上显示三个数据项。

数据框的数量可从一个增加到三个,具体取决于 Settings(设置)菜单中所做的选择。当显示一个数据框时,它将出现在屏幕 的左上角。如果其它数据框选项变灰,则表明所有可用的空间目前都被 VesselView 占用。如需释放界面上的空间,请遵循下 列说明。 要激活第二个数据框,应进入 Settings(设置)菜单。选择 Vessel(船舶)>Tabs(调整片)>Show(显示)。取消选中 Show(显示)项,清除屏幕上的 Tabs(调整片)数据。屏幕上的这个区域将由第二数据框取代。

要激活第三个数据框,应进入 Settings(设置)菜单。选择 Engines(发动机)>Trim(配平)>Show(显示)。取消选中 Show(显示)项,清除屏幕上的 Trim(配平)数据。屏幕上的这个区域将由第三数据框取代。

**注意:**Fuel Used(使用燃油)数据框不能复位该值。Fuel Used(使用燃油)显示为 FULUSD,这个值在显示器整个使用寿 命中都将持续增大。只有 Master Reset(主复位)才会清除 Fuel Used(使用燃油)数据值。不用显示 Fuel Used(使用燃 油)数据框,而是选择 Fuel Used(行程使用燃油)数据框。在滚动条的 Trip Log(行程日志)图标中,可找到复位程序。在 用户选择的数据区域选择 RESET(复位),将清除显示的所有值。Fuel Used(行程使用燃油)显示为 FULTRP,可根据需要 使用本程序复位。

#### 弹出框

弹出框项允许操作者设置屏幕上将显示的弹出框的类型。弹出框选项包括:警告、操控杆驾驶、和配平信息。

操控杆驾驶提醒将显示在屏幕底部的系统状态托盘中,用于告知操作者自动驾驶功能已启用。

选中警告复选框后,操作者可在用户选择的数据区域全尺寸显示任何发动机故障。如未选中,故障信息将显示在屏幕左下角的 系统状态字段。

#### 自动循环间隔

自动循环间隔用于确定数据在用户选择的数据区域显示的时长,选项为1秒、5秒、或10秒。

#### 单位

测量单位可单独选择。操作者可在下列选项中选择:美制、公制或航海。

## 报警





警报设置允许对警报记录进行设置,包括:任何警报、打开或关闭特定警报、或显示所有警报。使用箭头按钮,突出显示该选 项并点击回车键,启用或禁用警报。

	書扱					
	报警历史	显示历史报警	<b>注意:</b> 请参见表后的文字。			
		<b>注意:</b> 要接收警报,必须启用这些设置。				
		Shallow water(浅水) — On(开)— 带点,Off(关)— 无点				
		Deep water(深水) — On(开)— 带点,Off(关)— 无 点				
		Speed through water rationality fault(对水速度合理性错误) — On(开)— 带点,Off(关)— 无点				
		Fuel remaining low(剩余燃油不足) — On(开)— 带点, Off(关)— 无点				
			PORT FUEL low(左舷燃油不足) — On(开)— 带 点,Off(关)— 无点			
		Fuel Tanks(燃油箱) >	PORT FUEL high(左舷燃油充足) — On(开)— 带 点,Off(关)— 无点			
	Alarm Settings(警报设 置) >		STBD FUEL low(右舷燃油不足) — On(开)— 带 点,Off(关)— 无点			
			STBD FUEL high(右舷燃油充足) — On(开)— 带 点,Off(关)— 无点			
报警 >		Oiltonks(机油箱) >	Oil low(机油不足) — On(开)— 带点,Off(关) — 无点			
			Oil high(机油充足) — On(开)— 带点,Off(关) — 无点			
		Freehunder ten ling / 淡水水佐 \ >	Fresh water low(淡水不足) — On(开)— 带点, Off(关)— 无点			
		Tresh water talks (灰小小相) >	Fresh water high(淡水充足) — On(开)— 带点, Off(关)— 无点			
		Crouwstortopks(亚色水箅)>	Gray water low(灰色水箱水量不足) — On(开)— 带点,Off(关)— 无点			
		Gray water tanks ( KEAAA)	Gray water high(灰色水箱水量充足) — On(开)— 带点,Off(关)— 无点			
			Black water low(黑色水箱水量不足) — On(开)— 带点,Off(关)— 无点			
			Black water high(黑色水箱水量充足) — On(开) — 带点,Off(关)— 无点			
		live well water tanks(生活田水水箱)>	Live well low(生活用水不足) — On(开)— 带点, Off(关)— 无点			
			Live well high(生活用水充足) — On(开)— 带点, Off(关)— 无点			
	显示所有舵警报	On(开)— 带点,Off(关)— 无点				

在 Alarm History(警报记录)中,按住 PAGES(页面)按钮。弹出窗口中将显示清除所有故障信息的选项。选择此选项,历 史记录将被清除。警报记录和数据无法保存或不能从 VesselView 单元传输。

Alarm Settings(警报设置)允许操作者选择和更改参数,即最小值和最大值,达到这些值时将发出声音警报。

复选框 Show all Helm alarms(显示所有舵柄警报)可开启(带点)或关闭(无点)。

## 个性化设置文件





在 Personality Settings(个性化设置)菜单中,操作者可 Export(导出)或 Import(导入)船舶个性化设置。船舶个性化设 置是造船厂和船舶业主使用的文件,用于在 VesselView 中设置所有的偏好和设置,以及优化船载系统。微型 SD 卡端口用于 VesselView 收发文件。VesselView 可检测微型 SD 卡上的可导入个性化设置,操作者可浏览列表和选择适合的个性化设置。 如需导出个性化文件,须将微型 SD 卡插入 VesselView 中。

恢复选项只能用于接受过训练的安装人员恢复原厂设置。造船厂或经销商配置过的 VesselView 包含了船舶特定的文件,不能 用于恢复它的已配置设置。如有需要,请联系授权经销商。

Personality File(个性化文件)			
	Export(导出) >	到新的文件	
Personality file(个性化文件) >	Import(导入) >	SD 卡上必须有适合的文件。	
	Restore(恢复) >	注意: 仅限接受过训练的技术人员使用。	

#### 出口

选择 Export(导出)选项,可从 VesselView 导出个性化文件。随后将弹出一个窗口,询问是否确认导出个性化文件。这样会 创建一个文件,涵盖 VesselView 中所有的设置和偏好。该文件可在以后导入,以将 VesselView 返回到当前的个性化设置。

#### 导入

如需导入个性化文件,应确认微型 SD 卡是否已插入 VesselView 中。选中 Import( 导入 )并在显示的个性化设置中选择。SD 卡上所有的个性化设置都必须在根目录下,不得保存在文件夹中。此外,也可在 Setup wizard(设置向导)过程中导入个性 化文件。

#### 恢复

恢复选项只能用于接受过训练的安装人员恢复原厂设置。造船厂或经销商配置过的 VesselView 包含了船舶特定的文件,不能 用于恢复它的已配置设置。如有需要,请联系授权经销商。 注意:



## 目录

	6	燃油标准报警5	6
警告——故障和报警50	6	深度报警5	6

#### 章节 5 - 警报

## 警告——故障和警报

#### 警告——故障和报警

无论在报警发生时正显示什么样的屏幕,都会显示所有 Mercury 警告——故障和报警。在激活报警后,系统状态字段将显示 报警文字和图标。将全屏显示故障及其简短文字说明、长文字说明及应对措施说明。

- 当发生故障时:
  - a. 系统状态字段将变成红色,并显示警告图标和文字。



- b. 燃油和深度故障将提供其它选项,并在 Fuel Critical Alarm(燃油临界警报)和 Depth Alarm(深度警报)中具体说 明。
- c. 第 3 级故障 配平、导航、ECO、燃油等故障,操作者可在 Settings(设置)菜单中关闭或开启。默认是开启的。 如果在 Settings(设置)菜单中关闭了故障,则只会在系统状态字段显示故障信息。
- d. 所有第 4 级故障 Guardian 故障,不管是否在 Settings(设置)菜单中选择,这类故障都会始终显示。
- e. 如果故障与排放控制相关,系统状态字段将显示发动机图标。
- 如果操作者在用户选择的数据区域选择了一种故障:
  - a. 顶部将显示该故障名称,并带有一个警告图标。
  - b. 名称下面将显示故障的简短文字描述和故障位置(发动机)。
  - c. 当存在多个故障时,请按下 PAGES (页面) 按钮,查看故障。使用箭头键,可在各故障之间切换。



51619

#### 燃油标准报警

故障警报通过 VesselView 管理,而非发动机 ECM/PCM,其路径为:Settings(设置)>Alarms(警报)>AlarmSettings(警 报设置)>.

- 可以在 Settings(设置)菜单中设置通知属性和燃油油位。
- 如果操作者选择燃油作为位置 #2 上的一个恒定数据字段(请参见 Screen Display Locations and Descriptions(界面显示 位置和描述)),那么燃油数据字段将显示警告。
- 警告图标将替换燃油图标,数据字段将保持红色。
- 如果操作者没有选择燃油作为位置 #2 上的恒定数据字段,但它又是一个活跃的警告故障,那么系统状态字段将呈现红色并显示 FUEL 字样。
- 操作者也可以在 Settings(设置)菜单中选择燃油警告作为用户选择数据区域的弹出框。选择 X 将最小化燃油位警报。 根据界面设置,两个位置的其中一个仍将显示该故障。

#### 深度报警

深度警报通过 VesselView 管理,而非发动机 ECM/PCM,其路径为:Settings(设置)>Alarms(警报)>AlarmSettings(警 报设置)>.

- 可以在 Settings(设置)菜单中设置通知属性和深度报警位。
- 如果操作者选择深度作为位置 #1 上的一个恒定数据字段(请参见 Screen Display Locations and Descriptions(界面显示 位置和描述)),那么深度数据字段将显示警告。
- 警告图标将替换深度图标,数据字段将保持红色。

- 如果操作者没有选择深度作为位置 #1 上的恒定数据字段,但它又是一个活跃的警告故障,那么系统状态字段将呈现红色 并显示 DEPTH 字样。
- 操作者也可以在 Settings(设置)菜单中将深度警告显示为用户选择数据区域的弹出框。选择 X 将最小化深度警报。根据界面设置,两个位置的其中一个仍将显示该故障。