



SISÄLLYSLUETTELO

Osa 1 - Alkuvalmistelut

Vaatimustenmukaisuusvakuutus.....	2	VesselView 502 Etuhallintalaitteiden toiminnot.....	8
VesselView 502.....	2	VesselView 502 -takapaneelin liitännät.....	9
Testiraportit.....	2	VesselView 702 Etuhallintalaitteet.....	9
Menettelyyn osallistunut ilmoitettu laitos.....	2	VesselView 702 Etuhallintalaitteiden toiminnot.....	9
VesselView 702.....	2	VesselView 702 -takapaneelin liitännät.....	10
Testiraportit.....	3	VesselView 703:n etupuolen hallintalaitteet.....	10
Menettelyyn osallistunut ilmoitettu laitos.....	3	VesselView 703:n etupuolen hallintalaitteiden käyttö.....	10
VesselView 703.....	3	VesselView 703:n takapaneelin liitännät.....	11
Testiraportit.....	3	VesselView 903:n etupuolen hallintalaitteet.....	11
Menettelyyn osallistunut ilmoitettu laitos.....	3	VesselView 903:n etupuolen hallintalaitteiden käyttö.....	11
VesselView 903.....	4	VesselView 903:n takapaneelin liitännät.....	12
Testiraportit.....	4	VesselView Link – Yleiskatsaus.....	12
Menettelyyn osallistunut ilmoitettu laitos.....	4	VesselView Link -moduulin liitännät.....	13
VesselView – yleiskatsaus.....	4	Laitteen huolto.....	13
VesselView-näytön sijainnit ja kuvaukset.....	5	Näyttöruudun puhdistus.....	13
Kotisivu.....	7	Tallennusvälineportin puhdistus.....	13
VesselView 502 Etuhallintalaitteet.....	8		

Osa 2 - Aloitusruudut ja ohjattu asennusohjelma

Käynnistyksen aikainen VesselView-opastusnäyttö.....	16	Nopeusasetus.....	24
Käynnistyskuva.....	16	Aktiivisen ajokulman asetus.....	25
Ohjattu asennusohjelma.....	17	Asennusohjelman suorittaminen loppuun.....	27
Tuo kokoonpano.....	18	Näyttökuvien luominen.....	27
Moottoriasetukset.....	19	Datalähteen asetus.....	30
Näyttöasetukset.....	21	Datalähteet.....	30
Laitteasetukset.....	21	Datanäyttöjen laajentaminen.....	32
Yksikköjen asetukset.....	22	Mittaristopalkki.....	33
Säiliöiden kokoonpano.....	22	Moottorin tietojen valinta.....	34

Osa 3 - Ominaisuudet ja käyttö

Huolto.....	38	Keskeiset ajokulman profiilikäyrät.....	52
Moottorin määräaikaishuolto.....	38	Keskeisten ajokulman profiilikäyrien päällekkäisyys.....	53
Smart Tow -tila.....	39	SkyHook.....	53
Smart Tow.....	39	Yleiskatsaus.....	53
Ominaisuudet.....	39	VesselView ja ohjaussauvan malli 2.....	53
Smart Tow -toiminnon ottaminen pois käytöstä.....	43	Toiminnot.....	54
Vakionopeustila.....	43	SkyHook.....	54
Vakionopeus.....	43	Kulkusuunta.....	55
Vakionopeustilan aktivointi.....	43	Automaattikulkusuunnan kytkeminen päälle.....	55
Uisteluohjaustila.....	45	Reitti.....	55
Uisteluohjaus.....	45	VesselView-laitteet, jotka tukevat SkyHookin lisätoimintoja.....	58
Aktiivinen trimmaus.....	48	Lisäominaisuudet.....	58
Vaatimukset.....	48	Heading Adjust.....	58
Johdanto Active Trim -säätöön.....	49	BowHook.....	58
Se toimii näin.....	49	DriftHook.....	59
GPS.....	50	SkyHookin lisäominaisuuksien ostaminen.....	59
Matalassa vedessä ajo.....	50	Heading Adjust.....	59
Perävaunuasento ja Active Trim.....	50	DriftHook.....	60
Asetus ja määrytykset.....	50	BowHook.....	61
Määrytyksiä koskevia huomautuksia.....	50		
Konfigurointimenettely.....	50		
Ajokulman profiilien yleiskatsaus.....	52		

Osa 4 - Asennus ja kalibrointi

Asetusten aktivointi.....	64	Prompt Navigation Autopilot.....	81
Asetusvalikon aktivointi.....	64	Meren lämpötila.....	82
Touch Lock.....	65	Moottoriasetukset.....	82
Järjestelmän asetukset.....	66	Näytetyt moottorit.....	82
Navigointi asetusvalikkoon.....	66	Moottorimalli.....	83
Ruori- ja laitesijainnit.....	67	Rajat	84
Ohjattu asennusohjelma.....	67	Tuettu data.....	85
Simulointi.....	68	Vakionopeus-/Smart Tow -tyyppi.....	87
Aluksen asetukset.....	68	Ajokulma.....	87
Evät.....	68	EasyLink-asetukset.....	88
Säiliöt.....	70	EasyLinkin ja mittarien integrointi.....	88
Nopeus.....	72	Hälytykset.....	90
Ohjaus.....	75	Alarms (hälytykset) -asetus.....	90
Aluksen hallinta.....	77	Henkilötiedosto.....	90
Kamerat asennettu.....	78	Vienti.....	90
Generaattori käytössä.....	78	Tuonti.....	92
Automaattiohjaus käytössä.....	80	Kosketusnäytön kalibrointi.....	93
Huoltoilmoitus.....	81		

Osa 5 - Varoitukset ja hälytykset

Varoitukset, viat ja hälytykset.....	96	Matala vesi- ja Polttoaine vähissä -hälytykset.....	98
Varoitukset – viat ja hälytykset.....	96		

Osa 6 - Ohjelmiston päivittäminen

VesselView-näytön ja VesselView Linkin ohjelmistojen		Päivittäminen microSD-kortin avulla.....	116
päivittäminen Wi-Fi-verkon kautta.....	102	Nykyisen ohjelmiston lataaminen.....	116
Päivittäminen Wi-Fi-verkon kautta.....	102	VesselView-ohjelmiston päivittäminen	
VesselView-näytön ohjelmiston päivittäminen.....	114	microSD-muistikortin avulla.....	116
Nykyisen ohjelmistoversion tarkastaminen.....	115	VesselView Link -moduulin ohjelmiston päivittäminen.....	119
Päivittäminen Wi-Fi-verkon kautta.....	116		

Osa 1 - Alkuvalmistelut

1

Sisällysluettelo

Vaatimustenmukaisuusvakuutus.....	2	VesselView 502 -takapaneelin liitännät	9
VesselView 502	2	VesselView 702 Etuhallintalaitteet	9
Testiraportit	2	VesselView 702 Etuhallintalaitteiden toiminnot	9
Menettelyyn osallistunut ilmoitettu laitos	2	VesselView 702 -takapaneelin liitännät	10
VesselView 702	2	VesselView 703:n etupuolen hallintalaitteet	10
Testiraportit	3	VesselView 703:n etupuolen hallintalaitteiden käyttö	10
Menettelyyn osallistunut ilmoitettu laitos	3	VesselView 703:n takapaneelin liitännät	11
VesselView 703	3	VesselView 903:n etupuolen hallintalaitteet	11
Testiraportit	3	VesselView 903:n etupuolen hallintalaitteiden käyttö	11
Menettelyyn osallistunut ilmoitettu laitos	3	VesselView 903:n takapaneelin liitännät	12
VesselView 903	4	VesselView Link – Yleiskatsaus.....	12
Testiraportit	4	VesselView Link -moduulin liitännät	13
Menettelyyn osallistunut ilmoitettu laitos	4	Laitteen huolto.....	13
VesselView – yleiskatsaus.....	4	Näyttöruudun puhdistus	13
VesselView-näytön sijainnit ja kuvaukset	5	Tallennusvälineportin puhdistus	13
Kotisivu	7		
VesselView 502 Etuhallintalaitteet	8		
VesselView 502 Etuhallintalaitteiden toiminnot	8		

Vaatumustenmukaisuusvakuutus

VesselView 502

Mercury Marine vakuuttaa, että seuraava tuote, jota tämä vakuutus koskee, täyttää EU:n direktiivin 1999/5/EY R&TTE (Radio- ja telepäätelaitteet) vaatimukset ja on kaikkien sovellettavien teknisten säännösten mukainen.

Arviointi on suoritettu edellä mainitun **Liitteen IV** mukaisesti.

Tuote	Mercury Marine VesselView 502
-------	-------------------------------

Tämä tuote on testattu seuraavien standardien mukaisesti.

Vakio	Kuvaus
EN 60950-1:2006	Tietotekniikkalaitteisto – Turvallisuus – Osa 1: Yleiset vaatimukset, jotka kattavat Radio- ja telepäätelaitedirektiivin artiklan 3.1 (a) olennaiset vaatimukset.
IEC 60945:2002	Merenkulun navigointi- ja radiolaitteet - Yleiset vaatimukset- Testausmenetelmät ja vaatimukset testaustuloksille. Kattavat R&TTE -direktiivin artiklan 3.1 (b) mukaiset olennaiset vaatimukset.
EN 301 489-1 V1.9.2	Sähkömagneettinen yhteensopivuus ja radiospektriasiat (ERM); sähkömagneettinen yhteensopivuusstandardi (EMC) radiolaitteille ja -järjestelmille; Osa 1: Yleiset tekniset vaatimukset [RTTE Artikla 3(1)(b)].
EN 300 328 V1.9.1	Sähkömagneettinen yhteensopivuus ja radiospektriasiat (ERM); laajakaistasiirtolaitejärjestelmät; tiedonsiirtolaitteet, jotka toimivat 2,4 GHz ISM-kaistalla ja käyttävät hajaspektrimodulaatiotekniikkaa; yhdenmukaistettu EN-standardi, joka kattaa R&TTE -direktiivin artiklan 3.2 mukaiset olennaiset vaatimukset.
EN 300 440-2 V1.4.1	Pienteholaitteet; Taajuusalueella 1–40 GHz käytettävät radiolaitteet; Osa 2: yhdenmukaistettu EN-standardi, joka kattaa R&TTE -direktiivin artiklan 3.2 mukaiset olennaiset vaatimukset.

Testiraportit

Laboratorio	Raporttinumero
Austest Laboratories	0419NAVGO5XSE_60950
EMC-teknologiat	151215_1, 151215_2
SPORTON LAB	EH3N2752-01, ER4O2349

Menettelyyn osallistunut ilmoitettu laitos

Nimi	Osoite	Ilmoitetun laitoksen numero
MET Laboratories, Inc.	914 West Patapsco Avenue, Baltimore, Maryland 21230-3432, United States.	0980

Minä, allekirjoittanut, vakuutan, että edellä mainitut laitteet ovat edellä mainitun direktiivin mukaisia ja noudattavat Euroopan yhteisön alueella myytävien tuotteiden CE-merkintään liittyviä vaatimuksia.

Osoite	Valtuutettu edustaja
	Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939
Allekirjoitus	John Pfeifer, pääjohtaja, Mercury Marine 
Päivämäärä	7.6.2016

Ostajaa, asentajaa tai käyttäjää pyydetään kiinnittämään huomiota erityistoimenpiteisiin ja käyttörajoituksiin, joita tuotteen käyttöönotto edellä mainittujen direktiivien noudattamiseksi edellyttää. Tarkemmat tiedot näistä erityistoimenpiteistä ja käyttörajoituksista sisältyvät asianmukaisten tuotteiden ohjekirjoihin.

VesselView 702

Mercury Marine vakuuttaa, että seuraava tuote, jota tämä vakuutus koskee, täyttää EU:n direktiivin 1999/5/EY R&TTE (Radio- ja telepäätelaitteet) vaatimukset ja on kaikkien sovellettavien teknisten säännösten mukainen.

Arviointi on suoritettu edellä mainitun **Liitteen IV** mukaisesti.

Tuote	Mercury Marine VesselView 702
-------	-------------------------------

Tämä tuote on testattu seuraavien standardien mukaisesti.

Vakio	Kuvaus
EN 60950-1:2006	Tietotekniikkalaitteisto – Turvallisuus – Osa 1: Yleiset vaatimukset, jotka kattavat Radio- ja telepäätelaitedirektiivin artiklan 3.1 (a) olennaiset vaatimukset.
IEC 60945:2002	Merenkulun navigointi- ja radiolaitteet - Yleiset vaatimukset- Testausmenetelmät ja vaatimukset testaustuloksille. Kattavat R&TTE -direktiivin artiklan 3.1 (b) mukaiset olennaiset vaatimukset.
EN 300 440-2 V1.4.1	Pienteholaitteet; Taajuusalueella 1–40 GHz käytettävät radiolaitteet; Osa 2: yhdenmukaistettu EN-standardi, joka kattaa R&TTE -direktiivin artiklan 3.2 mukaiset olennaiset vaatimukset.

Testiraportit

Laboratorio	Raporttinumero
EMC Technologies (NZ) Ltd.	131216.1, 131216.2
Austest Laboratories	0519NAVNS57evo2_60950, 0409NAVNS57evo2_529

Menettelyyn osallistunut ilmoitettu laitos

Nimi	Osoite	Ilmoitetun laitoksen numero
MET Laboratories, Inc.	914 West Patapsco Avenue, Baltimore, Maryland 21230-3432, United States.	0980

Minä, allekirjoittanut, vakuutan, että edellä mainitut laitteet ovat edellä mainitun direktiivin mukaisia ja noudattavat Euroopan yhteisön alueella myytävien tuotteiden CE-merkintään liittyviä vaatimuksia.

	Valtuutettu edustaja
Osoite	Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939
Allekirjoitus	John Pfeifer, pääjohtaja, Mercury Marine 
Päivämäärä	7.6.2016

Ostajaa, asentajaa tai käyttäjää pyydetään kiinnittämään huomiota erityistoimenpiteisiin ja käyttörajoituksiin, joita tuotteen käyttöönotto edellä mainittujen direktiivien noudattamiseksi edellyttää. Tarkemmat tiedot näistä erityistoimenpiteistä ja käyttörajoituksista sisältyvät asianmukaisten tuotteiden ohjekirjoihin.

VesselView 703

Mercury Marine vakuuttaa, että seuraava tuote, jota tämä vakuutus koskee, on Australiassa seuraavien ilmoitusten tasojen 1 ja 2 vaatimusten mukainen: Radiocommunication devices (Compliance Labeling) Notice 2003, Radiocommunication Labeling (Electromagnetic Compatibility) Notice 2008 ja Radiocommunication (Compliance Labeling - Electromagnetic Radiation) Notice 2003, jotka on valmisteltu Radiocommunication Act 1992 osion 182 mukaisesti.

Tuote	Mercury Marine VesselView 703
Vakio	Kuvaus
IEC 60945:2002	Merenkulun navigointi- ja radiolaitteet - Yleiset vaatimukset- Testausmenetelmät ja vaatimukset testaustuloksille. Kattavat R&TTE - direktiivin artiklan 3.1 (b) mukaiset olennaiset vaatimukset.
EN 300 32 V1.9.1	Sähkömagneettinen yhteensopivuus ja radiospektriasiat (ERM); laajakaistasiirtolaitejärjestelmät; tiedonsiirtolaitteet, jotka toimivat 2,4 GHz:n kaistalla ja käyttävät laajakaistamodulointitekniikoita.

Testiraportit

Laboratorio	Raporttinumero
EMC Technologies (NZ) Ltd.	160816_1
Sporton Lab	ER4O2349

Menettelyyn osallistunut ilmoitettu laitos

Minä, allekirjoittanut, vakuutan, että edellä mainitut laitteet ovat edellä mainitun direktiivin mukaisia ja noudattavat Euroopan yhteisön alueella myytävien tuotteiden CE-merkintään liittyviä vaatimuksia.

	Valtuutettu edustaja
Osoite	Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939
Allekirjoitus	John Pfeifer, pääjohtaja, Mercury Marine 
Päivämäärä	16.2.2017

Ostajaa, asentajaa tai käyttäjää pyydetään kiinnittämään huomiota erityistoimenpiteisiin ja käyttörajoituksiin, joita tuotteen käyttöönotto edellä mainittujen direktiivien noudattamiseksi edellyttää. Tarkemmat tiedot näistä erityistoimenpiteistä ja käyttörajoituksista sisältyvät asianmukaisten tuotteiden ohjekirjoihin.

VesselView 903

Mercury Marine vakuuttaa, että seuraava tuote, jota tämä vakuutus koskee, on Australiassa seuraavien ilmoitusten tasojen 1 ja 2 vaatimusten mukainen: Radiocommunication devices (Compliance Labeling) Notice 2003, Radiocommunication Labeling (Electromagnetic Compatibility) Notice 2008 ja Radiocommunication (Compliance Labeling - Electromagnetic Radiation) Notice 2003, jotka on valmisteltu Radiocommunication Act 1992 osion 182 mukaisesti.

Tuote	Mercury Marine VesselView 903
Vakio	Kuvaus
IEC 60945:2002	Merenkulun navigointi- ja radiolaitteet - Yleiset vaatimukset- Testausmenetelmät ja vaatimukset testaustuloksille. Kattavat R&TTE - direktiivin artiklan 3.1 (b) mukaiset olennaiset vaatimukset.
EN 300 32 V1.9.1	Sähkömagneettinen yhteensopivuus ja radiospektriasiat (ERM); laajakaistasiirtolaitejärjestelmät; tiedonsiirtolaitteet, jotka toimivat 2,4 GHz:n kaistalla ja käyttävät laajakaistamodulointitekniikoita.

Testiraportit

Laboratorio	Raporttinumero
EMC Technologies (NZ) Ltd.	160910_1
Sporton Lab	ER4O2349

Menettelyyn osallistunut ilmoitettu laitos

Minä, allekirjoittanut, vakuutan, että edellä mainitut laitteet ovat edellä mainitun direktiivin mukaisia ja noudattavat Euroopan yhteisön alueella myytävien tuotteiden CE-merkintään liittyviä vaatimuksia.

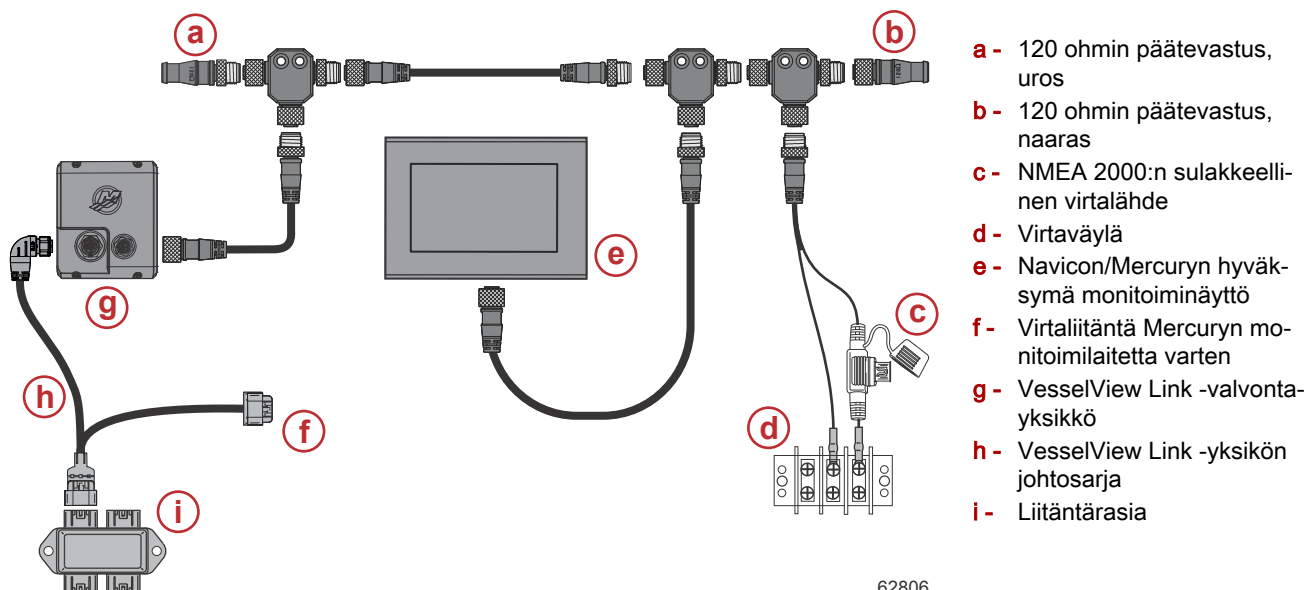
	Valtuutettu edustaja
Osoite	Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939
Allekirjoitus	John Pfeifer, pääjohtaja, Mercury Marine 
Päivämäärä	16.2.2017

Ostajaa, asentajaa tai käyttäjää pyydetään kiinnittämään huomiota erityistoimenpiteisiin ja käyttörajoituksiin, joita tuotteen käyttöönotto edellä mainittujen direktiivien noudattamiseksi edellyttää. Tarkemmat tiedot näistä erityistoimenpiteistä ja käyttörajoituksista sisältyvät asianmukaisten tuotteiden ohjekirjoihin.

VesselView – yleiskatsaus

TÄRKEÄÄ: VesselView on monitoiminäyttö (MFD), joka on yhteensopiva Mercury Marine Outboardsin, Mercury MerCruiserin ja Mercury Dieselin valmistamien tuotteiden kanssa. VesselView-ohjelmiston voi asentaa myös yhteensopiviin Lowrance®- ja Simrad® -näyttölaitteisiin. Jotkin tässä käyttöohjekirjassa esitetyt toiminnot eivät ole käytettävissä laitteeseen kytketystä moottoripaketista johtuen.

VesselView-veneenhallintajärjestelmä koostuu kahdesta osasta; VesselView-yksiköstä ja VesselView Link -moduulista. VesselView Link lukee Mercuryn SmartCraft-dattaa ja lähettää nämä tiedot NMEA 2K -verkkoon.



VesselView on kattava venetietokeskus, joka voi näyttää jopa neljän bensiini- tai dieselmoottorin tiedot. Se valvoo ja raportoi jatkuvasti käyttötietoja, mukaan lukien yksityiskohtaisia tietoja, kuten veden lämpötilaa ja syvyyttä, ajokulmaa, veneen nopeutta ja ohjauskulmaa sekä polttoaine-, öljy-, vesi- ja jätevesisäiliöiden tilaa.

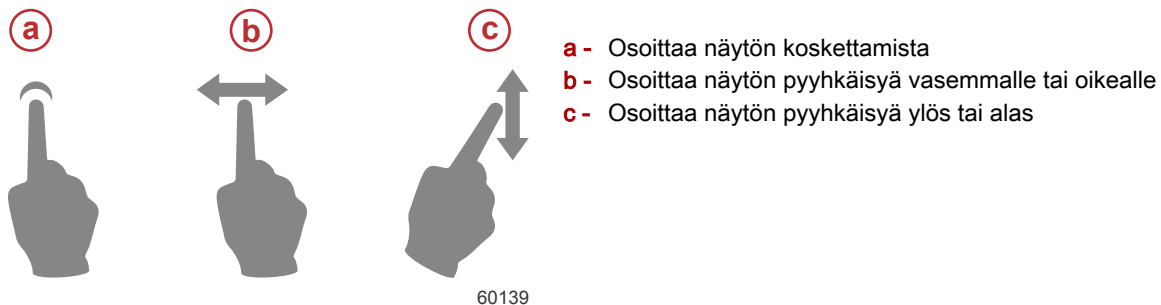
VesselView-näyttöön voidaan yhdistää myös veneen GPS-järjestelmä tai muu NMEA-yhteensopiva laite. Tällöin saadaan tuoreet tiedot navigoinnista, nopeudesta ja kohteeseen tarvittavasta polttoainemäärästä.

VesselView on automaattiohjaus- ja ohjaussauvatoimintojen näyttöjatke. Kaikkia näitä ohjaustoimintoja säädellään Mercury Marinen automaattiohjauksen CAN-verkon näppäimistöllä. VesselView näyttää, ollaanko aktiivisessa ohjaustilassa vai lepotilassa; veneen saapuessa matkapisteisiin esiin tulee kohoikkunoita, joissa pyydetään kuittaamaan kääntymiset. Lisänäyttötekstiä voidaan käyttää moottoreiden ja vetolaitteiden säätämiseen huipputehokkuuden saamiseksi.

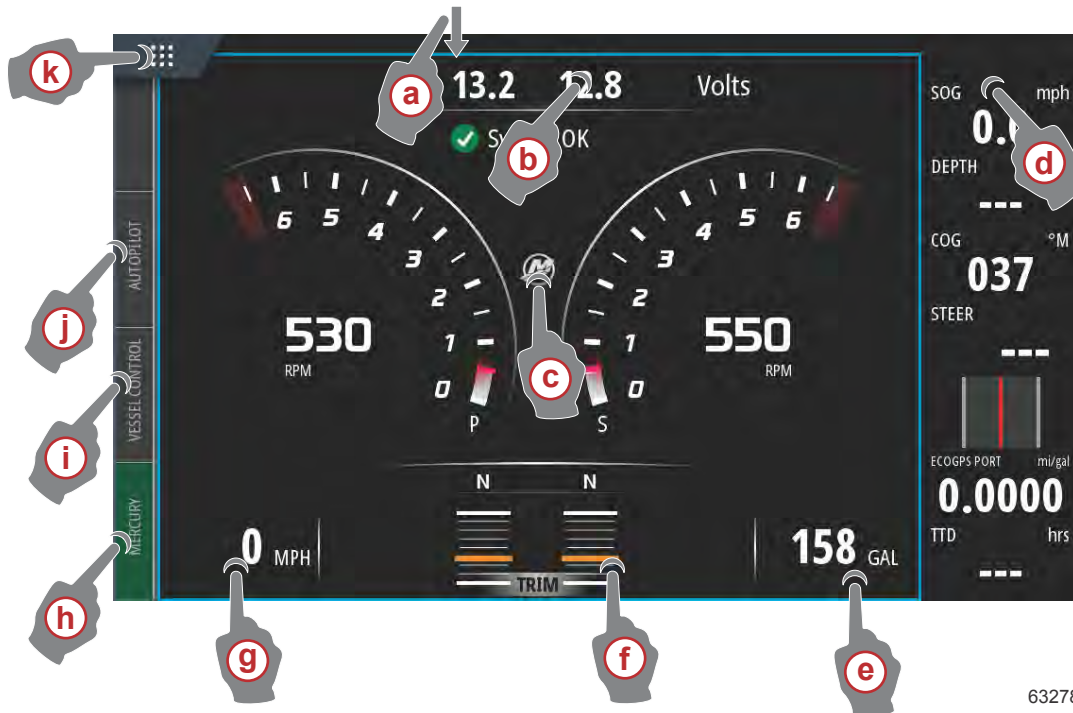
VesselView käsittää micro SD -korttiportin, jonka avulla käyttäjä voi tuoda tai viedä veneen ohjelmakokoonpanon. Omistaja voi myös käyttää sitä uusimpaan ohjelmistoversioon päivittämiseen. Jos käytössä on useampi kuin yksi VesselView, joko kolmen tai neljän moottorin sovelluksissa, tai toinen ruori, samaa micro SD -korttia voidaan käyttää näiden kokoonpanojen lataamiseen kuhunkin VesselView-yksikköön.

VesselView-näytön sijainnit ja kuvaukset

VesselView-näytössä on useita kenttiä, joissa näkyvät tietyt moottoritiedot ja aktiivitilat. Käyttäjä voi aktivoida ja näyttää tietoja kosketusherkällä näytöllä käyttämällä seuraavia liikkeitä.



- a** - Osoittaa näytön koskettamista
- b** - Osoittaa näytön pyyhkäisyä vasemmalle tai oikealle
- c** - Osoittaa näytön pyyhkäisyä ylös tai alas

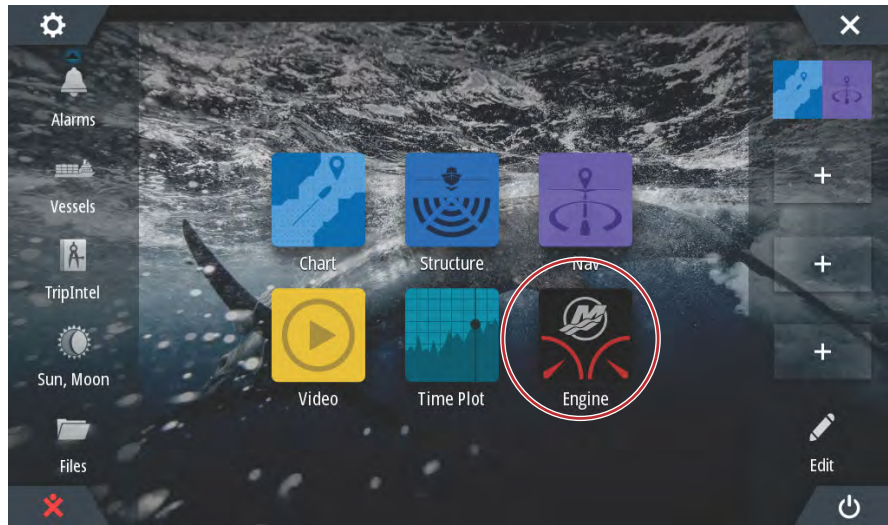


63278

- a** - Alaspäin suuntautuva pyyhkäisy kosketusnäytön ulkopuolelta kosketusnäyttöön tuo näyttöön Järjestelmän hallinta -valikon. Tästä käsin käyttäjä voi asettaa ja säätää järjestelmän asetuksia, lepotilaa, kirkkautta ja langattomia optioita, ja avata mittaristopalkin näytön oikeaan reunaan.
- b** - Näytön tämän osan koskettaminen suurentaa näkyvät tiedot
- c** - Koskettamalla Mercury-logon kuvaketta saat näkyviin moottorin tietoruudun
- d** - Tämän kohdan koskettaminen, mittaristopalkin ollessa aktiivinen, mahdollistaa palkissa näkyvän datan muokkaamisen ja mukauttamisen. Mittaristopalkin yläpuolelle ilmestyy MENU-välilehti. MENU-välilehdellä käyttäjä voi kytkeä päälle/pois automaattiohjaus- tai ääniruudun, määrittää dataa kohdissa Bar 1, Bar 2 ja Animate (animointi) sekä määrittää data-animaatiojakson keston ja muokata datanäytön valintoja.
- e** - Näytön tämän osan koskettaminen suurentaa näytössä näkyvät tiedot
- f** - Näytön tämän osan koskettaminen suurentaa näytössä näkyvät trimmauksen ja evän tiedot
- g** - Näytön tämän osan koskettaminen suurentaa näytössä näkyvät tiedot
- h** - Mercury-välilehden koskettaminen tuo moottori- ja venedatan näytön vasempaan reunaan. Tästä on hyötyä silloin, kun päänäyttö on täynnä automaattiohjauksen datanäyttöjä tai jos siihen on suurennettu jokin yksittäinen datanäyttö.
- i** - Vessel Control (Aluksenhallinta) -välilehden koskettaminen tuo näkyviin VesselView-yksikköön liittyvät automaattiohjaustoiminnot
- j** - Autopilot (Automaattiohjaus) -välilehden koskettaminen tuo näkyviin Mercuryn automaattiohjaustoiminnot. Toiminnot riippuvat moottorista, ja osan ominaisuuksista voi ladata GoFree Shopin kautta.
- k** - Koskettamalla KOTI-valikkoa käyttäjä siirtyy VesselView-yksikön päävalikkoruutuun. Tässä ruudussa käyttäjä näkee monitoiminäytön Navico®-puolen ja siihen liittyvät toiminnot, vaihtoehdot ja asetusvalikot. VesselView käynnistetään koskettamalla tämän ruudun Mercury-laattaa.

Kotisivu

Käyttäjä saattaa huomata joutuneensa tuttujen Mercury Marinen VesselView-näyttöjen ulkopuolelle. Näistä valikoista ja valinnoista käytetään nimitystä VesselView-näytön Navico® -puoli. Mercury Marine ei tue laitteen näitä komponentteja. Jos haluat lisätietoja, ota yhteyttä Navico® -yhtiöön. Pääset takaisin Mercury Marinen navigointinäyttöihin painamalla kotipainiketta, jolloin Mercury Engine -ruutu tulee näkyviin. Valitse tämä ruutu palataksesi VesselView-näyttöön.



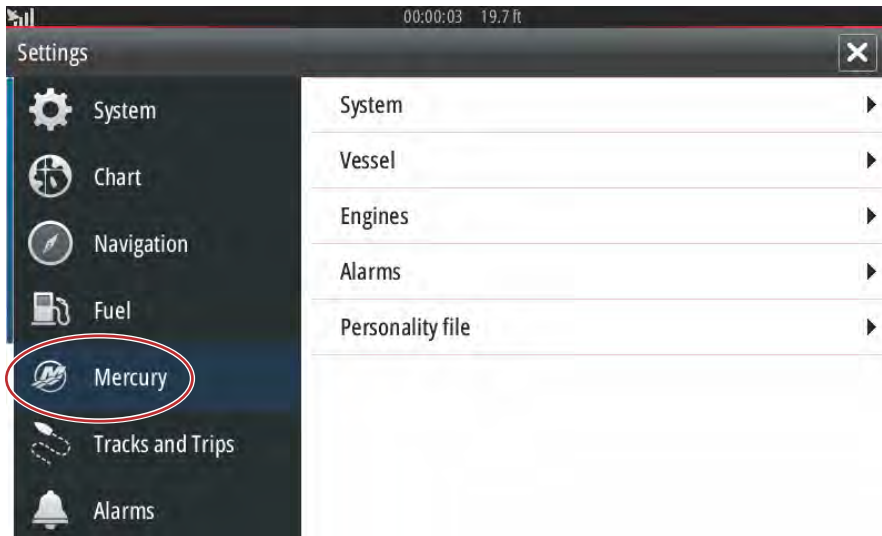
61481

System Controls -ikkunaan pääset pyyhkäisemällä laitteen yläosasta näyttöön. Täällä voit käyttää Mercuryn asetusvalikkoon, asettaa yksikön lepotilaan, säätää näytön kirkkautta, valita yötilan, kytkeä kosketuslukon päälle, mukauttaa langatonta yhteyttä ja aktivoida näytön oikeassa reunassa olevan mittaristopalkin.



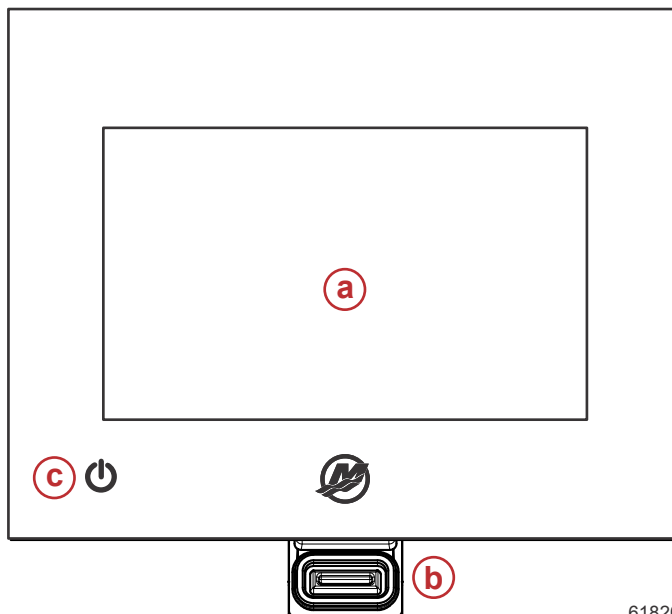
61482

Jos haluat tehdä muutoksia VesselView-toimintoihin, valitse Mercury-kuvake asetusvalikon System Controls -ikkunassa. Kaikki VesselView-näyttöön liittyvät valinnat ja asetukset sijaitsevat Mercury-asetuksissa. Kaikki muut valikkovaihtoehdot koskevat MFD:n Navico® -puolta. Näihin ominaisuuksiin liittyvä kyselyt tulee osoittaa Navico®-yhtiölle.



61483

VesselView 502 Etuhallintalaitteet



- a** - Kosketusnäyttö
- b** - Micro SD -korttiportti
- c** - Virta/kirkkaus

61820

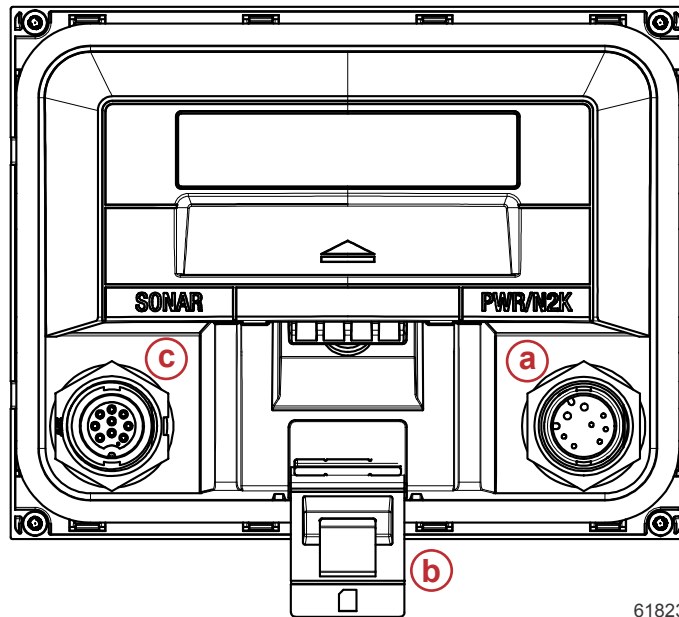
VesselView 502 Etuhallintalaitteiden toiminnot

Kosketusnäyttö: VesselView 502 -näytössä on useita osia, joita käytetään koskettamalla tai pyyhkäisemällä pysty- tai vaakasuunnassa.

Micro SD -korttiportti: Mahdollistaa VesselView-ohjelmiston päivittämisen, navigointitaulukkojen lataamisen ja matkapisteiden ja asetusten tallentamisen.

Virta/kirkkaus: Painamalla näppäintä kerran näkyviin tulee System Controls (Järjestelmähallinta) -valintaikkuna. Voit vaihdella taustavalon kirkkautta toistamalla lyhyitä painalluksia. Näppäintä painamalla ja painettuna pitämällä yksikkö kytketään PÄÄLLE/POIS.

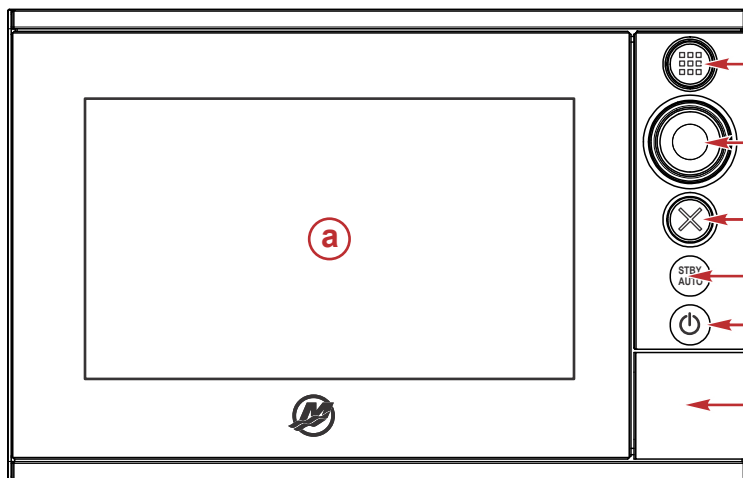
VesselView 502 -takapaneelin liitännät



61823

Osa	Toiminto	Kuvaus
a ei saa ylittää	Virta/NMEA 2K	Toimii virtaliitintänä/yhdistää NMEA 2K -verkkoon
b	Micro SD -korttiportti	Mahdollistaa tiedostojen siirron ja tallennuksen
c	Sonar	Sonar-tulo

VesselView 702 Etuhallintalaitteet



61396

- a - Kosketusnäyttö
- b - KOTI-painike
- c - Pyörönuppi
- d - X-painike
- e - Valmiustila/autom. -painike
- f - Virta/kirkkaus
- g - Micro SD -korttiportti

VesselView 702 Etuhallintalaitteiden toiminnot

Kosketusnäyttö: VesselView 702:n näytössä on useita kosketusherkkiä alueita, jotka toimivat koskettamalla tai pyyhkäisemällä pysty- tai vaakasuuntaan.

KOTI: Aktivoi kotisivu painamalla kerran. Paina useita kertoja suosikkipainikkeiden kierrättämiseksi. Paina pidempään suosikkipaneelin näyttämiseksi päällimmäisenä aktiivisella sivulla. Paina useita kertoja suosikkipainikkeiden kierrättämiseksi.

Pyörönuppi: Pyöritä valikkokohtien selaamiseksi ja paina valinnan vahvistamiseksi. Pyöritä arvon säätämiseksi. Pyöritä zoomattavan paneelin zoomaamiseksi.

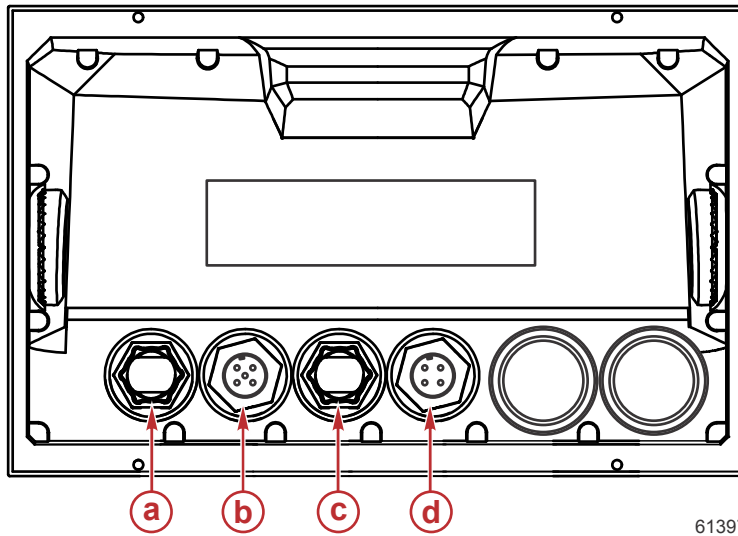
X: Paina kerran valintaikkunasta poistumiseksi, edelliselle valikkotasolle palaamiseksi ja kohdistimen poistamiseksi paneelist.

STBY/AUTO: Automaattiohjauksen ollessa missä tahansa automaattisessa tilassa: paina automaattiohjauksen asettamiseksi lepotilaan. Automaattiohjauksen ollessa lepotilassa: paina automaattiohjaustilan valintaikkunan näyttämiseksi.

Virta/kirkkaus: Painamalla näppäintä kerran näkyviin tulee System Controls (Järjestelmähallinta) -valintaikkuna. Voit vaihdella taustavalon kirkkautta toistamalla lyhyitä painalluksia. Näppäintä painamalla ja painettuna pitämällä yksikkö kytketään PÄÄLLE/POIS.

Micro SD -korttiportti: Mahdollistaa VesselView-ohjelmiston päivittämisen, navigointitaulukkojen lataamisen ja matkapisteiden ja asetusten tallentamisen.

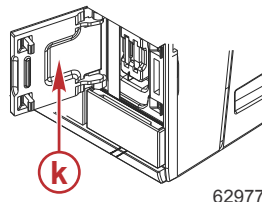
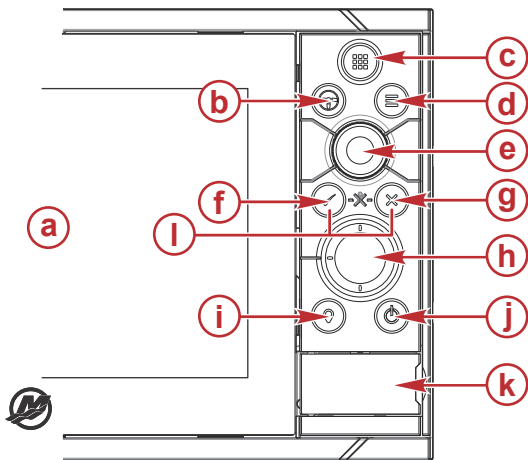
VesselView 702 -takapaneelin liitännät



61397

Osa	Toiminto	Kuvaus
a ei saa ylittää	Ethernet	Yhdistää Ethernet-verkkoon
b	NMEA 2K	Yhdistää NMEA 2K -verkkoon
c	Video sisään	Antaa kaksi komposiittivideotuloa
d	Teho	Virtaliitäntä

VesselView 703:n etupuolen hallintalaitteet



62977

- a - Kosketusnäyttö
- b - Ruori-näppäin
- c - Sivut/Koti-näppäin
- d - Valikkonäppäin
- e - Pyörönappi
- f - Syöttönäppäin
- g - Poistumisnäppäin
- h - Nuolinäppäimet
- i - Merkintänäppäin
- j - Virtanäppäin
- k - Kortinlukijan luukku
- l - Mies yli laidan (MOB) -merkin näppäinyhdistelmä

VesselView 703:n etupuolen hallintalaitteiden käyttö

Kosketusnäyttö: VesselView 703 -näytössä on useita osia, joita käytetään koskettamalla tai pyyhkäisemällä pysty- tai vaakasuunnassa.

Sivut/Koti-näppäin – näppäintä painamalla avautuu kotisivu sivun valitsemista ja asetusten tekemistä varten.

Ruori-näppäin – käyttäjän konfiguroitavissa oleva näppäin, katso tiedot käyttöoppaasta. Oletusasetus, jos järjestelmässä ei ole automaattiohjausta: Paina lyhyesti, niin siirryt jaetun näytön eri osien välillä. Paina pitkään, niin jaetun näytön aktiivinen osa suurenee. Oletusasetus, jos järjestelmässä on automaattiohjaus: Paina lyhyesti, niin automaattiohjauksen ohjain aukeaa ja asettaa automaattiohjauksen valmiustilaan. Paina pitkään, niin siirryt jaetun näytön eri osien välillä.

Valikkonäppäin – näppäintä painamalla aktiivisen paneelin valikko aukeaa.

Kiertosäädin – säädintä kiertämällä zoomataan tai vieritetään valikkoa, vaihtoehto valitaan painamalla.

Syöttönäppäin – näppäintä painamalla valitaan vaihtoehto tai tallennetaan asetukset.

Poistumisnäppäin – näppäintä painamalla poistutaan valintaikkunasta, palataan edelliselle valikkotasolle ja poistetaan kohdistin paneelista.

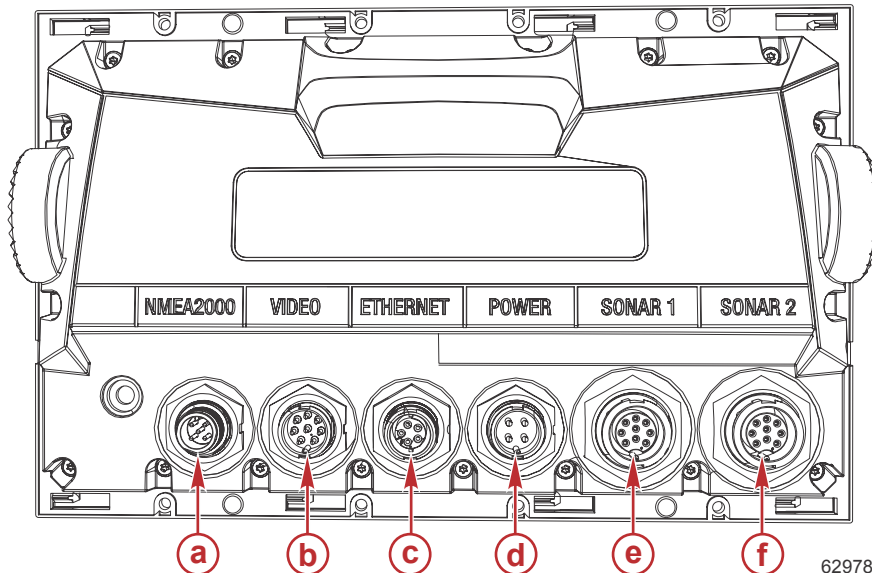
MOB-näppäimet – painamalla samanaikaisesti **Syöttönäppäintä** ja **Poistumisnäppäintä** luodaan MOB-merkki (mies yli laidan) aluksen sijaintiin.

Nuolinäppäimet – painamalla näppäimiä aktivoidaan kohdistin tai liikutetaan sitä. Valikon käyttö: näppäintä painamalla siirytään valikon kohdasta toiseen ja säädetään arvoa.

Merkintänäppäin – näppäintä painamalla asetetaan reittipiste aluksen sijaintiin tai kohdistimen sijaintiin, jos kohdistin on aktiivinen.

Virtänäppäin – pitämällä näppäin painettuna yksikkö kytketään PÄÄLLE/POIS. Painamalla näppäintä kerran näkyviin tulee System Controls (järjestelmähallinta) -valintaikkuna, näppäimen lisäpainalluksilla siirytään kolmen oletusarvoisen himmennystason välillä.

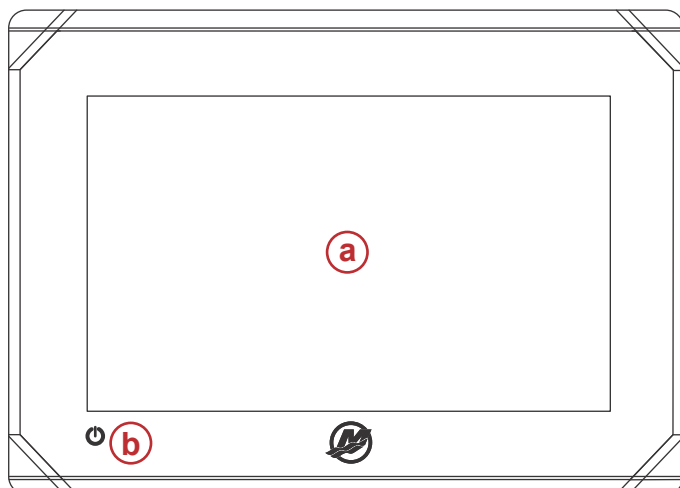
VesselView 703:n takapaneelin liitännät



62978

Osa	Toiminto	Kuvaus
a ei saa ylittää	NMEA 2000	Yhdistää NMEA 2K -verkkoon
b	Video sisään	Videolähteiden, kuten kameroiden, tulo ja NMEA 0183 -portti
c	Ethernet	Liitäntä laajakaistaverkon moduuleihin
d	Teho	Virtaliitäntä
e	Sonar 1 (kaikuluotain)	Yhden kanavan CHIRP, 50/200 kHz, perinteinen tai HDI-lähetin
f	Sonar 2 (kaikuluotain)	Yhden kanavan CHIRP, 50/200 kHz, perinteinen tai TotalScan-, StructureScan- tai ForwardScan-lähetin

VesselView 903:n etupuolen hallintalaitteet



- a - Kosketusnäyttö
b - Virtänäppäin

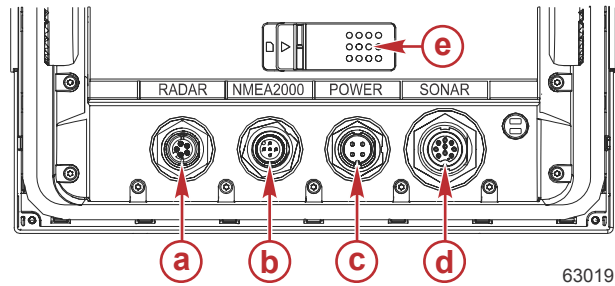
63020

VesselView 903:n etupuolen hallintalaitteiden käyttö

Kosketusnäyttö – navigointi aluksen tietoruuissa kosketuksen avulla.

Virtänäppäin – pitämällä näppäin painettuna yksikkö kytketään PÄÄLLE/POIS. Painamalla näppäintä kerran näkyviin tulee System Controls (Järjestelmähallinta) -valintaikkuna.

VesselView 903:n takapaneelin liitännät



Osa	Toiminto	Kuvaus
a ei saa ylittää	Radar (tutka)/ethernet	Liitäntä aluksen tutkasignaaliin tai ethernet-liitäntä
b	NMEA 2000	Liitäntä NMEA 2000 -verkkoon
c	Teho	Virtaliitäntä
d	Sonar	CHIRP-, Broadband-, DownScan- ja SideScan-kuvantaminen (lähettimestä riippuen)
e	MicroSD-kortinlukija	Kaksi korttipaikkaa karttojen ja ohjelmistopäivitysten lataamista varten

VesselView Link – Yleiskatsaus

VesselView Link integroi Mercuryn moottorilla varustetun veneen SmartCraft-data- ja ohjausjärjestelmän Simrad- ja Lowrance-laitteisiin, mikä tekee näiden yksiköiden näytöistä monipuolisesti toimivia Mercury VesselView -käyttöliittymiä. Mercuryn VesselView Link on saatavana yhden moottorin tai usean moottorin (2–4 moottoria) liittymänä, ja se on helppo asentaa veneen kojelaudan alle. Se on suunniteltu toimimaan seuraavien laitteiden kanssa:

Mercury VesselView -näytöt

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

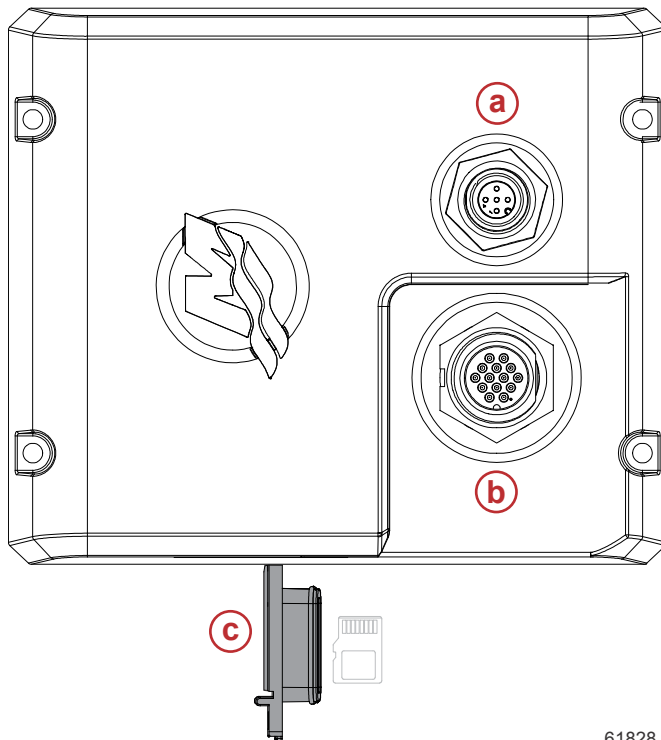
Simrad-yhteensopivat näytöt

- NSS evo2 ja evo3
- NSO evo2
- GO XSE

Lowrance-yhteensopivat näytöt

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

VesselView Link -moduulin liitännät



- a** - NMEA 2K -liitäntä
- b** - SmartCraft/virtaliitäntä
- c** - Micro SD -korttiportti

61828

Laitteen huolto

TÄRKEÄÄ: Laitteen suojaamiseksi on suositeltavaa käyttää toimitukseen sisältyvää valkoista aurinkosuojaa silloin, kun laite ei ole käytössä.

Näyttöruudun puhdistus

Näyttöruudun rutiinipuhdistus on suositeltavaa suolan ja muiden ympäristöhiukkasten kertymisen estämiseksi. Kiteytynyt suola voi naarmuttaa näytön pintaa käytettäessä kuivaa tai kostea liinaa. Varmista, että liinassa on riittävästi puhdasta vettä suolan liuottamiseksi ja poistamiseksi. Älä paina näyttöä voimakkaasti sitä puhdistettaessa.

Jos vesijälkiä ei voida poistaa liinalla, puhdista näyttö 50/50-liuoksella lämmintä vettä ja isopropanolia. Älä käytä asetonia, lakkabensiiniä, tärpättityypisiä liuottimia tai ammoniakkeja sisältäviä puhdistusaineita. Vahvojen liuottimien tai puhdistusaineiden käyttö voi vaurioittaa häikäisyä estävää pinnoitetta, muoviosia tai kumisia näppäimiä.

Aurinkosuojan asentaminen on suositeltavaa yksikön ollessa käyttämättömänä, jotta UV-valo ei pääse vaurioittamaan muovisia kehyksiä ja kumisia näppäimiä.

Tallennusvälineportin puhdistus

Tallennusvälineportin luukkualue tulee puhdistaa säännöllisesti kiteytyneen suolan ja muiden hiukkasten kerääntymisen estämiseksi.

Huomautuksia:

Osa 2 - Aloitusruudut ja ohjattu asennusohjelma

Sisällysluettelo

Käynnistyksen aikainen VesselView-opastusnäyttö.....	16	Nopeusasetus	24
Käynnistyskuva.....	16	Aktiivisen ajokulman asetus	25
Ohjattu asennusohjelma.....	17	Asennusohjelman suorittaminen loppuun	27
Tuo kokoonpano	18	Näyttökuvien luominen.....	27
Moottoriaisetukset	19	Datalähteen asetus.....	30
Näyttöasetukset	21	Datalähteet	30
Laiteasetukset	21	Datanäyttöjen laajentaminen.....	32
Yksikköjen asetukset	22	Mittaristopalkki.....	33
Säiliöiden kokoonpano	22	Moottorin tietojen valinta.....	34

Käynnistyksen aikainen VesselView-opastusnäyttö

Kun VesselView käynnistetään, esiin tulee varoitusnäyttö, joka ilmoittaa, ettei käyttäjä saa luottaa tuotteeseen ensisijaisena navigointilähteenä ja että käyttäjä ottaa kaiken vastuun tuotteen käytöstä ja siihen liittyvistä riskeistä.

WARNING

Do not rely on this product as your primary source of navigation.

The operator is responsible for using official government charts and prudent methods for safe navigation.

The weather information is subject to service interruptions and may contain errors or inaccuracies and consequently should not be relied upon exclusively. You are urged to check alternate weather information sources prior to making safety related decisions. You acknowledge and agree that you shall be solely responsible for use of the information and all decisions taken with respect thereto. By using this service, you release and waive any claims against Sirius Satellite Radio Inc., WSI, Navcast Incorporated, and Navico Inc. with regard to this service.

User assumes all liability for operation and associated risks.

Accept

61413

Käynnistyskuva

Kun virta-avain kytketään päälle, Mercuryn käynnistyskuva tulee esiin. Mercury-logo tulee esiin näytön keskelle. Logo pysyy näytössä käynnistysprosessin aikana. Älä yritä nopeuttaa yksikön toimintaa painelemalla painikkeita käynnistysvaiheen aikana. Päästöjenhallinnalla varustetuissa moottoreissa näkyy moottorikuvake näytön vasemmassa alareunassa.



61484

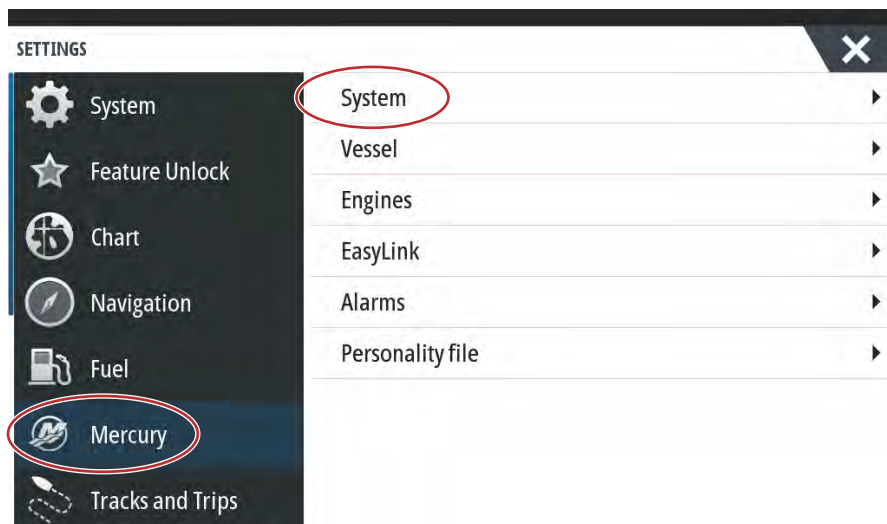
Ohjattu asennusohjelma

VesselView-yksikön ohjattu asennusohjelma antaa ohjeita VesselView-yksikön asetusten määrittämisen ensivaiheissa. Ohjatun asennusohjelman voi avata milloin tahansa **Settings** (Asetukset) -valikon kautta. Avaa **System Controls** (järjestelmähallinta) -ikkuna. **System Controls** -ikkuna tulee näkyviin, kun pyyhkäiset yksikön yläreunasta näytölle. Valitse **Settings** (Asetukset) -laatta.



61504

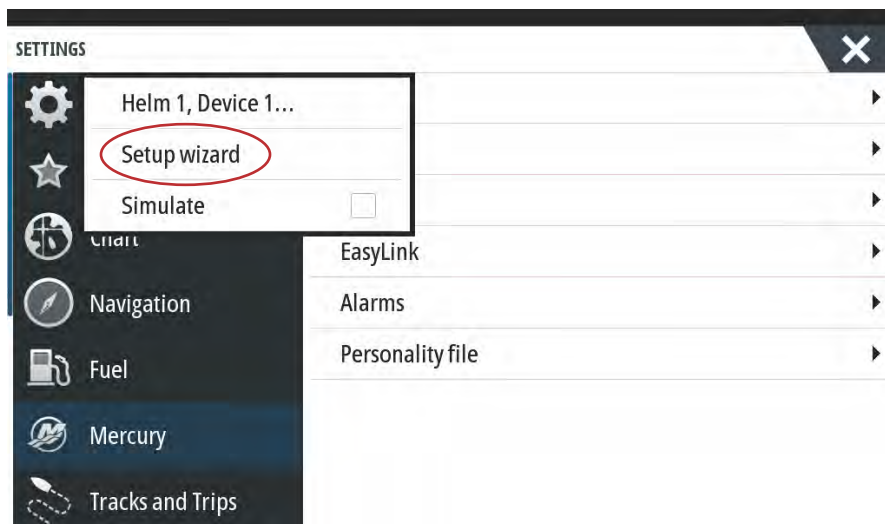
Valitse ruudun vasemmasta reunasta **Mercury**-vaihtoehto. Valitse **System** (Järjestelmä) -vaihtoehto.



61505

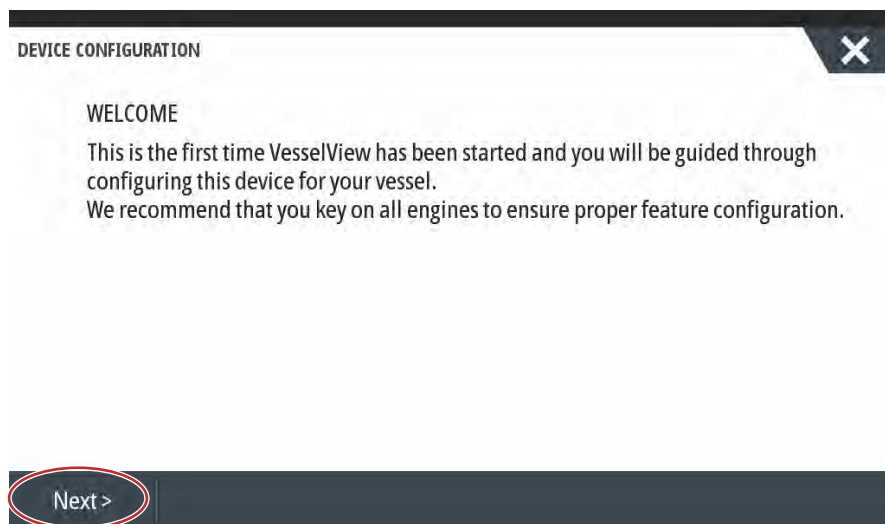
Osa 2 - Aloitusruudut ja ohjattu asennusohjelma

Valitse **System**-valikossa **Setup wizard** (Ohjattu asennusohjelma) -vaihtoehto.



61506

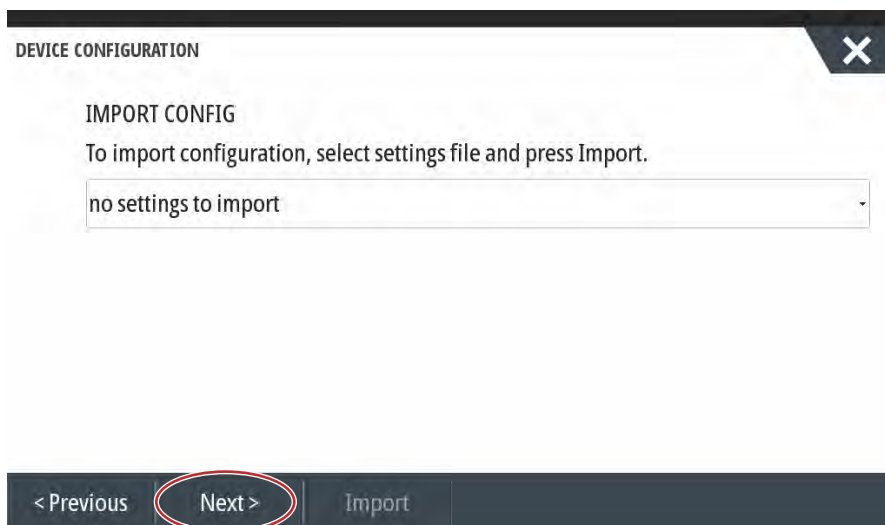
Käynnistä ohjattu asennusohjelma valitsemalla laitteen konfiguroinnin **WELCOME** (Tervetuloa) -näytössä **Next** (Seuraava).



61507

Tuo kokoonpano

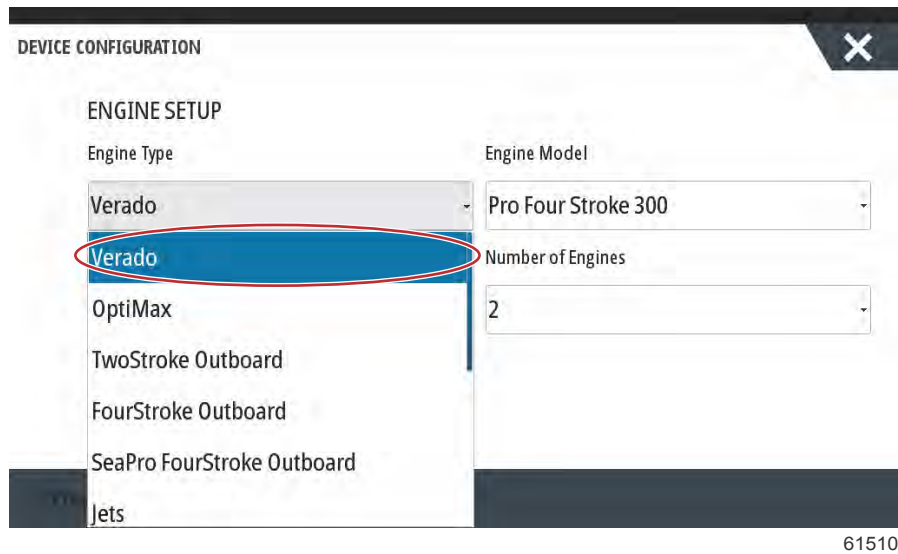
Voit tuoda nykyisen veneen kokoonpanon asettamalla FAT tai FAT 32 micro SD-kortin, jossa on kokoonpanotiedosto, ja valitsemalla tiedoston pudotusvalikosta. Jos tuontitiedostoa ei ole, jatka valitsemalla Next.



61508

Moottoriasetukset

1. Valitse haluamasi vaihtoehto **Engine Setup** (Moottoriasetukset) -ruudussa käyttämällä kiertosäädintä tai koskettamalla valikon kenttiä.
2. Tee tarvittavat valinnat **Engine Setup** -ruudussa.



DEVICE CONFIGURATION

ENGINE SETUP

Engine Type

Verado

Verado

OptiMax

TwoStroke Outboard

FourStroke Outboard

SeaPro FourStroke Outboard

Jets

Engine Model

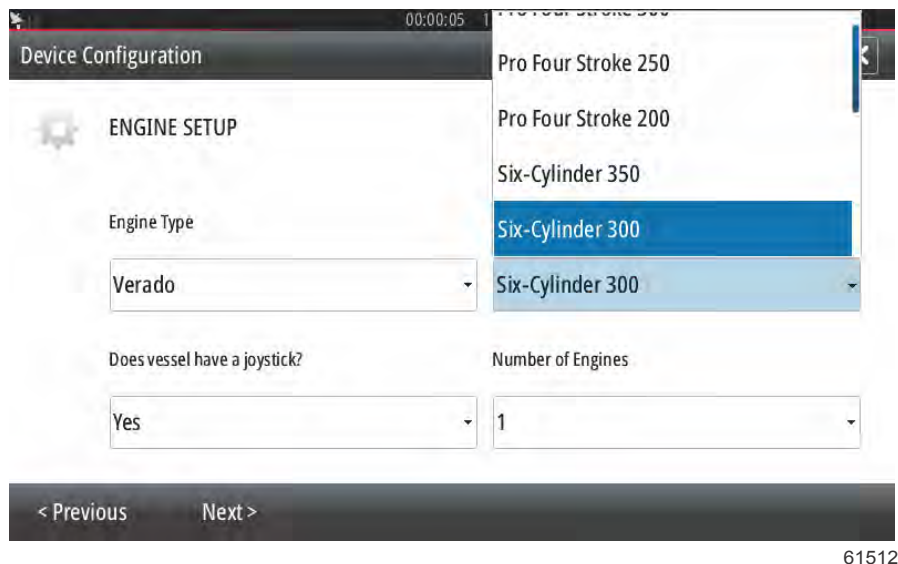
Pro Four Stroke 300

Number of Engines

2

61510

Moottoriryhmän valinta



Device Configuration

ENGINE SETUP

Engine Type

Verado

Pro Four Stroke 250

Pro Four Stroke 200

Six-Cylinder 350

Six-Cylinder 300

Six-Cylinder 300

Does vessel have a joystick?

Yes

Number of Engines

1

< Previous Next >

61512

Moottorin mallin valinta

DEVICE CONFIGURATION

ENGINE SETUP

Engine Type

Verado

Does vessel have a joystick?

Yes

1
2
3
4

2

Previous Next

61517

Moottorien lukumäärä

00:00:09 19.7 ft

Device Configuration

ENGINE SETUP

Engine Type

No
Yes
Yes

Engine Model

Six-Cylinder 300

Number of Engines

1

< Previous Next >

61514

Sauvaohjauksen valinta

3. Kun olet tehnyt kaikki valinnat, jatka valitsemalla **Next** (Seuraava).

Näyttöasetukset

Valitse **Engine Setup** -ruudussa näkyvien moottorien määrästä riippuen tässä VesselView-yksikössä näytettävät moottorit. Voit valita enintään neljä moottoria. Jatka valitsemalla **Next** (Seuraava).

61522

Laiteasetukset

Valitse asianmukaiset vaihtoehdot Device Setup (laitteen asetus) -näytössä pyörönupilla tai koskettamalla valikkokenttiä. Jos käytössä on useita VesselView-laitteita, osoita jokaiselle yksikölle oma numero dataongelmien välttämiseksi. Ruorinumeroiden tulee vastata yksittäisen VesselView-yksikön sijaintia. Tavallisesti pääruori on 1 ja toissijainen ruori 2. Jatka painamalla Next.

- a** - VesselView-tunnistuskenttä
- b** - Ruori-tunnistuskenttä

61523

Yksikköjen asetukset

Valitse mittayksiköt, jotka näkyvät VesselView-näytön tiedoissa: nopeus, etäisyys ja tilavuudet. Mittayksiköt voidaan vaihtaa myöhemmin.

00:00:11 19.7 ft

Device Configuration

UNITS SETUP

What units of measure do you want to use?

Selects the general type of units of measure. You can later change any particular unit of measure.

U.S. Standard

Metric

U.S. Standard

< Previous Next >

61521

Säiliöiden kokoonpano

Säiliön määrittämissä voit määrittää säiliön tyypin, tilavuuden ja nimen. Säiliön täyttöaste näkyy %-sarakkeessa. Refresh (Päivitä) -painikkeella voit lähettää kyselyn säiliön antureille, jolloin lukemat päivittyvät.

Säiliö, johon ei liity anturia, on valvoton (unmonitored). Polttoaineen määrän muutokset perustuvat moottorien laskennalliseen polttoaineen käyttöön.

Valitse mukautettava säiliöriivi.

DEVICE CONFIGURATION

TANK SETUP

Source	%	Type	Capacity (gal)	Name
PORT 1	79	---	---	---
PORT 2	88	---	---	---
STBD 1	79	---	---	---
STBD 2	88	---	---	---
Unmonitored	---	Fuel	200.00	---

< Previous Next > Refresh

61524

Säiliötyyppejä ovat polttoaine, öljy, vesi, harmaa- ja mustavesi ja generaattori. Kun säiliötyypiksi valitaan genset (generaattori), generaattorisäiliön sisältämää määrää ei lisätä aluksen polttoainesäiliöiden kokonaislukemaan.

DEVICE CONFIGURATION

STBD 1 TANK CONFIGURATION

Tank type
None

Tank capacity (gallons)
0000.00

Name
STBD 1

☐ Inverted sensor

OK Cancel

DEVICE CONFIGURATION

STBD 1 TANK CONFIGURATION

Tank type
None

None

Fuel

Oil

Water

Gray

Black

Live well

61525

Valitse säiliötyyppi

Syötä tilavuus näytönäppäimistön avulla. Kun olet syöttänyt säiliön tilavuuden, sulje näppäimistö valitsemalla **OK**. VesselView tarjoaa käyttäjälle mahdollisuuden muuttaa säiliöiden valvottavan tilavuusarvon päinvastaiseksi. Tätä vaihtoehtoa voidaan tarvita, jos säiliön anturi lähettää päinvastaiset tiedot kuin Pohjois-Amerikassa käytettäviksi tarkoitettujen anturien lähettämät tiedot.

DEVICE CONFIGURATION

STBD 1 TANK CONFIGURATION

Tank type
Fuel

Tank capacity (gallons)
0100.00

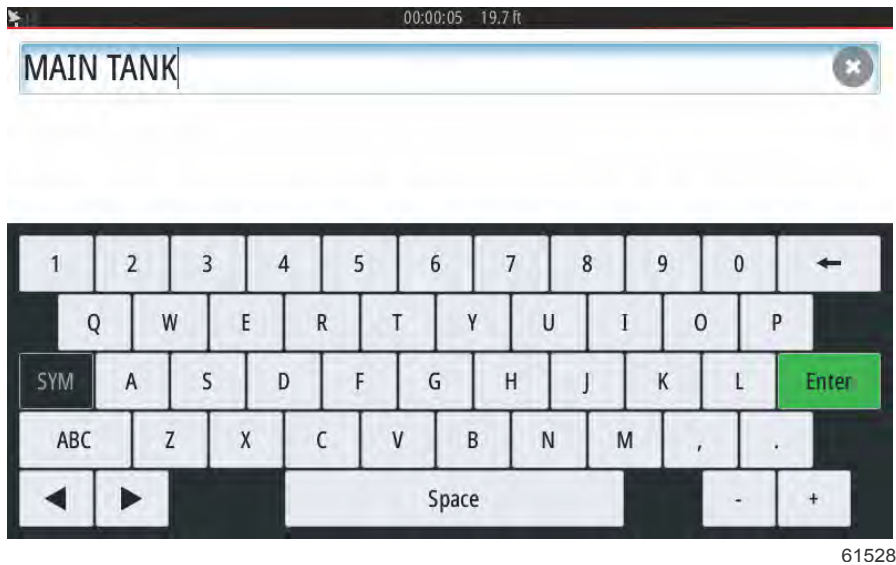
Name
STBD 1

☐ Inverted sensor

OK Cancel

61526

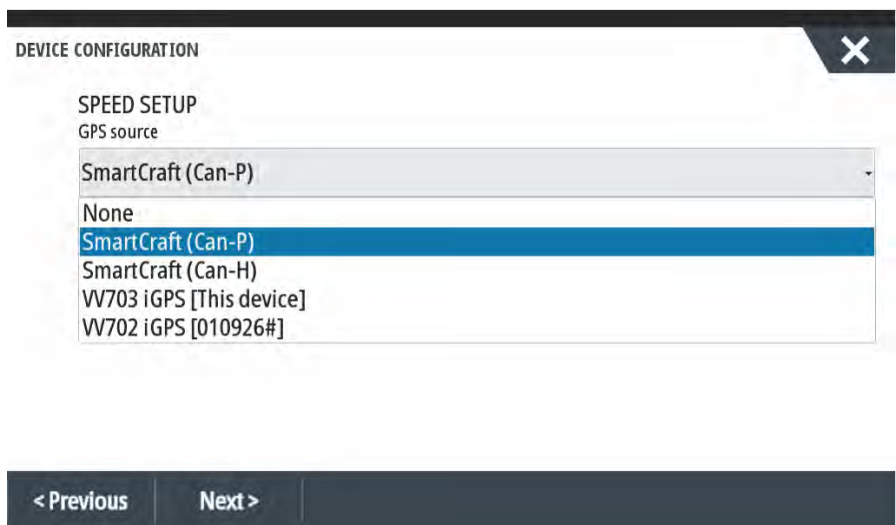
Nimikenttään tulee säiliön sijainti. Voit vaihtaa säiliön nimeä valitsemalla kentän ja syöttämällä uuden nimen näytön näppäimistöllä.



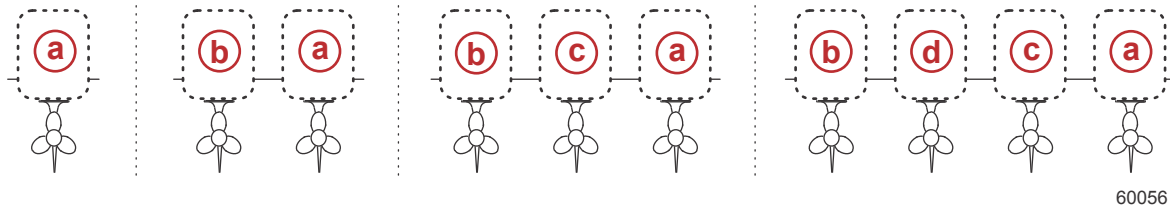
Kun olet antanut säiliön nimen, siirry säiliön määritysruudussa seuraavalle riville valitsemalla näppäimistöllä **Enter**. Kun olet antanut kaikki säiliön muokatut tiedot, valitse alakulmasta **Refresh** (Päivitä) -painike. Tarkasta, että kaikkien kenttien tiedot ovat oikein, ja jatka ohjatun asennusohjelman käyttöä valitsemalla **Next** (Seuraava).

Nopeusasetus

Nopeuden määritysvalikoissa on kolme vaihtoehtoista tapaa, joilla VesselView saa nopeustiedon. Jos aluksessa on GPS, käytettävissä olevat laitteet voi valita avattavasta valikosta. Jos aluksessa on pitot-anturi, tämä vaihtoehto on valittuna. Jos aluksessa on siipiras, valittava vaihtoehto näkyy avattavassa valikossa. Kun nopeuden lähde on valittu, jatka valitsemalla **Next** (Seuraava).



Pitot- ja siipirataslähteen valinta näkyy seuraavassa kuvassa. Valitse moottori tai vetolaite, joka lähettää nopeustiedot VesselView-näyttöön.



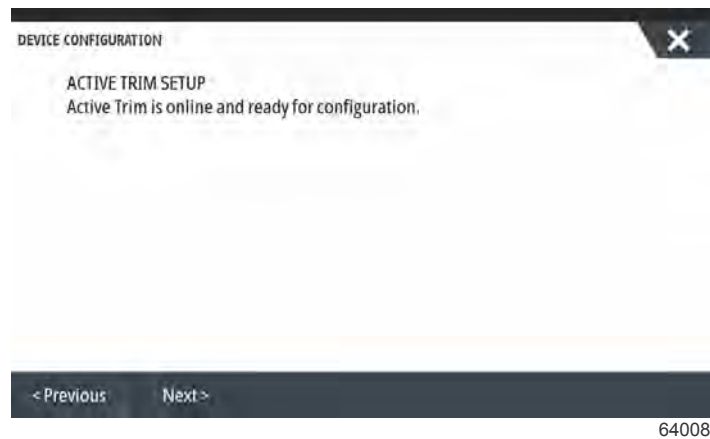
- a** - PCM0 = oikea ulkomoottori
- b** - PCM1 = vasen ulkomoottori
- c** - PCM2 = oikea sisämoottori tai keskimoottori
- d** - PCM3 = vasen sisämoottori

Aktiivisen ajokulman asetus

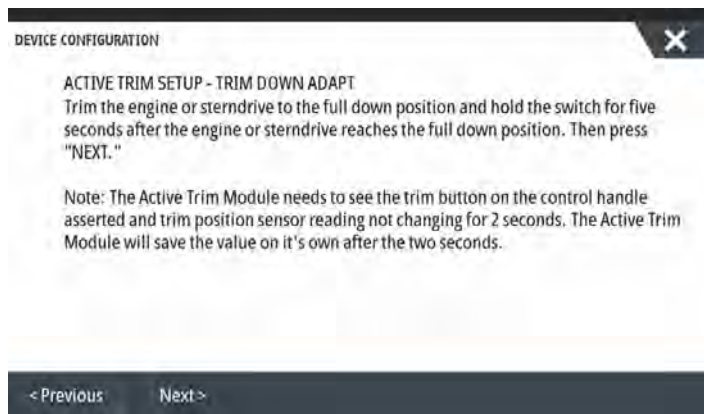
Ohjattu asennusohjelma neuvoa käyttäjää aktiivisen trimmauksen määrittämisessä. Noudata jokaisessa vaiheessa ruudussa näkyviä ohjeita.



Aktiivisen trimmauksen valinta

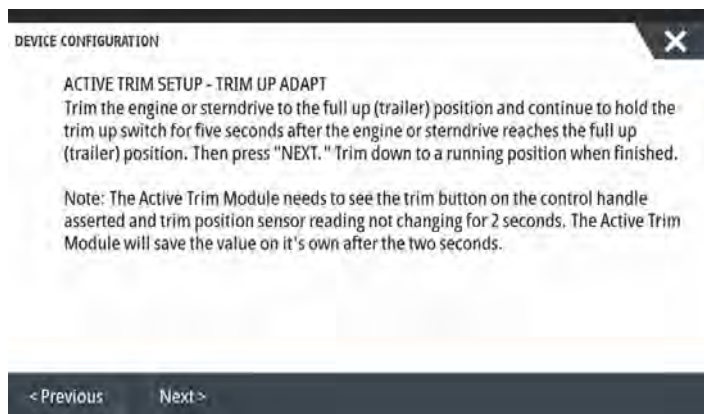


Aktiivisen trimmauksen käyttöönottoruutu



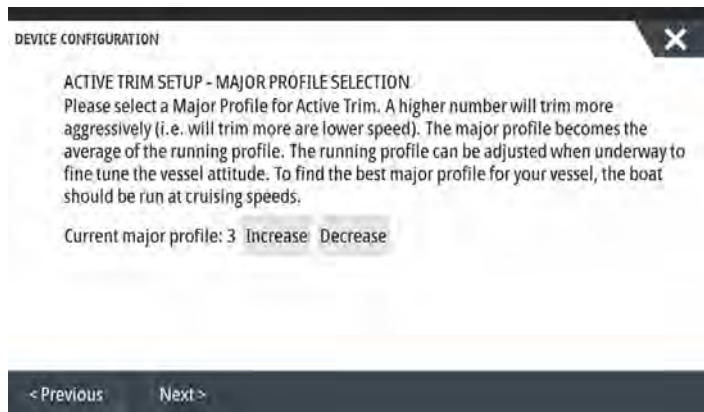
64010

Alastrimmauksen säätöruutu



64011

Ylöstrimmauksen säätöruutu

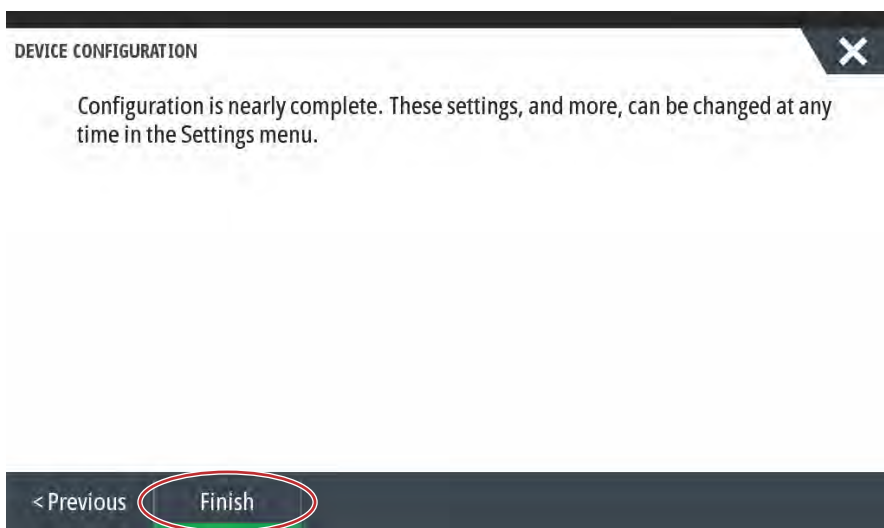


64009

Pääprofiilin valintaruutu

Asennusohjelman suorittaminen loppuun

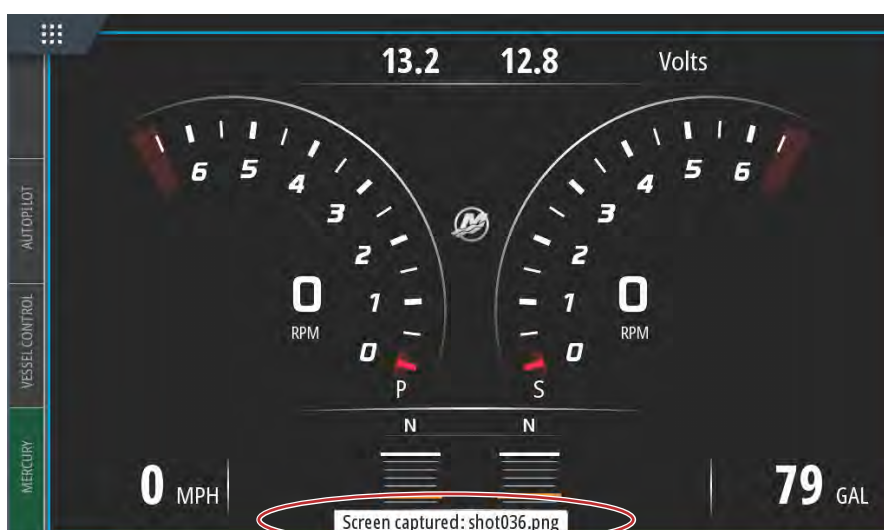
Lopeta VesselView-yksikön ohjattu asennusohjelma valitsemalla **Finish** (Lopeta). Älä sammuta yksikköä heti, vaan odota, kunnes lopetusruudun tilalla näkyy aluksen toimintanäyttö.



61530

Näyttökuvien luominen

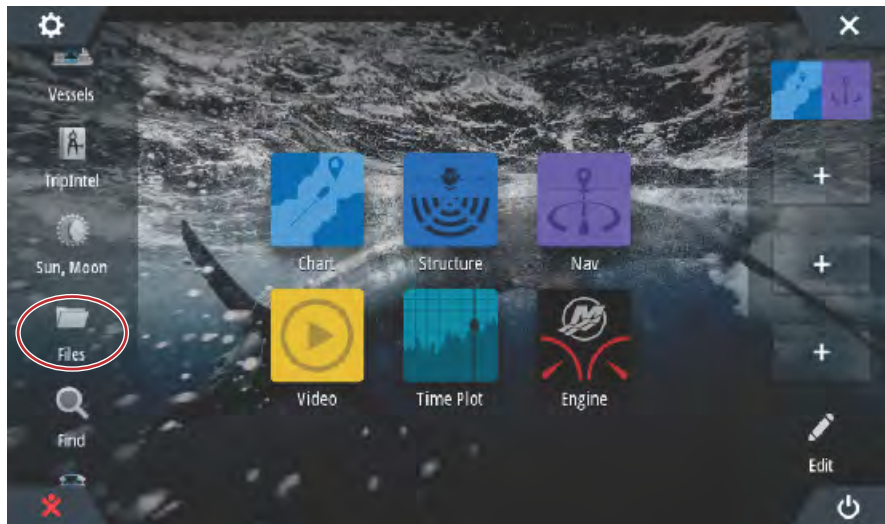
VesselView voi ottaa näyttökuvan koko näytöstä ja tallentaa sen SD-kortille latausta varten. Näyttökuvan ottaminen VesselView 502 ja 903 -malleissa: Ota käyttöön **Screen Capture** (Näyttökuvaa) -vaihtoehto **Settings>System** (Asetukset>Järjestelmä) -valikossa. Ota näyttökuvaa kaksoisnapauttamalla näytön yläreunaa. Näyttökuvan ottaminen VesselView 702 ja 703 -malleissa: paina **Virta**-painiketta ja **Koti**-painiketta samanaikaisesti. VesselView 502:ssa näyttökuvan voi ottaa kaksoisnapauttamalla avoimen valintaikkunan otsikkopalkkia tai kaksoisnapauttamalla ruudun otsikkopalkkia, jos valintaikkunoita ei ole avoinna. Ruudun alareunaan tulee ilmoitus, joka sisältää näyttökuvan numeron. Tämä ilmoitus ei tallennu näyttökuvatiedostoon.



61472

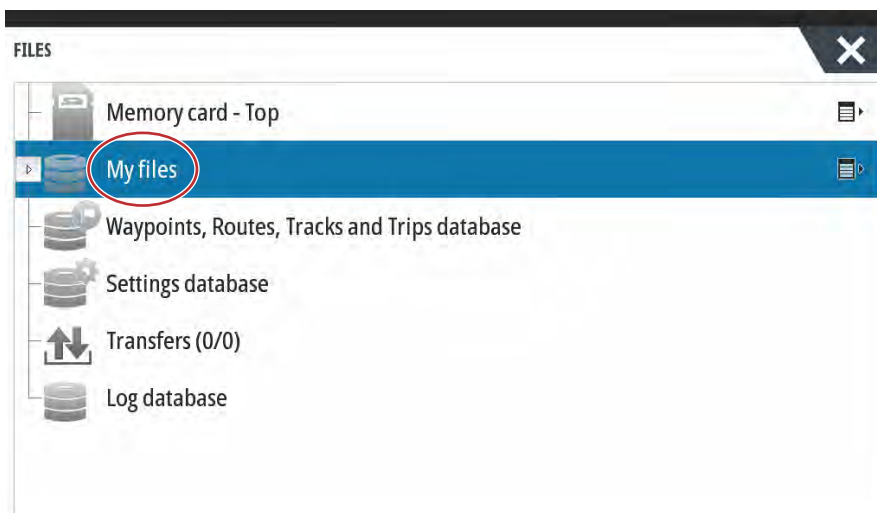
Osa 2 - Aloitusruudut ja ohjattu asennusohjelma

Näyttökuvia voi tallentaa VesselView-yksikön sisäiseen muistiin. Suosittelemme kuitenkin, että näyttökuvat, reittipisteet, reittiseurannat, reitit ja muut vastaavat tiedostot varmuuskopioidaan SD-kortille tai muuhun ulkoiseen tallennusvälineeseen ja sisäinen muisti pidetään mahdollisimman tyhjänä. Oletuksena kaikki näyttökuvat tallennetaan Screenshots (Näyttökuvat) -kansioon, joka on My Files (Omat tiedostot) -kansiossa. Voit avata My Files -kansion pyyhkäisemällä yksikön yläreunasta näytölle, mikä tuo näkyviin vasemman reunan vaihtoehdot. Valitse Files (Tiedostot).

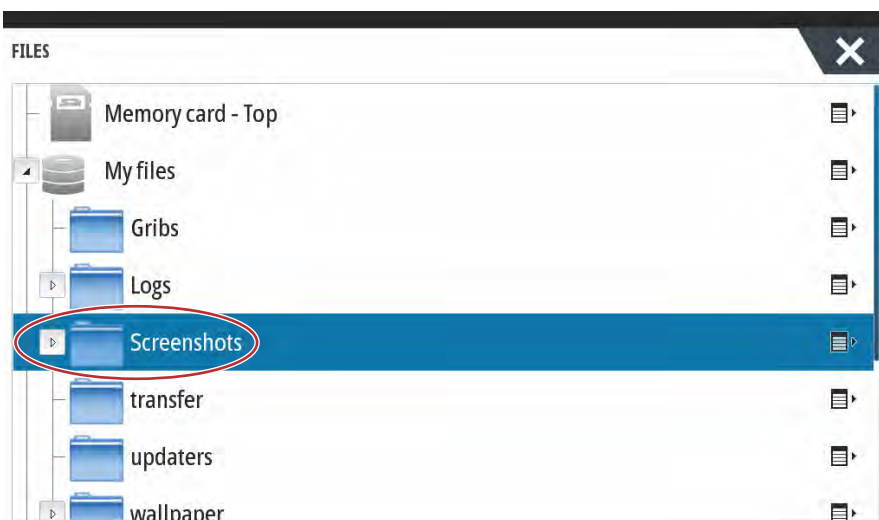


61473

Avaa My Files -kansio ja siirry Screenshots (kuvanäytöt) -kansioon. Tämä kansio sisältää kaikki kaapatut näyttökuvat. Kuvat voi kopioida SD-kortille tietokoneelle tai mobiililaitteelle siirtämistä varten.

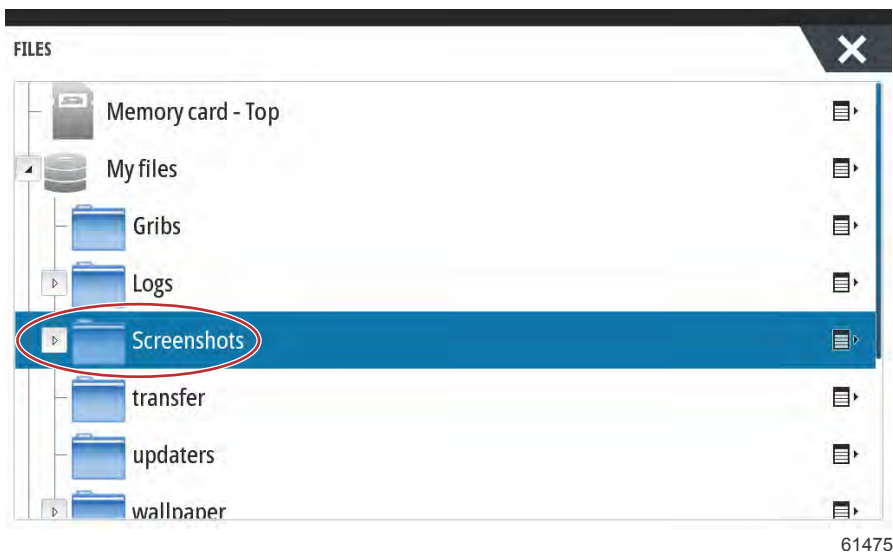


61474

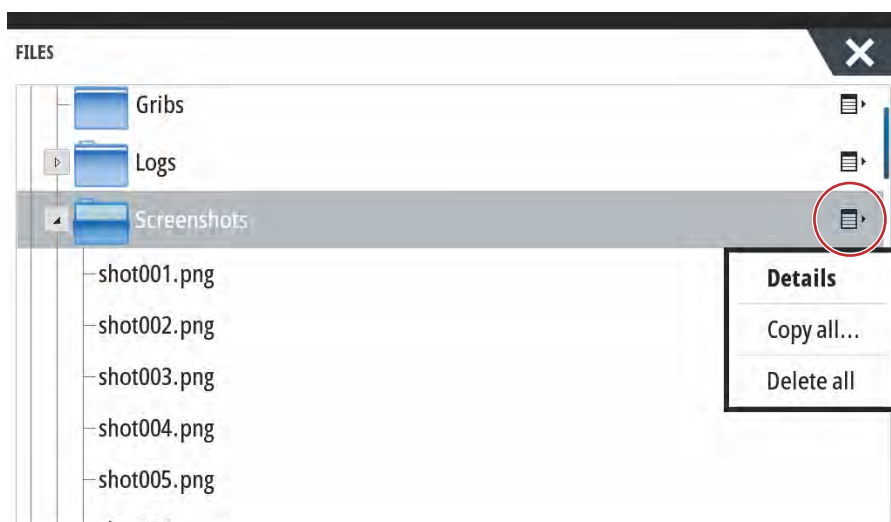


61475

Voit käyttää yksittäisiä näyttökuvia valitsemalla ne. Voit valita kaikki näyttökuvat kerralla käyttämällä tiedostoikkunan oikeassa reunassa olevaa **Details** (Tiedot) -kuvaketta. Kun valitset tämän kuvakkeen, voit katsoa näyttökuvien tiedot, kopioida kaikki näyttökuvat tai poistaa kaikki näyttökuvat.

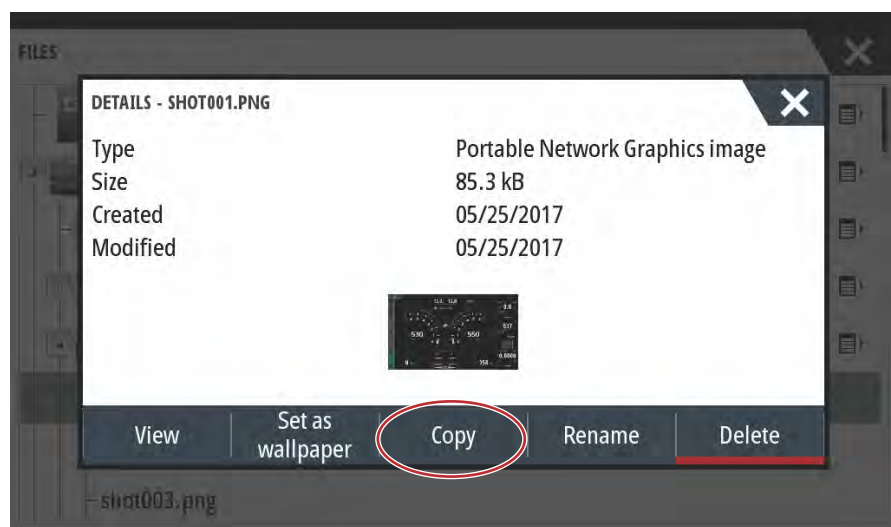


61475



61477

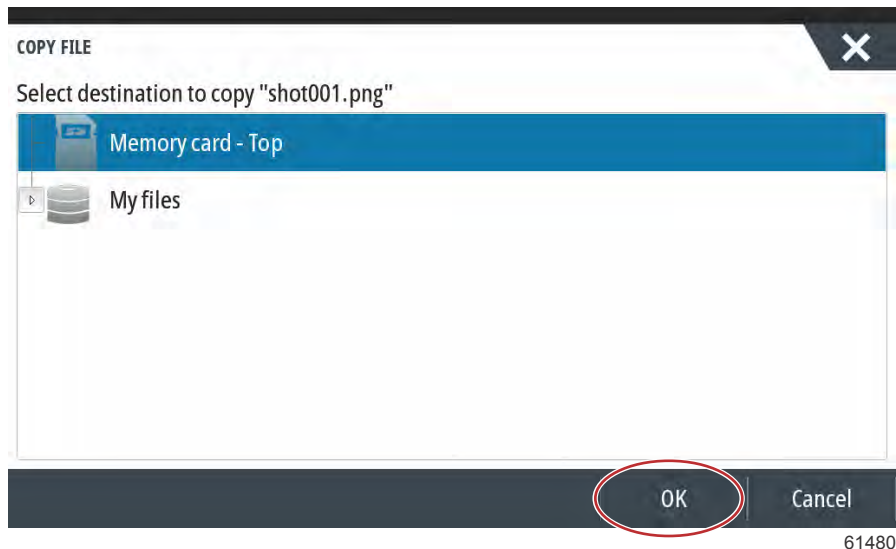
Jos valitset yksittäisen näyttökuvan, näkyviin tulee ikkuna, joka sisältää valinnat View (katsele), Set as wallpaper (asetta taustakuvaksi), Copy (kopioi), Rename (nimeä uudelleen) ja Delete (poista). Valitse Copy, jos haluat ladata kuvan VesselView -näytöstä.



61479

Osa 2 - Aloitusruudut ja ohjattu asennusohjelma

Lataa SD-kortti VesselView-laitteeseen, valitse Memory Card (muistikortti) tiedoston kohteeksi ja valitse OK. Sulje ikkuna valitsemalla X oikeasta yläreunasta. Tällöin palaat Screenshots-kansioon. Jos haluat ladata lisää kuvia, toimi seuraavasti.

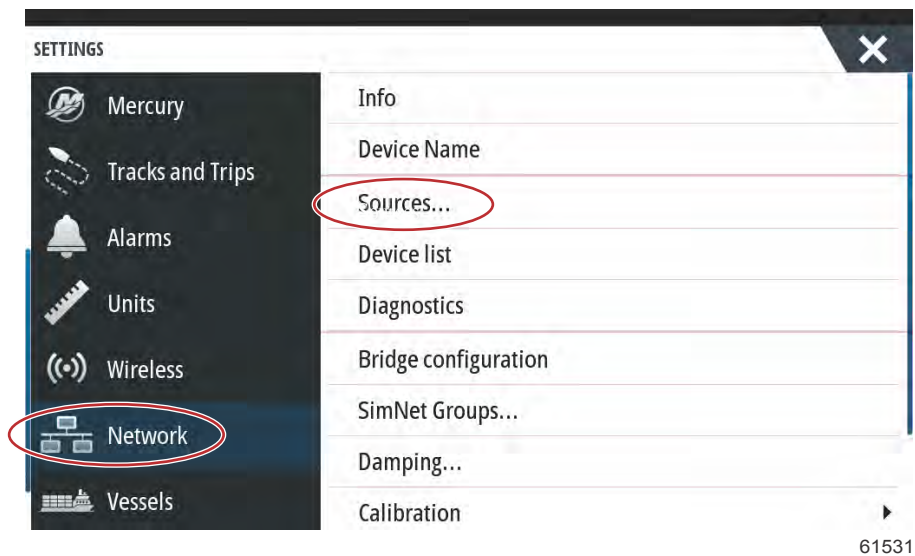


Datalähteen asetus

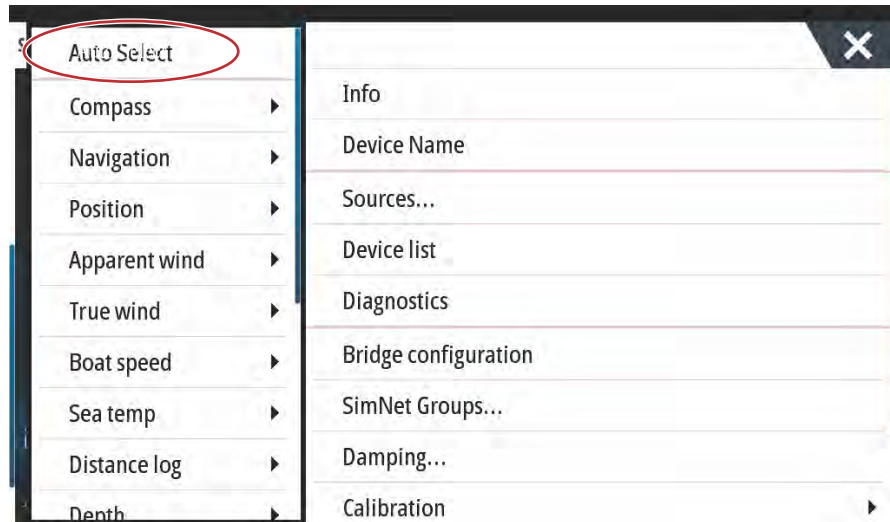
Datalähteet

Aseta datalähteet valitsemalla HOME-välilehti näytön yläreunasta.

Käynnistä kaikki tuotteet ja moottorit sen varmistamiseksi, että kaikki dataa tuottavat lähteet voidaan havaita. Avaa System Controls -ikkuna. System Controls -ikkunaan pääset pyyhkäisemällä laitteen yläosasta näyttöön. Valitse Settings (asetukset) -ruutu. Valitse Network (verkko) näytön vasemmasta reunasta. Valitse Sources... (lähteet) .

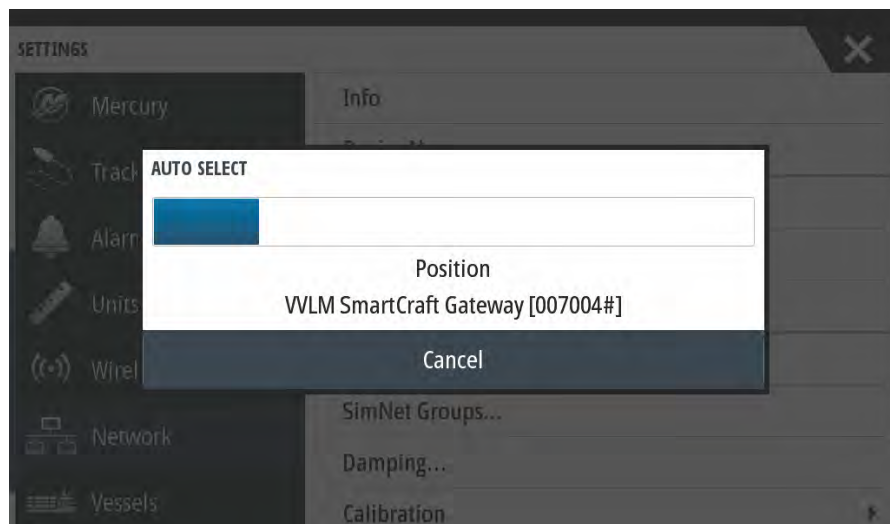


VesselView näyttää useita dataa tuottavien laitteiden lähteitä. Jos haluat hakea kaikki veneen havaittavat laitteet, valitse Auto Select (autom. valinta).



61533

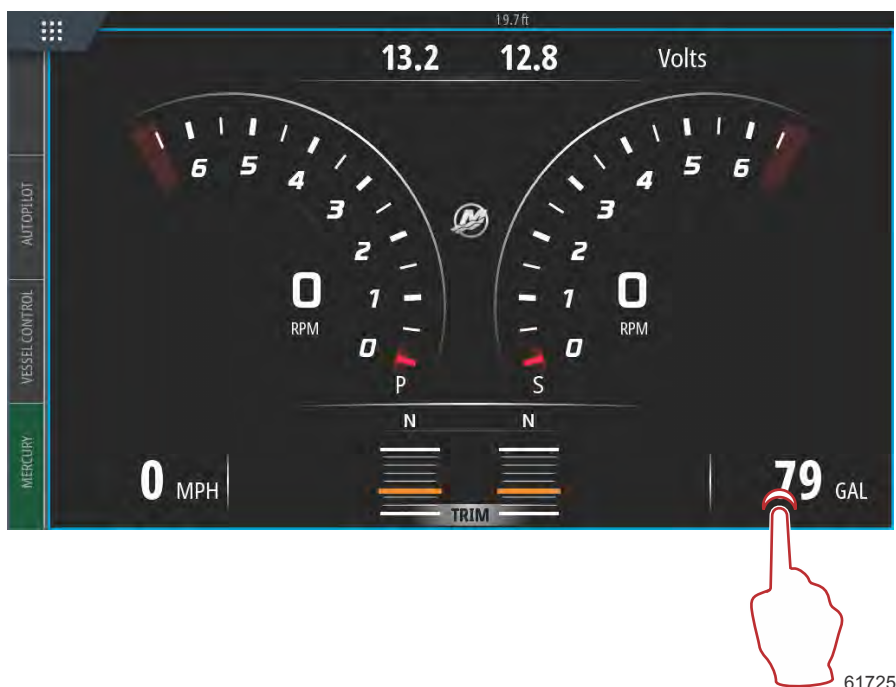
Automaattinen valinta hakee verkosta kaikki havaittavat laitteet ja tekee niistä luettelon. Kun edistyspalkki etenee loppuun asti, asetusvalikon voi sulkea valitsemalla X näytön oikeasta yläreunasta.



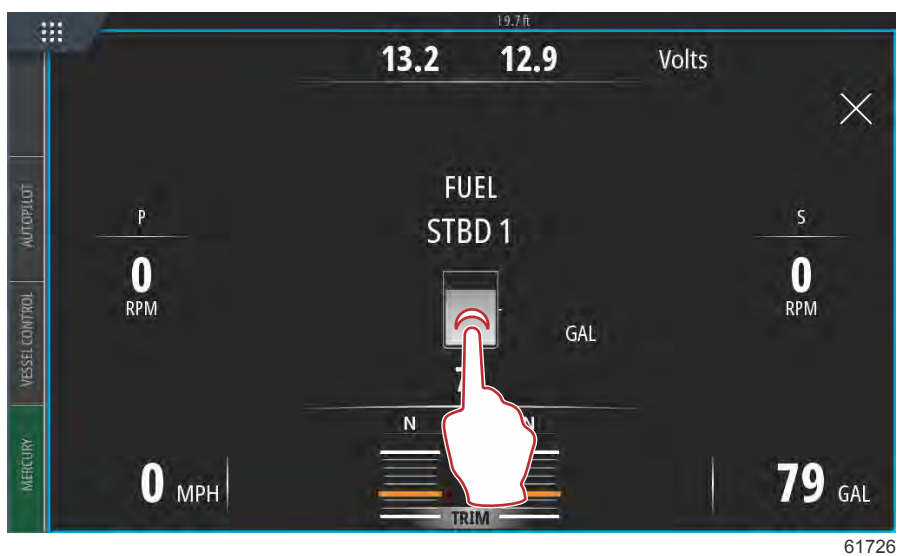
61534

Datanäyttöjen laajentaminen

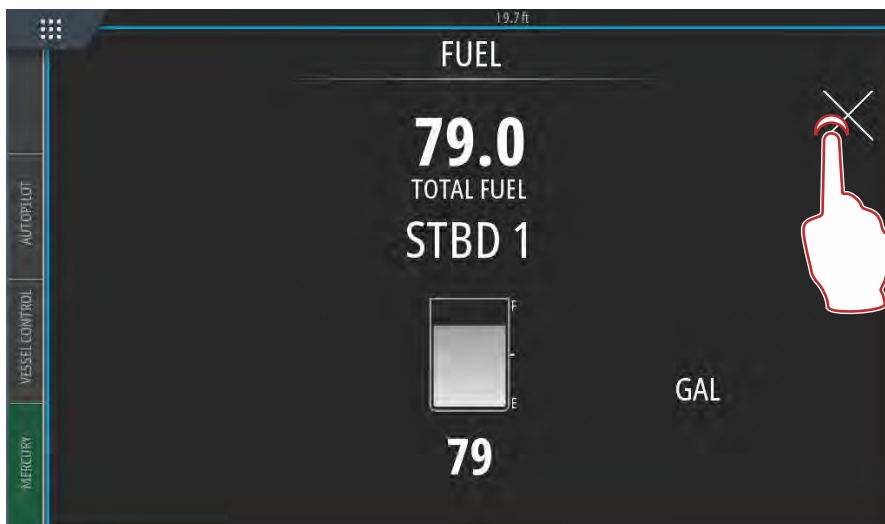
Jos haluat laajentaa jonkin VesselView-päänäytössä näkyvistä datakentistä, valitse kenttä.



Tämä tuo datan näyttöön keskikokoisena.



Datatietokentän valitseminen uudelleen näyttää valitun datan koko näytön alueella. Tästä on hyötyä silloin kun näyttöä katsellaan etäämpää esim. lisäohjaussauvalla navigoitaessa. Vessel View palaa päänavigointinäyttöön valinnalla X.



61727

Mittaristopalkki

Aktivoi mittaristopalkki pyyhkäisemällä näytön yläosasta näyttöalueen yläosaan. System Controls -ikkuna tulee näkyviin. Valitse Instrument bar -ruutu mittaristopalkin aktivoimiseksi.



61482

Instrument bar (Mittaripalkki) sijaitsee näytön oikeassa reunassa. Mittaripalkki sisältää teksti- ja numeromuotoisia tietoja useissa laatoissa. Käyttäjä voi muokata mittaripalkissa näkyviä laattoja. Voit myös valita veneenkäyttötapaasi sopivan vaihtoehdon, joka täyttää automaattisesti tietolaatat hyödyllisillä tiedoilla.

Mittaripalkissa voi näkyä joko yksi tai kaksi palkkia. Jos valitset kahden palkin vaihtoehdon, voit asettaa ne näkymään automaattisesti vuorotellen valitsemalla **Animate** (Animoï) -valintaruudun. Voit myös valita, kuinka kauan yhden palkin tiedot näkyvät näytössä.



61731

Valitse yhteen tai kumpaankin palkkiin esimääritetty toiminto valikon avulla. Kun toimintopalkki on valittu, esimääritetyt mittarit näkyvät palkissa.

HUOMAUTUS: Mittaripalkin poistaminen käytöstä koskee vain nykyistä sivua.

Mittaripalkin ottaminen käyttöön ja poistaminen käytöstä

1. Aktivoi mittaripalkki valitsemalla se.
2. Avaa valikko valitsemalla **MENU** (VALIKKO) -painike.
3. Valitse **Bar 1** (Palkki 1) tai **Bar 2** (Palkki 2) ja sen jälkeen esimääritetty toimintopalkki.

Mittaripalkin sisällön muokkaaminen

1. Aktivoi mittaripalkki valitsemalla se.
2. Avaa valikko valitsemalla **MENU** (VALIKKO) -painike.
3. Valitse ensin **Edit** (Muokkaa) ja sitten mittari, jota haluat muuttaa.
4. Valitse näytettävä sisältö **Choose Data** (Valitse tiedot) -valintaikkunasta.
5. Tallenna muutokset valitsemalla Menu (Valikko) ja sitten **Finish editing** (Lopeta muokkaus).

Moottorin tietojen valinta

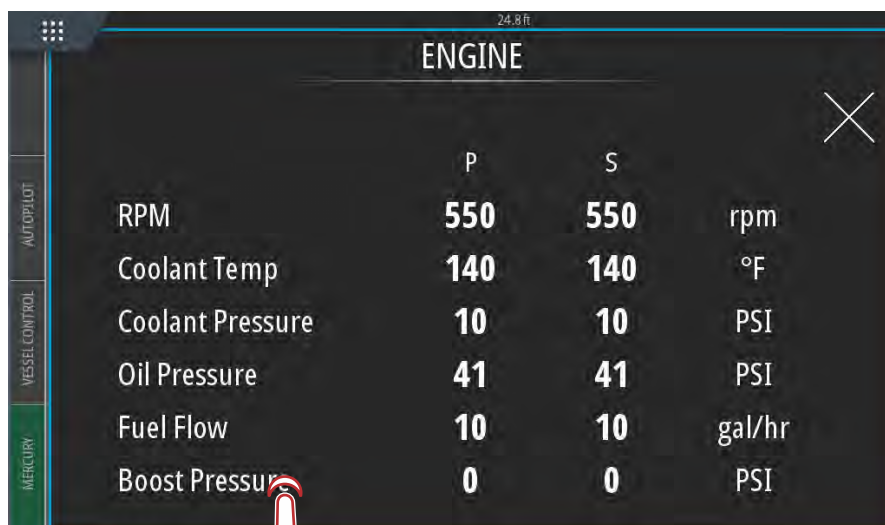
VesselView sisältää moottorin tietojen valintaominaisuuden, jota voi käyttää koskettamalla ja pitämällä näytön keskellä olevaa Mercuryn M-logoa.



63925

M-logon sijainti

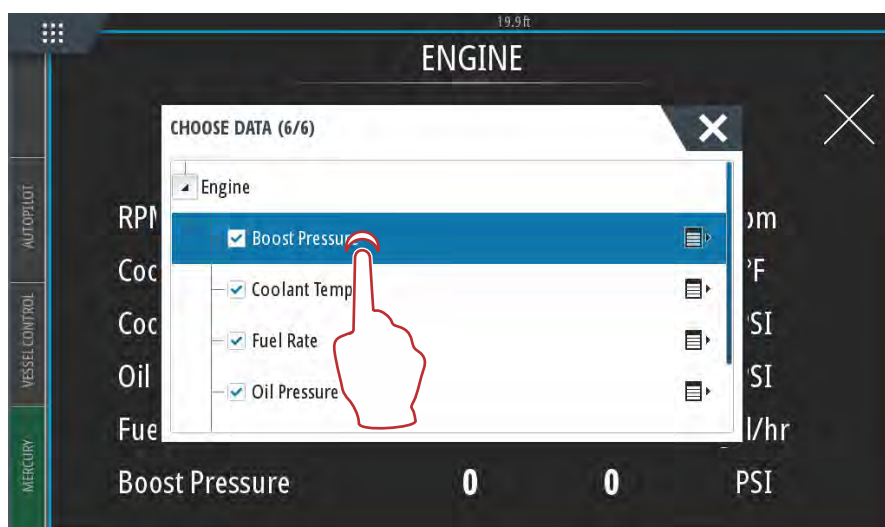
VesselView näyttää näytöllä kaikki moottoriparametrit, jotka ovat sillä hetkellä valittuina eli aktiivisina. Koskettamalla ja pitämällä mitä tahansa moottorietoriviä näytöllä saat näkyviin käytettävissä olevien moottorietokohteiden tiedostovalikon. Käyttäjä voi ottaa tiedot käyttöön tai poistaa ne käytöstä valitsemalla kohteen. Jos valintaruutu on valittu, tiedot näkyvät. Jos valintaruutu on tyhjä, tiedot eivät näy VesselView-näytössä.



	P	S	
RPM	550	550	rpm
Coolant Temp	140	140	°F
Coolant Pressure	10	10	PSI
Oil Pressure	41	41	PSI
Fuel Flow	10	10	gal/hr
Boost Pressure	0	0	PSI

63925

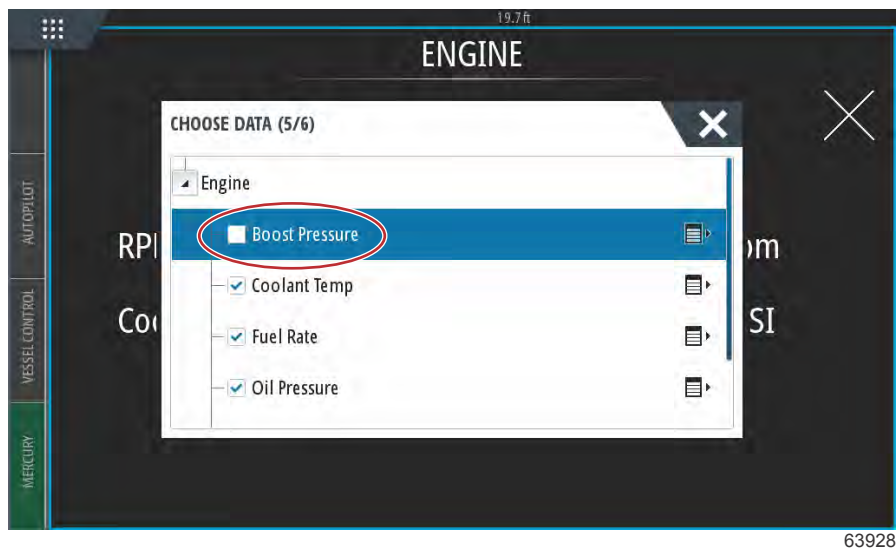
Moottorin tietokohteen valitseminen



63927

Ota kohde käyttöön tai poista se käytöstä koskettamalla sitä

Riippuen aluksen moottorista, jonka tiedot on syötetty ohjatun asennusohjelman avulla, osa kohteista ei sisällä reaaliaikaisia tietoja, koska moottori ei käytä tai lähetä näitä tietoja. Esimerkiksi diesel-sisämoottori lähettää turboahtimen tehostinpaineen, kun taas MerCruiser-bensiinimoottori ei lähetä tätä tietoa, koska siinä ei ole turboahtinta.



Tiedot, joiden valintaruutu on tyhjä, eivät näy

Osa 3 - Ominaisuudet ja käyttö

Sisällysluettelo

Huolto.....	38	Keskeiset ajokulman profiilikäyrät	52
Moottorin määräaikaishuolto.....	38	Keskeisten ajokulman profiilikäyrien	
Smart Tow -tila.....	39	pällekkäisyys	53
Smart Tow.....	39	SkyHook.....	53
Ominaisuudet	39	Yleiskatsaus.....	53
Smart Tow -toiminnon ottaminen pois käytöstä		VesselView ja ohjaussauvan malli 2.....	53
.....	43	Toiminnot.....	54
Vakionopeustila.....	43	SkyHook	54
Vakionopeus.....	43	Kulkusuunta	55
Vakionopeustilan aktivointi	43	Automaattikulkusuunnan kytkeminen päälle	
Uisteluoajustila.....	45		55
Uisteluoajaus.....	45	Reitti	55
Aktiivinen trimmaus.....	48	VesselView-laitteet, jotka tukevat SkyHookin	
Vaatimukset.....	48	lisätoimintoja.....	58
Johdanto Active Trim -säätöön.....	49	Lisäominaisuudet.....	58
Se toimii näin	49	Heading Adjust	58
GPS	50	BowHook	58
Matalassa vedessä ajo	50	DriftHook	59
Perävaunuasento ja Active Trim	50	SkyHookin lisäominaisuuksien ostaminen	59
Asetus ja määitykset.....	50	Heading Adjust	59
Määityksiä koskevia huomautuksia	50	DriftHook	60
Konfigurointimenettely	50	BowHook	61
Ajokulman profiilien yleiskatsaus.....	52		

Huolto

Moottorin määräaikaishuolto

Jos huoltomuistutus havaitaan järjestelmän skannauksen aikana, Mercury-välilehti näytön vasemmassa alareunassa näkyy sinisenä. Käytä tervettä järkea sijoituksesi suojelemisessa ja tarkista moottoriöljy säännöllisesti, parhaassa tapauksessa ennen jokaista käyttökertaa.

Kun määräaikaishuollon aika on kulunut kokonaan umpeen, huoltomuistutus tulee näkyviin käynnistyskannauksen jälkeen. Käyttäjä voi sulkea muistutusikkunan, mutta se tulee näkyviin aina kun vene käynnistetään. Huoltomuistutuksen kuittaus nollaa VesselView-näytön huoltoaikataulun. Jos haluat tarkastella yksittäisiä määräaikaishuoltoa koskevia tietoja, siirry kuvailevaan huoltotekstiviestiin seuraavien ohjeiden mukaisesti. Käyttäjä voi katsoa huoltopalkkia milloin tahansa aikataulun tilan tarkistamiseksi. Tämä helpottaa sopimista tulevista huolloista jälleenmyyjän kanssa siinä tapauksessa, että omistaja ei itse suorita huoltoa.

Valitse Mercury-välilehti näytön vasemmasta alakulmasta.



61536

Valitse **MORE (LISÄÄ)** -vaihtoehto.



61536

Katso jäljellä oleva aika ennen seuraavaa määräaikaishuoltoa valitsemalla **MAINTENANCE LIFE** (Huoltoon jäljellä) -vaihtoehto. Mitä suurempi osa edistymispalkista on sininen, sitä aiemmin määräaikaishuoltoa tarvitaan.



61540

Huoltoon jäljellä oleva aika

Smart Tow -tila

Smart Tow

Smart Tow on helppokäyttöinen ohjelma, jolla voi hallita kiihdyttämistä ja tavoitenopeuksia vedettäessä vesihiihtäjiä, vetorengasharrastajia tai erilaisia vesiurheiluvarusteita. Smart Tow poistaa arvuuttelun tarpeen kiihdytykseen liittyvistä ongelmista, joita ovat esim. liian nopea kiihdytys, liiallinen ylitys, hidastus tai tasaisen nopeuden tavoitteet. Valitse profiili, ota se käyttöön ja siirrä ohjauskahva täyskaasulle, Smart Tow huolehtii lopusta.

Smart Tow -näyttö mahdollistaa Smart Tow -toimintoihin liittyvien asetusten valitsemisen, asettamisen ja muuttamisen. Vesillelaskukaavion piste on animoitu, kun Smart Tow on aktiivinen ja suorittaa vesillelaskusarjaa. Piste liikkuu vesillelaskupolkua pitkin osoittaen, mitä vesillelaskusarjan osaa järjestelmä suorittaa.



61785

Smart Tow perustuu moottorin kierroslukuun, ellei veneeseen ole asennettu GPS-järjestelmää, joka on liitetty CAN-verkkoon. Kun veneessä on GPS, voit valita joko nopeustavoitteet tai moottorin kierroslukutavoitteet Smart Tow -ohjausvalintoja varten. Voit myös luoda mukautettuja käynnistysprofileja.

Ominaisuudet

Smart Tow käyttää käyttäjän valitsemaa data-alueita ja alatunnisteosaa, joilla voit säätää asetuksia. Kosketa tai pyyhkäise, jotta voit siirtyä valintaruutukenttien läpi. Alatunnisteosasta voit ottaa Smart Tow -tilan käyttöön tai poistaa sen käytöstä, tallentaa sen tai poistua siitä. Data-alueen alatunnisteissa olevat kohdat edellyttävät valinnan koskettamista tai pyörönupin käyttämistä korostamista ja hyväksymistä varten.

Smart Tow sisältää viisi tehtaalla asetettua vesillelaskuprofiilia, tai käyttäjä voi muokata uusia profiileja. Mukautetut profiilit ovat hyödyllisiä silloin, kun veneessä on eritasoisen kokemuksen omaavia harrastajia vesiurheiluvälineineen. Käyttäjä voi luoda haasteellisempia vesillelaskuja kokeneemmille vesihiihtäjille ja vastaavasti helpompia laskuja lapsille tai vetorenkaille.



63947



61786

a - Vesillelaskuprofiilien vaihtoehdot

Profiili sisältää viisi valintakenttää. Käytä pyörönappia tai kosketusta profiilivalintojen muuttamiseksi.

- Kierrosluku ja nopeus. Käyttäjä voi säätää kierroslukua tai nopeutta valitsemalla data-alueen.
- Ramp (ramppi) - aika, joka veneeltä kuuluu asetuspisteeseen pääsemiseen.
- Overshoot (ylitys) - asetuspisteen ylitys prosentteina.

- Time (aika) - aika, jonka vene pysyy valitun nopeuden yläpuolella.



61787

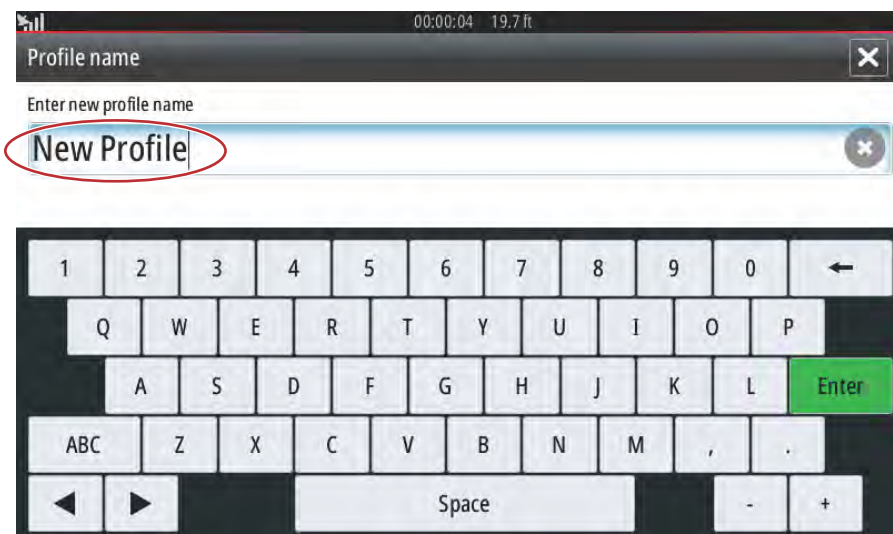
Viisi valintakenttää profiilin luomista varten

Jos haluat luoda uuden profiilin, valitse Add profile (lisää profiili).



61788

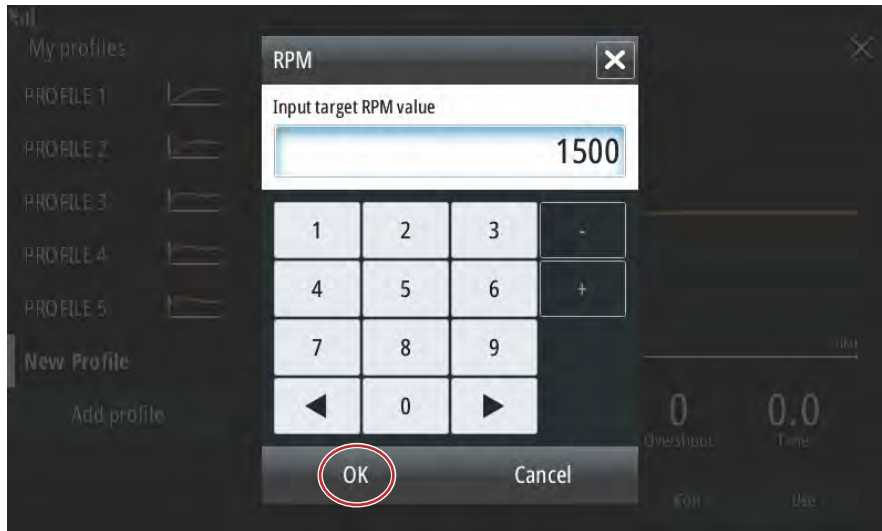
Anna uudelle vesillelaskuprofiilille nimi näytön näppäimistöllä.



61789

Osa 3 - Ominaisuudet ja käyttö

New Profile (uusi profiili) -näytössä käyttäjä voi muokata valintakenttiä. Kun kaikki valinnat on muokattu, valitse Use (käytä) -painike, jonka jälkeen voit käyttää uutta Smart Tow -vesillelaskuprofiilia.



61790



64508

Use (Käytä) -painike

Smart Tow -vesillelaskuprofiilin aktivointi Valitse Enable (ota käyttöön) ja aseta kaasuvivut täyskaasulle eteenpäin. Smart Tow huolehtii lopusta.



61791

Smart Tow -toiminnon ottaminen pois käytöstä

Voit poistua Smart Tow -toiminnosta valitsemalla Disable (ota pois käytöstä). VesselView siirtää kaasun hallinnan takaisin käyttäjälle. Kun Smart Tow on käytössä, kaasuvivun siirtäminen nopeustavoitteen alapuolelle vähentää veneen nopeutta, mutta veneen huippunopeus ei ylitä tavoitenopeutta.



61792

Vakionopeustila

Vakionopeus

Vakionopeustoiminnon avulla käyttäjä voi valita asetuspisteen ja säätää arvoa niin, että vene säilyttää tietyn nopeuden tai moottorin kierrosluvun.

- Vakionopeus perustuu kierroslukuun, ellei veneessä ole Mercury Marinen GPS-järjestelmää CAN-verkossa.
- Jos veneessä on Mercury Marinen GPS-järjestelmä, veneen nopeus on oletusasetuksena.
- Käyttäjä voi valita joko kierrosluvun asetuspisteet tai nopeuteen perustuvat asetuspisteet. Vakionopeusvalinnan tyyppiä voidaan muuttaa Settings (asetukset) -valikosta.

HUOMAUTUS: Vakionopeus voidaan poistaa käytöstä asettamalla kaukosäätimen vivut vapaa-asentoon.

Vakionopeustilan aktivointi

Voit aktivoida vakionopeustilan valitsemalla Vessel Control -välilehden näytön vasemmasta reunasta.



61767

Valitse Cruise Control -ruutu Vessel Control -palkista.

Valitse ylä- tai alanuoli tavoitenopeuden saavuttamiseksi.



61769

Kun haluttu vakionopeus on asetettu, valitse Enable-ruutu vakionopeuspalkista. Aseta kauko-ohjainkahvat eteenpäin-asentoon ja aseta kahvat täyskaasulle. VesselView nostaa veneen nopeuden käyttäjän valitsemalle tasolle.



61770

Kun vakionopeustila on aktiivinen, Vessel Control -välilehti on oranssi, mikä kertoo käyttäjälle, että alus on automaattiohjaustilassa.



Vakionopeustilan voi peruuttaa siirtämällä kauko-ohjauskahvat vapaalle tai valitsemalla Disable (ota pois käytöstä) -ruudun vakionopeuspalkin alaosasta. Saat Cruise Control -palkin ja Disable-ruudun näkyviin valitsemalla Vessel Control -välilehden näytön vasemmasta reunasta.

Uisteluoehjaustila

Uisteluoehjaus

Uisteluoehjauksen kierroslukualueet riippuvat moottorista, mutta kaikkien moottorien ja perämoottorien enimmäiskierrosluku on 1000 RPM.

Aktivoi uisteluoehjaustila valitsemalla Vessel Control -välilehti näytön vasemmasta reunasta.

Valitse Troll Control (Uisteluoehjaus) -laatta Vessel Control (Aluksenhallinta) -palkista.



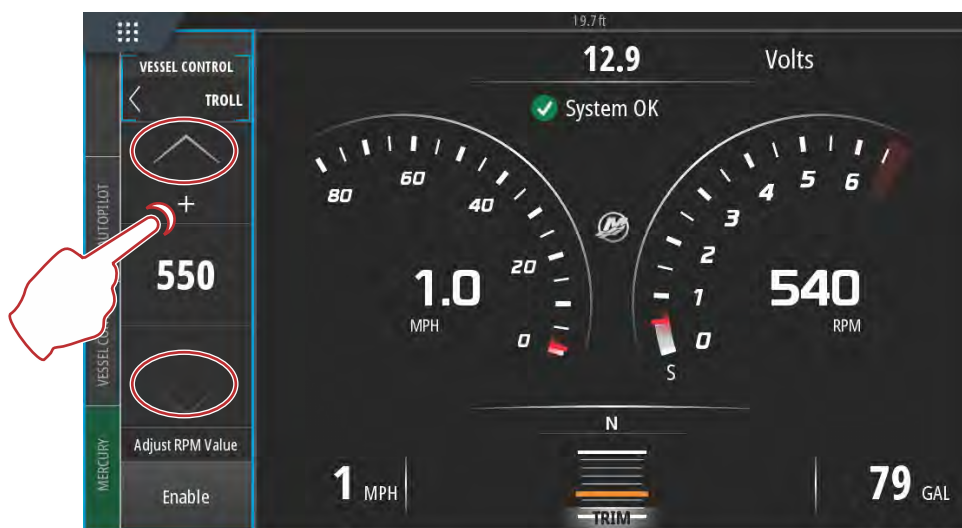
Osa 3 - Ominaisuudet ja käyttö

Veneen täytyy olla vaihteella ja kaasun tyhjäkäyntiasennossa. Jos vene ei täytä näitä ehtoja, varoituskuvake ja siihen liittyvä teksti opastavat käyttäjää uisteluohjaustilan käyttöönotossa.

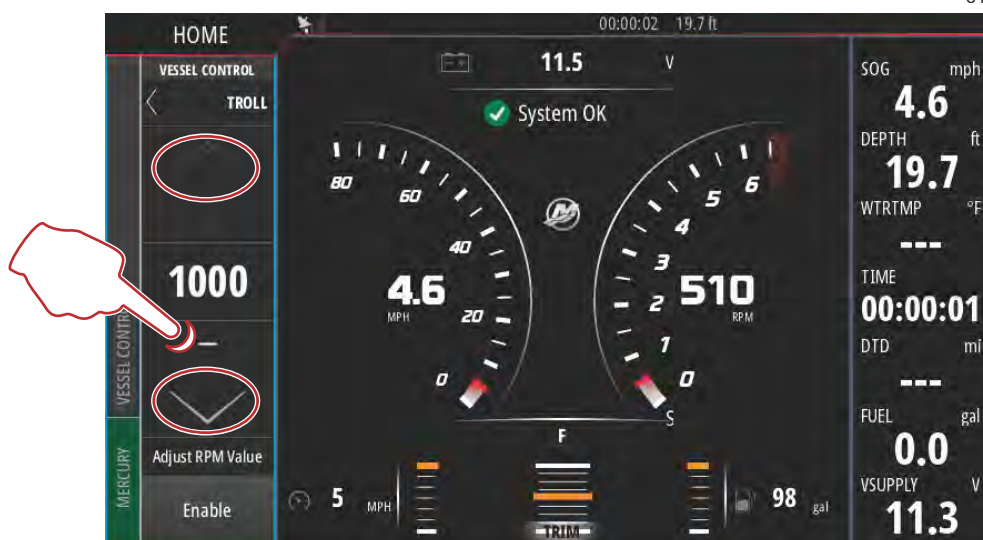


61759

Kun vaihde- ja kaasuehdot on täytetty, Vessel Control -palkki näyttää uisteluohjausvalinnat. Lisäys- ja vähennysnuolet näkyvät harmaana, kun joko minimi- tai maksimikierroslukua valitaan. Säädä kierroslukua + tai - kuvakkeilla.



61760



61761

Kun kierrosluku on valittu, valitse Enable-ruutu. Tämä käynnistää uisteluohtauksen, ja moottorien kierrosluku nousee halutulle tasolle.



61762

Enable-ruutu muuttuu oranssiksi ja näyttää tekstin Disable. Vessel Control -välilehti muuttuu oranssiksi ja näyttää varoitusmerkin sekä tekstin Troll Active (uistelu aktiivinen).



61763

Vessel Control -palkin voi minimoida uisteluohtauksen aikana ilman, että se vaikuttaa automaattiohjaustoimintoon. Minimoi palkki valitsemalla nuoli Vessel Control -palkin vasemmasta yläreunasta.



61764

Päänäyttö palautuu normaalin kokoiseksi ja Troll Active -välilehti näkyy oranssina näytön vasemmassa reunassa.



61765

Voit ottaa uisteluohjauksen pois käytöstä valitsemalla Troll Active -välilehden, jolloin näkyviin tulee Troll Control -valintapalkki. Ota uisteluohjaus pois käytöstä valitsemalla Disable.



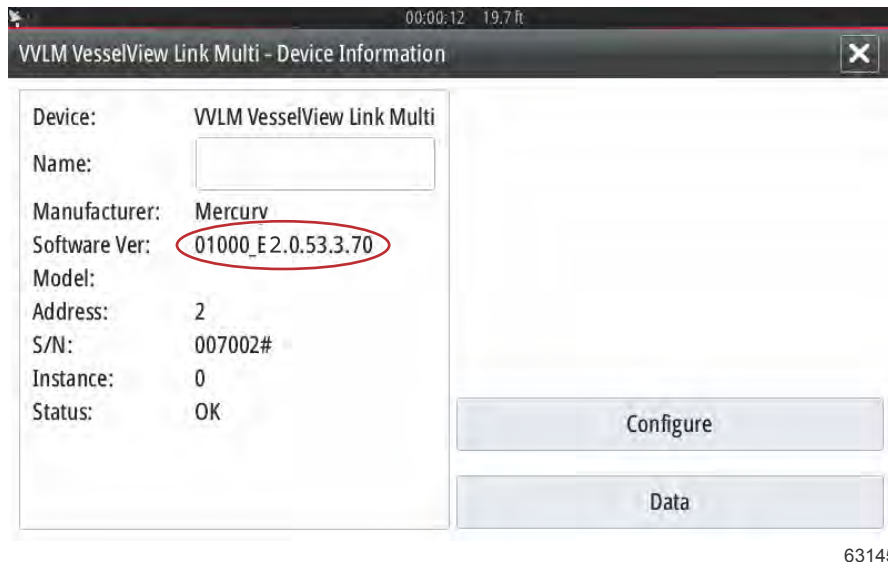
61766

Aktiivinen trimmaus

Vaatimukset

Jotta aktiivinen trimmaus toimii VesselView-yksikössä, VesselView Linkin ohjelmiston version täytyy olla 2 tai uudempi. Katso kohta 6 – VesselView Link -moduulin ohjelmiston päivittäminen.

Alukseen voidaan tarvita lisävarusteita, jotta aktiivisen trimmauksen ominaisuudet toimivat. Pyydä lisätietoja vaadituista varusteista Mercury Marinen valtuutetulta jälleenmyyjältä.



63145

VesselView Link -ohjelmistoversion sijainti

Johdanto Active Trim -säätöön

Active Trim (aktiivinen ajokulmansäätö) on Mercury Marinen patentoitu GPS-pohjainen automaattinen ajokulmajärjestelmä. Tämä intuitiivinen, kädet vapaiksi jättävä järjestelmä säätää moottorin tai vetolaitteen ajokulmaa jatkuvasti käyttöolosuhteissa tapahtuvien muutosten perusteella suorituskyvyn, polttoainetalouden ja helppokäyttöisyyden parantamiseksi. Se reagoi tarkasti veneen liikkeisiin ja antaa paremman kokonaisajokokemuksen. Active Trim -säädöstä hyötyminen ei edellytä moottorin tai vetolaitteen trimmauksen tuntemusta.

- Kun vene kiihdyttää, moottori tai vetolaite trimmaa ulos.
- Kun vene hidastaa, esim. käännettäessä, moottori tai vetolaite trimmaa sisään.
- Active Trim voidaan ohittaa milloin tahansa käyttämällä tavallisia manuaalisia trimpipainikkeita.
- Active Trim -säädön ansiosta veneen kuljettaja voi säätää ajoasentoa veneen kuormituksen, muuttuvan sään ja kuljettajan mieltymysten mukaan säilyttäen täyden automaattiohjauksen.

Se toimii näin

Active Trim -järjestelmällä on neljä toimintatilaa:



1. Tyhjäkäyntinopeudet

Nykyisen ajokulman asennon ylläpito.



2. Kiihdytys (kiihtyvyyt)

Vetää moottorin tai vetolaitteen alas, mikä vähentää keulan nousua ja nopeuttaa aikaa plaanaukseen.



3. Plaanausnopeudet

Trimmaa moottorin tai vetolaitteen asteittain GPS-nopeuden perusteella, jotta tehokkain kulkuasento säilyy.



4. Ohitus

Kun veneen kuljettaja käyttää manuaalista ajokulmaa, Active Trim -järjestelmä ohitetaan välittömästi, jolloin kuljettajalla on täysi hallinta.

Venettä käynnistettäessä Active Trim siirtyy tilaan, jossa se oli edellisessä sammuttamisvaiheessa. Jos esimerkiksi Active Trim oli käytössä, kun moottori sammutettiin edellisellä kerralla, se on käytössä myös seuraavan käynnistyksen aikana.

GPS

Aktiivinen trimmaus määrittää aluksen nopeuden GPS-signaalin avulla. Aktiivinen trimmaus ei ohjaa trimmausta automaattisesti, ennen kuin GPS-yksikkö on löytänyt signaalin.

Matalassa vedessä ajo

Active Trim ei havaitse veden syvyyttä eikä trimmaa automaattisesti ylös matalassa vedessä. Veneen kuljettajan täytyy ohittaa Active Trim trimmaamalla moottori tai vetolaitte manuaalisesti tai painamalla OFF-painiketta.

Perävaunuasento ja Active Trim



63048

Jos moottori tai vetolaitteisto on perävaunuasennossa (yli 50 % sovitetusta trimmialueesta), aktiivinen trimmaus ei käynnisty. Aina kun moottori tai vetolaitteisto on trimmattu yli sen normaalin alueen (esimerkiksi matalassa vedessä liikkumista varten, kun vene lasketaan vesille perävaunusta tai lastataan perävaunuun), se täytyy ensin trimmata alas manuaalisesti, jotta aktiivinen trimmaus toimii. Tämä on turvaominaisuus, jolla pyritään estämään moottoria tai vetolaitteistoa trimmaamasta automaattisesti alas tilanteessa, jossa se voisi osua esteeseen.

Asetus ja määrittäykset

Määrittämiä koskevia huomautuksia

TÄRKEÄÄ: Määritä Active Trim -järjestelmään aina sellainen pääprofiili, jonka puitteissa kuljettaja voi valita säädettävän profiilin, joka mahdollistaa sisääntrimmauksen lisäämisen. Ts. vältä sellaisen pääprofiilin valitsemista, josta seuraa normaali toiminta säädettävässä ajokulmaprofiilissa 1. Tällöin varmistutaan siitä, että kuljettaja voi aina laskea keulaa alas pomppimisen tasaamiseksi ilman, että moottoria tai vetolaitetta tarvitsee trimmata manuaalisesti.

Konfigurointimenettely



63043

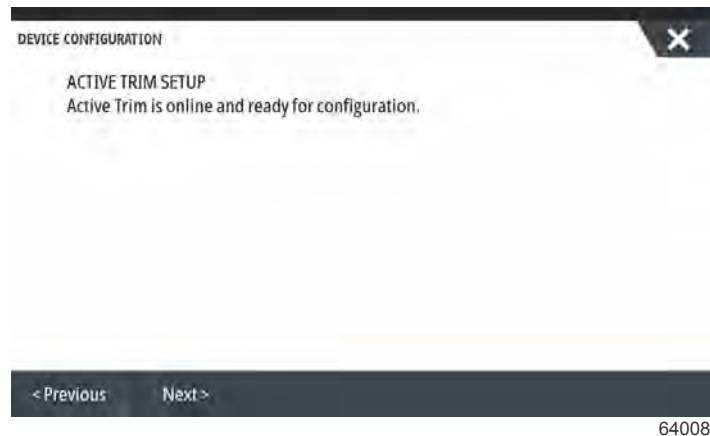
Aktiivinen trimmaus konfiguroidaan ohjatussa asennusohjelmassa. Aktiivisen trimmauksen asetuksiin pääsee myös suoraan valikossa: **Settings>Mercury>Engines>ActiveTrim** (Asetukset>Mercury>Moottorit>Aktiivinen trimmaus). Noudata näytöllä näkyviä ohjeita.

Ohjattu asennusohjelma neuvoo käyttäjää aktiivisen trimmauksen määrittämisessä. Noudata jokaisessa vaiheessa ruudussa näkyviä ohjeita.

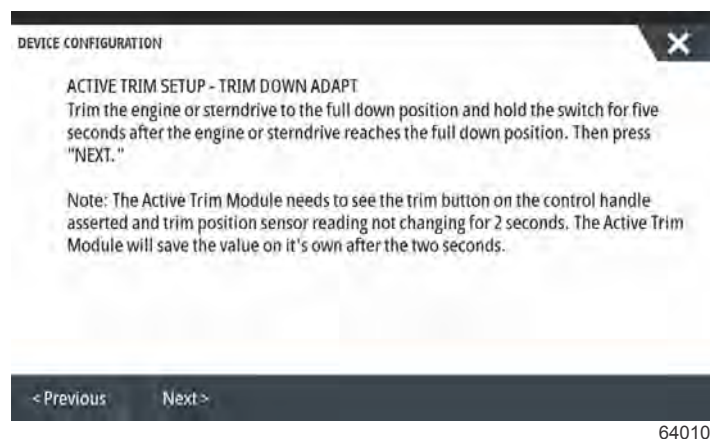


Aktiivisen trimmauksen valinta

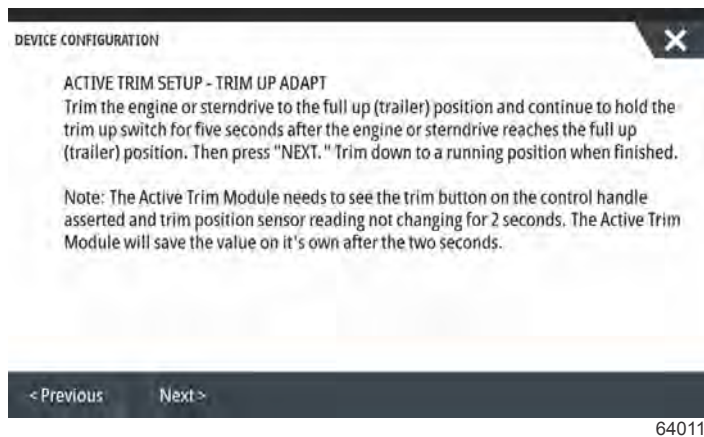
VesselView etsii verkosta Vessel Control (Aluksenhallinta) -moduulin. Jos Vessel Control (Aluksenhallinta) -moduulin ohjelmisto ei ole ajan tasalla tai moduulia ei löydy verkosta, käyttäjä ei voi jatkaa aktiivisen trimmauksen määrittämistä.



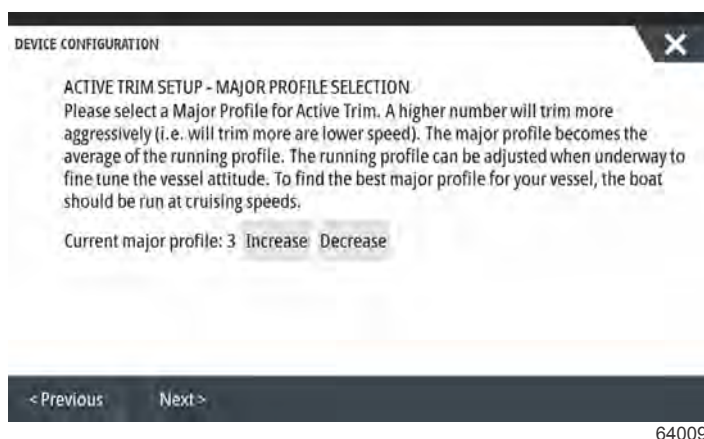
Aktiivisen trimmauksen käyttöönottoruutu



Alastrimmauksen säätöruutu



Ylöstrimmauksen säätöruutu



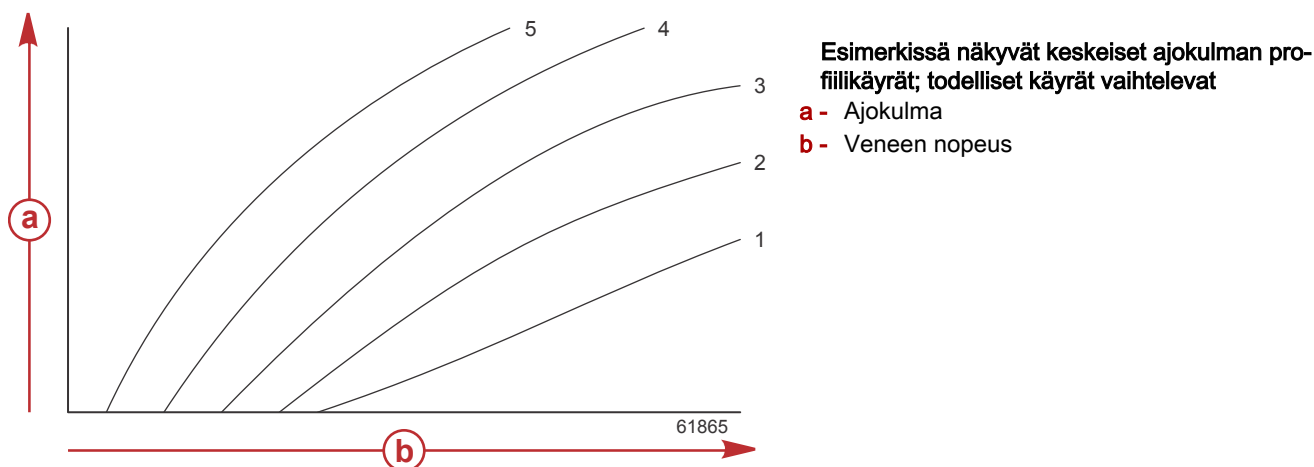
Pääprofiilin valintaruutu

Ajokulman profiilien yleiskatsaus

Keskeiset ajokulman profiilikäyrät

Active Trim -järjestelmä voidaan määrittää mille tahansa viidestä keskeisestä ajokulman profiilista. Seuraava kuva näyttää, kuinka ajokulmaa suhteessa veneen nopeuteen ilmaisevat käyrät eroavat toisistaan viidessä pääprofiilissa.

Siirry aktiivisen trimmauksen profiiliasetuksiin valikossa: **Settings>Mercury>Engines>ActiveTrim** (Asetukset>Mercury>Moottorit>Aktiivinen trimmaus). Yksikkö palautuu ohjattuun asennusohjelmaan, jossa voit tehdä muutoksia profiileihin.



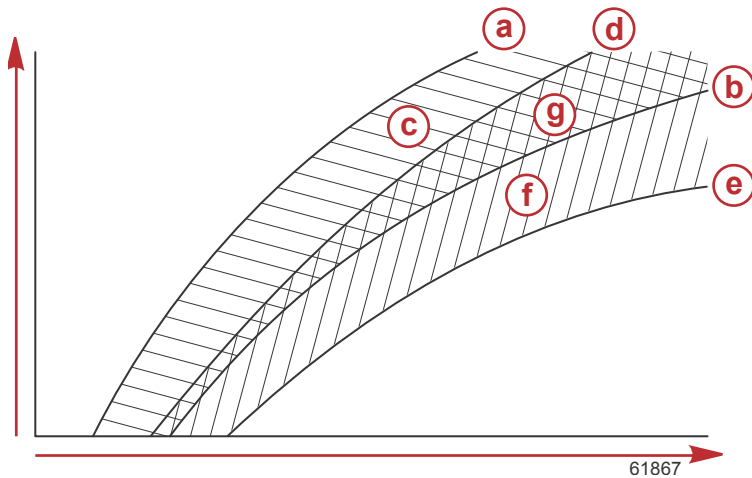
Määritä Active Trim -järjestelmään pääprofiili, joka soveltuu parhaiten vene- ja moottoriyhdistelmään normaaleissa käyttöolosuhteissa.

Jokainen edeltävässä esimerkissä esitelty pääprofiilikäyrä edustaa oletusarvoista keskiasetusta (säädettävä ajokulmaprofiili 3) useampien säädettävien ajokulmaprofiilien joukosta. Jokainen pääprofiili sisältää viisi käyttäjän säädettävissä olevaa ajokulmaprofiilia, joten kuljettaja voi kompensoida sääolosuhteissa ja veneen kuormituksessa tapahtuvia muutoksia trimmauskäyrää hienosäätämällä.

Valitun päätrimmausprofiilin yläraja vastaa käyttäjän säädettävää trimmausprofiilia 5. Alaraja vastaa käyttäjän säädettävää trimmausprofiilia 1.

Keskeisten ajokulman profiilikäyrien päällekkäisyys

Viiden pääprofiilin alueet ovat osin päällekkäisiä. Kun profiilien 4 ja 3 (ensimmäisestä kaaviosta) ajokulma-alueet sijoitetaan yksittäiseen kaavioon, niiden päällekkäisyys näkyy selvästi. Pääprofiilin 3 yläraja on pääprofiilin 4 alarajaa ylempänä, joten osa ajokulmakäyrästä sijoittuu kummankin profiilin alueelle. Käytännössä tämä tarkoittaa sitä, että hienoiset vaihtelut järjestelmän konfigurointiolosuhteissa eivät näy suurina vaihteluina järjestelmän toiminnassa.



Esimerkissä näkyy keskeisten profiilien päällekkäisyys; todellinen päällekkäisyys vaihtelee

- a** - Pääprofiilin 4 yläraja
- b** - Pääprofiilin 4 alaraja
- c** - Alue (c) plus alue (g) vastaa pääprofiilin 4 koko aluetta
- d** - Pääprofiilin 3 yläraja
- e** - Pääprofiilin 3 alaraja
- f** - Alue (f) plus alue (g) vastaa pääprofiilin 3 koko aluetta
- g** - Pääprofiilien 4 ja 3 päällekkäinen alue

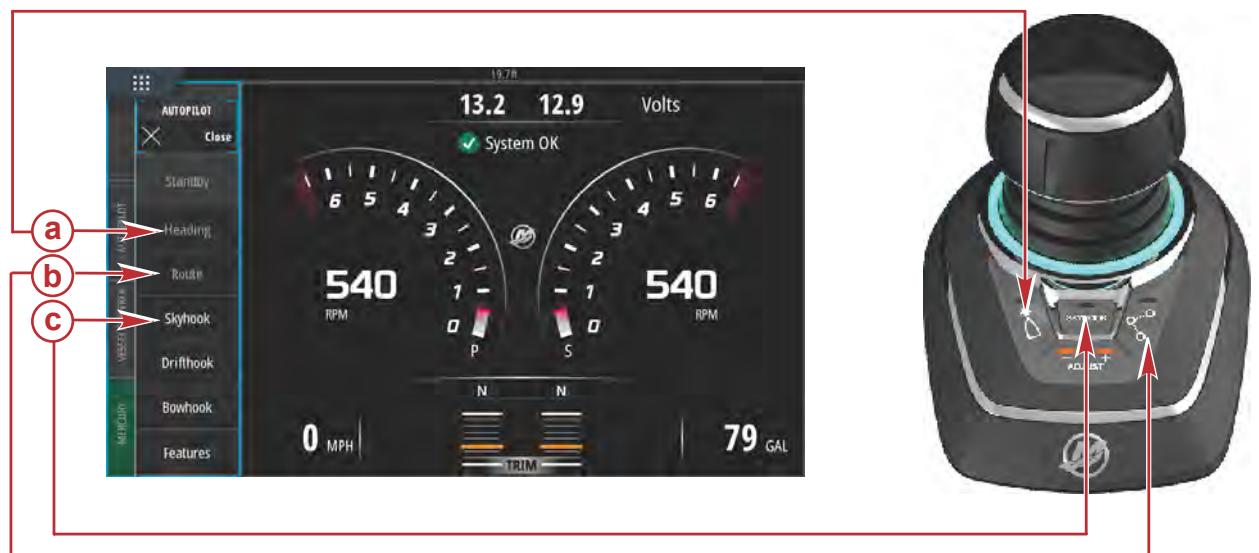
SkyHook

Yleiskatsaus

SkyHook on sauvaohjaukseen liittyvä ominaisuus. SkyHook pitää aluksen tietyssä GPS-sijainnissa vesillä. SkyHook käynnistää moottorit tai vetolaitteiston tarvittaviin suuntiin tarvittavilla nopeuksilla, jotta alus pysyy paikallaan tuulesta ja virtauksista huolimatta. Tästä on hyötyä erityisesti, kun odotetaan sillan aukeamista tai muiden alusten poistumista vilkkaalta alueelta. Kun käynnistät SkyHookin, se ottaa aluksen hallintaansa ja pitää sen paikallaan.

VesselView ja ohjaussauvan malli 2

Kaikki suunnan muutokset, reitin valinnat sekä kaikki SkyHook-ominaisuudet voi aktivoida VesselView-näytön toimintovälilehdillä ja 2-mallin ohjaussauvan painikkeilla. Esimerkiksi suunnan (a) voi valita ohjaussauvalla ja tarvittavia säätöjä voi tehdä VesselView-näytössä SkyHookin automaattiohjausvalikon välilehdillä. Vastaavasti toimintoja voi asettaa valmiustilaan tai poistaa käytöstä joko ohjaussauvalla tai VesselView-näytön kautta.



64099

- a** - Suuntatoiminto
- b** - Reittitoiminto
- c** - SkyHook-toiminto

Toiminnot

SkyHook

Kun SkyHook valitaan, käyttäjälle näytetään varoitusikkuna, jossa häntä pyydetään varmistamaan, ettei aluksen lähellä ole uimareita. Kuittaa ilmoitus valitsemalla **Continue** (Jatka).

SkyHook ei kytkeydy, jos ohjaussauva ja kaukosäätimen vivut eivät ole vapaa-asennossa.

Ennen SkyHookin kytkemistä (aktivointia) käyttäjän täytyy:

1. ilmoittaa matkustajille, miten SkyHook toimii ja että heidän tulee pysytellä poissa vedestä, uintialustalta ja sisääntulotikkailta sekä varautua mahdollisiin veneen paikan äkillisiin muutoksiin.
2. ilmoittaa matkustajille mahdollisista veneeseen asennetuista varoitusäänistä tai -merkeistä ja siitä, milloin ne mahdollisesti aktivoituvat.
3. tarkistaa, ettei ketään ole veneen perän lähellä tai ylipäättään veneen lähellä.

SkyHookin kytkemisen (aktivoinnin) jälkeen käyttäjän täytyy:

1. pysyä ruorissa ja olla erittäin valppaana.
2. irrottaa (deaktivoida) SkyHook, jos joku menee veteen tai lähestyy venettä vedestä.

⚠ VAARA

Pyörivä potkuri, liikkuva vene tai liikkuvaan veneeseen liitetty laite voi aiheuttaa vakavan vamman tai kuoleman vedessä oleville ihmisille. Kun Skyhook on kytkettynä, potkurit pyörivät ja vene liikkuu sijaintinsa säilyttämiseksi. Sammuta moottorit välittömästi aina, kun joku on vedessä veneen lähellä.



SkyHookin aktivointivaroitus



SkyHook aktiivisena

SkyHook pysyy kytkettynä, kunnes käyttäjä peruuttaa toiminnon. SkyHookin tietopaneelin voi pienentää, niin että SkyHook pysyy kytkettynä. Näyttöön jää tekstimuotoinen varoitus käyttäjälle.



Tietopaneeli pienennettynä, SkyHook aktiivisena

Kulkusuunta

Automaattikulkusuunta auttaa venettä säilyttämään kompassisuunnan automaattisesti veneen kulkiessa.

Automaattikulkusuunnan kytkeminen päälle

1. Varmista, että oikeanpuoleisen moottorin virta-avain on käyntiasennossa.
2. Aseta vähintään yksi käyvä moottori eteenpäinvaihteelle.

HUOMAUTUS: Automaattikulkusuunta ei toimi, jos ERC-vivut ovat vapaa- tai peruutusasennossa.

3. Ohjaa vene haluttuun kompassisuuntaan.
4. Kytke **Heading** (Suunta).
5. Suuntaa voi säätää näytöllä 1°- ja 10°-askelin.



- a - Aluksen nykyinen suunta
- b - Haluttu suunta eli tavoitesuunta
- c - suunnanmuutos 1° vasemmalle
- d - suunnanmuutos 1° oikealle
- e - suunnanmuutos 10° vasemmalle
- f - suunnanmuutos 10° oikealle

63958

Reitti

VAARA

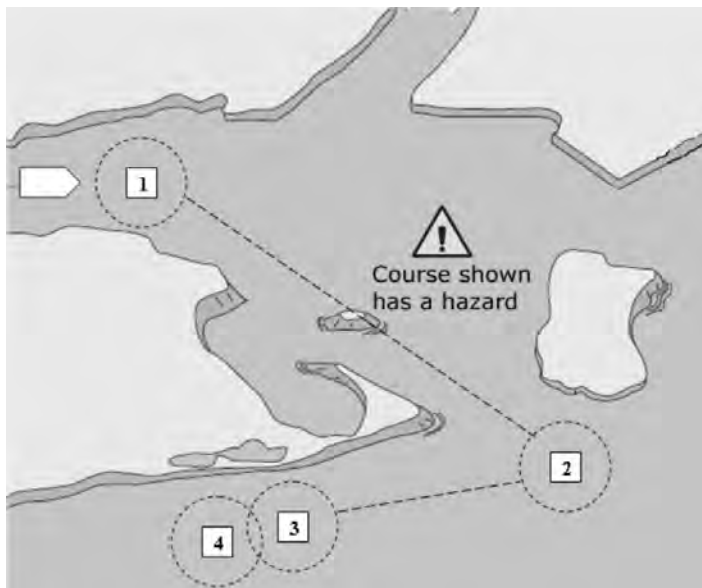
Vältä vakava henkilövamma tai kuolema. Jos venettä ajetaan kunnolla valvomatta, seurauksena voi olla törmäys muihin veneisiin, esteisiin, uimareihin tai vedenalaisen maastoon. Automaattiohjaus navigoi esimääritettyä reittiä pitkin eikä reagoi automaattisesti veneen lähellä oleviin vaaroihin. Kuljettajan on pysyttävä ruorissa, valmiina väistämään vaarat ja varoittamaan matkustajia kurssin muutoksista.

Reittitilan avulla vene voi navigoida automaattisesti tiettyyn matkapisteeseen tai matkapistesarjaan, jota kutsutaan matkapistereitiksi. Tämä toiminto on tarkoitettu käytettäväksi avovesillä, joilla ei ole esteitä yläpuolella eikä vesirajan alla.

Seuraavan kuvan esimerkkireitillä:

- Matkapisteet näkyvät numeroituina neliöinä saapumisympyrän sisällä (katkoviivaympyrä numeroidun neliön ympärillä).
- Matkapisteiden 1 ja 2 välillä on vaara. Jos näitä matkapisteitä käytetään reitillä, automaattiohjaus yrittää navigoida vaaran halki. Kapteenin velvollisuutena on valita matkapisteet, jotka välttävät kaikki vaarat.
- Matkapiste 4 on liian lähellä numeroa 3, jotta sitä voitaisiin käyttää samalla reitillä. Matkapisteiden tulee olla riittävän kaukana toisistaan, jotta saapumisympyrät eivät leikkaa toisiaan.

- Reittiä, johon kuuluvat matkapisteet 1, 2 ja 3, esittää suora katkoviiva. Automaattiohjausjärjestelmä yrittää navigoida tämän reitin. Kapteenin vastuulla on varmistaa, ettei reitillä ole vaaroja, ja olla valppaana matkan aikana.



45127

Esimerkkireitti

Kun reittitila aktivoidaan ja vene käynnistetään:

- Käyttäjän on pysyttävä ruoriasemassa kaikkina aikoina. Toiminto ei mahdollista veneen valvomatonta käyttöä.
- Älä käytä reittitilaa ainoana navigoinnin lähteenä.

TÄRKEÄÄ: Reittitilaa voidaan käyttää vain Mercury Marinen hyväksymien karttapiirturien kanssa.

Saapumissäteeksi on asetettava enintään 0,05 merimailia. Katso tarkempia tietoja karttapiirturin käyttöoppaasta.

Toiminnon tarkkuuteen voivat vaikuttaa ympäristöolosuhteet ja vääränlainen käyttö. Noudata seuraavia tietoja, kun käytät Matkapisteen seuranta- ja Matkapistejärjestys-toimintoja.

Matkapistetiedot – etäisyysasetukset	
Matkapisteiden välillä	Yli 1,0 merimailia (1.15 mile)
Saapumishälytykset	Ei alle 0,1 merimailia (0.12 mile)

TÄRKEÄÄ: Reittitila kääntää veneen automaattisesti sen saapuessa piirrettyyn matkapisteeseen.

Reittitilan kytkeminen:

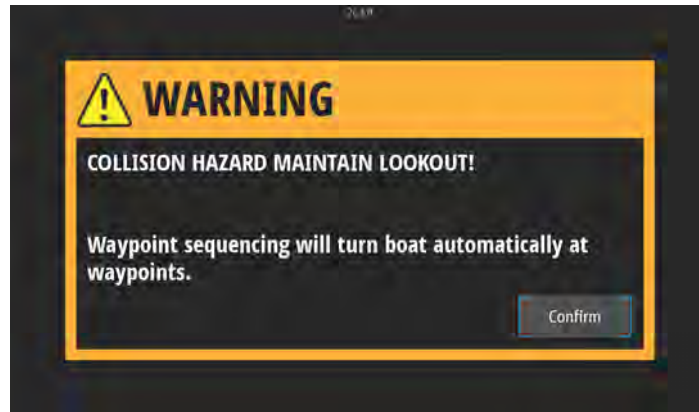
- Kytke karttapiirturi päälle ja valitse seurattava matkapistereitti.
- Aseta vähintään yksi kaukosäätimen vipu eteenpäinvaihteelle. Reittitila ei toimi, jos molemmat vivut ovat vapaa- tai peruutusasennossa.
- Ohjaa venettä manuaalisesti ensimmäisen matkapisteen suuntaan ja pidä veneen suunta vakaana turvallisella ajonopeudella.

VAROITUS

Vältä suurilla nopeuksilla tapahtuvien odottamattomien käännösten aiheuttama vamma. Matkapisteen seuranta- tai Matkapistejärjestys-toiminnon kytkeminen plaanauksen aikana voi saada veneen kääntymään jyrkästi. Vahvista seuraavan matkapisteen suunta ennen näiden automaattiohjaustoimintojen kytkemistä. Kun vene kulkee Matkapistejärjestys-tilassa, ole valmiina suorittamaan tarvittavat toimet matkapisteeseen saavuttaessa.

- Valitse Route (Reitti) -välilehti näytöltä.
 - VesselView antaa yhden äänimerkin, jotta käyttäjä tietää, että **Route** (Reitti) -tila on käytössä.
HUOMAUTUS: Jos reittitila ei kytkeydy, kuuluu kaksi äänimerkkiä.
 - Automaattiohjaus seuraa karttapiirturin kurssia ensimmäiseen reittipisteeseen.
- VesselView antaa äänimerkin jokaisessa reittipisteessä.
- Jos olet karttapiirturin asettamalla matkapisteen saapumisalueella, reittitila ilmoittaa automaattiohjaustoiminnolle, että vene voi jatkaa turvallisesti seuraavaan matkapisteeseen. Matkapistejärjestystila toimii matkapisteen vahvistustoimintona ja automaattiohjaus antaa äänimerkin alueelle saavuttaessa.

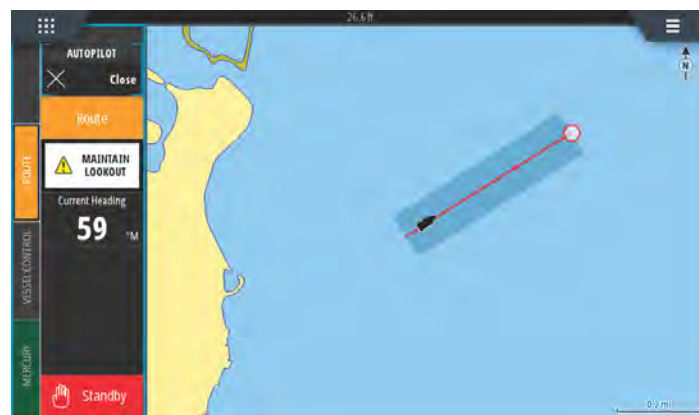
7. Jos et ole aiemmin asetetulla reittipisteen saapumisalueella, reittitila käynnistää reitin matkapisteiden automaattisen järjestämisen. Vahvista, että ymmärrät varoitusikkunan tiedot.



63959

Kurssin muutokseen liittyvä varoitus

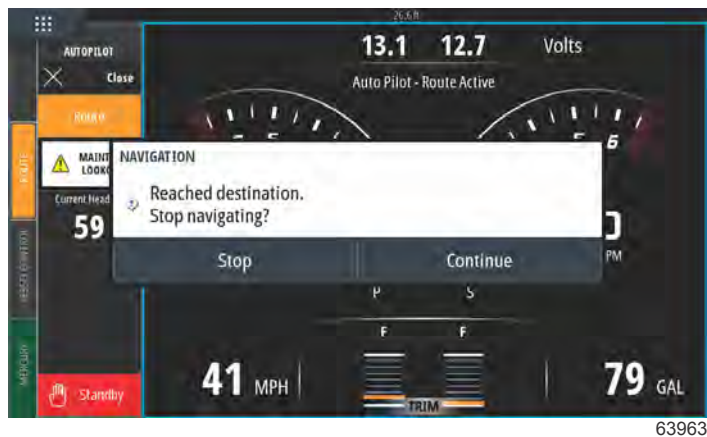
8. Pysy valppaana. Vene kääntyy automaattisesti tässä tilassa. Sinun on tiedettävä, voiko aluksen kääntää turvallisesti sen tullessa matkapisteen saapumisalueelle. Ilmoita matkustajille, että vene kääntyy automaattisesti, jotta he voivat varautua siihen.



63960



63962



VesselView-laitteet, jotka tukevat SkyHookin lisätoimintoja

SkyHookin lisätoiminnot ovat ostettavissa ladattavana sisältönä (DLC) GoFree Shopin kautta toukokuusta 2017 lähtien. Näiden toimintojen käyttämiseen tarvitaan Mercuryn uusi ohjaussauvajärjestelmä ja aluksi VesselView 703. Vuoden 2017 loppupuolella tulevan ohjelmistopäivityksen jälkeen SkyHookin lisätoiminnot voi ostaa myös VesselView 502- ja VesselView 702 -näyttöihin sekä yhteensopiviin Lowrance- ja Simrad-näyttöihin. Ohjaussauvan elektronisten ohjausmoduulien laiteohjelmisto täytyy ehkä päivittää, jotta lisätoiminnot toimivat. Ota yhteyttä sertifioituun Mercury-jälleenmyyjään. Lisätoiminnot voi ostaa osoitteesta: <https://gofreemarine.com/products/mercury/>.



Mercuryn 2-mallin ohjaussauva

Lisäominaisuudet

SkyHookin lisäominaisuuksia voi käyttää vain veneissä, joissa on yhteensopiva Mercury-ohjaussauva.

Aluksen sijainnin säätöä voidaan parantaa seuraavien ominaisuuksien avulla SkyHookia käytettäessä.

Heading Adjust

Heading Adjust antaa ohjaussauvan käyttäjän säätää lukittua suuntaa 1°- ja 10°-askelin, kun SkyHook on käytössä, jolloin aluksen hallinta on entistäkin tarkempaa.

BowHook

BowHookin avulla on mahdollista poistaa suunnan lukitus ja pysyä paikallaan niin, että vene kääntyy tuulten ja virtausten mukaan. Tämä ominaisuus on hyödyllinen, jos suunnan lukitseminen ei ole välttämätöntä.

DriftHook

DriftHookia käytettäessä suunta pysyy lukittuna, mutta aluksen sijainti vapautetaan, jolloin alus liikkuu tuulten ja virtausten mukana valittuun suuntaan. Jos tätä ominaisuutta käytetään yhdessä Heading Adjust -ominaisuuden kanssa, säätö on mahdollista 1°- ja 10°-askelin.

Heading ja Route toimivat SkyHookin lisäominaisuuksina samalla tavalla kuin automaattiohjauksen vastaavat itsenäiset toiminnot. Ainoa ero on se, että ominaisuuksia voi käyttää SkyHook-tilassa. Heading Adjust -tilassa aluksen suuntaa voi muuttaa myös 1 j 10 asteen askelin. Route-tilassa voi tehdä muutoksia reittipisteisiin ja määränpäihin.

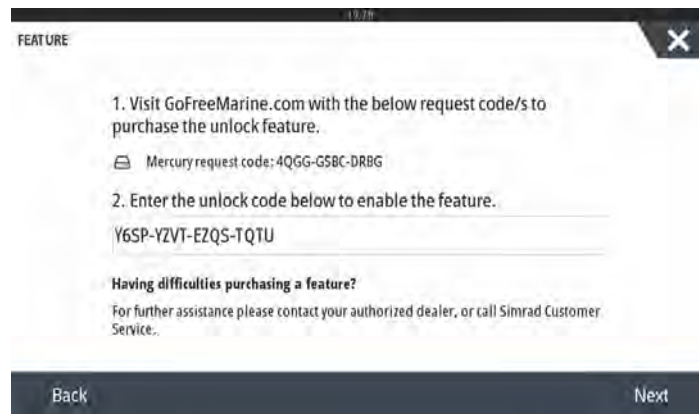
SkyHookin lisäominaisuuksien ostaminen

Lisäominaisuudet voi ostaa osoitteesta: <https://gofreemarine.com/products/mercury/>. Noudata sivustolta saamiasi ohjeita, kun ostat ominaisuuksia.



64131

Kun osto on vahvistettu, saat aktivointikoodin. Koodi syötetään VesselView-yksikköön.



63968

Koodin syöttöruutu

Heading Adjust

Heading Adjust antaa ohjaussauvan käyttäjän säätää lukittua suuntaa 1°- ja 10°-askelin, kun SkyHook on käytössä, jolloin aluksen hallinta on entistäkin tarkempaa.

Valitse Heading Adjust (Suunnan säätö) -vaihtoehto valikkovälilehdeltä.



SkyHook aktiivisena ja Heading Adjust käytössä

Kun Heading Adjust -välilehti on näytöllä, muuta suuntaa 1°- tai 10°-askelin.



- a** - Aluksen nykyinen suunta
- b** - Aluksen uusi tavoitesuunta
- c** - suunnanmuutos 1° vasemmalle
- d** - suunnanmuutos 1° oikealle
- e** - suunnanmuutos 10° vasemmalle
- f** - suunnanmuutos 10° oikealle

DriftHook

Suunta pysyy lukittuna, mutta aluksen sijainti vapautetaan, jolloin alus liikkuu tuulten ja virtausten mukana valittuun suuntaan. Jos tätä ominaisuutta käytetään yhdessä Heading Adjust -ominaisuuden kanssa, säätö on mahdollista 1°- ja 10°-askelin.

Valitse DriftHook-vaihtoehto valikkovälilehdeltä.

Näytölle tulee varoitusikkuna, jossa kehoitetaan uimareita siirtymään pois aluksen läheltä potkurien aiheuttaman loukkaantumisvaaran vuoksi. DriftHook aktivoituu vasta sitten, kun käyttäjä on vahvistanut nähneensä varoituksen valitsemalla Continue (Jatka).

VAARA

Pyörivä potkuri, liikkuva vene tai liikkuvaan veneeseen liitetty laite voi aiheuttaa vakavan vamman tai kuoleman vedessä oleville ihmisille. Kun Skyhook on kytkettynä, potkurit pyörivät ja vene liikkuu sijaintinsa säilyttämiseksi. Sammuta moottorit välittömästi aina, kun joku on vedessä veneen lähellä.



63976

Varoitus potkurin aiheuttamasta loukkaantumisvaarasta



63977

SkyHook aktiivisena ja DriftHook kytkettynä

BowHook

Poista suunnan lukitus ja pidä vene paikallaan niin, että vene kääntyy tuulten ja virtausten mukaan. Hyödyllinen, kun suunnan lukitseminen ei ole välttämätöntä.

Valitse BowHook-vaihtoehto valikkovälilehdeltä.



63978

Lisäominaisuusvalikkopalkki näytön vasemmassa reunassa

Varoitus potkurin aiheuttamasta loukkaantumisvaarasta tulee näytölle.

⚠ VAARA

Pyörivä potkuri, liikkuva vene tai liikkuvaan veneeseen liitetty laite voi aiheuttaa vakavan vamman tai kuoleman vedessä oleville ihmisille. Kun Skyhook on kytkettynä, potkurit pyörivät ja vene liikkuu sijaintinsa säilyttämiseksi. Sammuta moottorit välittömästi aina, kun joku on vedessä veneen lähellä.



BowHook aktiivisena

Osa 4 - Asennus ja kalibrointi

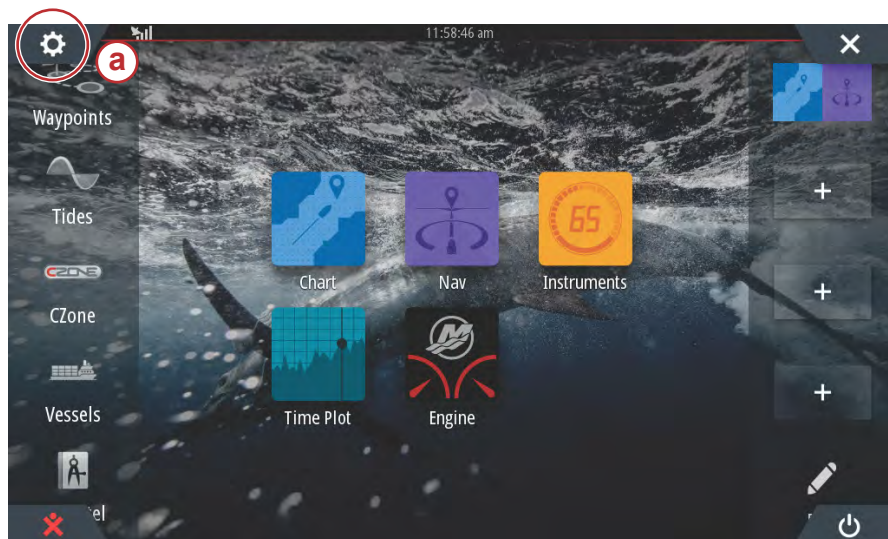
Sisällysluettelo

Asetusten aktivointi.....	64	Prompt Navigation Autopilot.....	81
Asetusvalikon aktivointi.....	64	Meren lämpötila.....	82
Touch Lock.....	65	Moottoriasetukset.....	82
Järjestelmän asetukset.....	66	Näytetyt moottorit.....	82
Navigointi asetusvalikkoon.....	66	Moottorimalli.....	83
Ruori- ja laitesijainnit.....	67	Rajat	84
Ohjattu asennusohjelma.....	67	Tuettu data.....	85
Simulointi.....	68	Vakionopeus-/Smart Tow -tyyppi.....	87
Aluksen asetukset.....	68	Ajokulma.....	87
Evät.....	68	EasyLink-asetukset.....	88
Säiliöt.....	70	EasyLinkin ja mittarien integrointi.....	88
Nopeus.....	72	Hälytykset.....	90
Ohjaus.....	75	Alarms (hälytykset) -asetus.....	90
Aluksen hallinta.....	77	Henkilötiedosto.....	90
Kamerat asennettu.....	78	Vienti.....	90
Generaattori käytössä.....	78	Tuonti.....	92
Automaattiohjaus käytössä.....	80	Kosketusnäytön kalibrointi.....	93
Huoltoilmoitus.....	81		

Asetusten aktivointi

Asetusvalikon aktivointi

Kun kosketat **Koti**-ruudun vasemmassa yläkulmassa olevaa asetuskuvaketta, **System Controls** (Järjestelmähallinta) -ikkuna avautuu. System Controls -ikkunassa on **Settings** (Asetukset) -laatta.



a - Asetuskuvake

63275

System Controls -ikkuna avautuu, kun pyyhkäiset näytön yläreunasta alaspäin pystysuunnassa. Valitse **Settings** (Asetukset) -laatta.



63276

System Controls (Järjestelmähallinta) -ikkuna

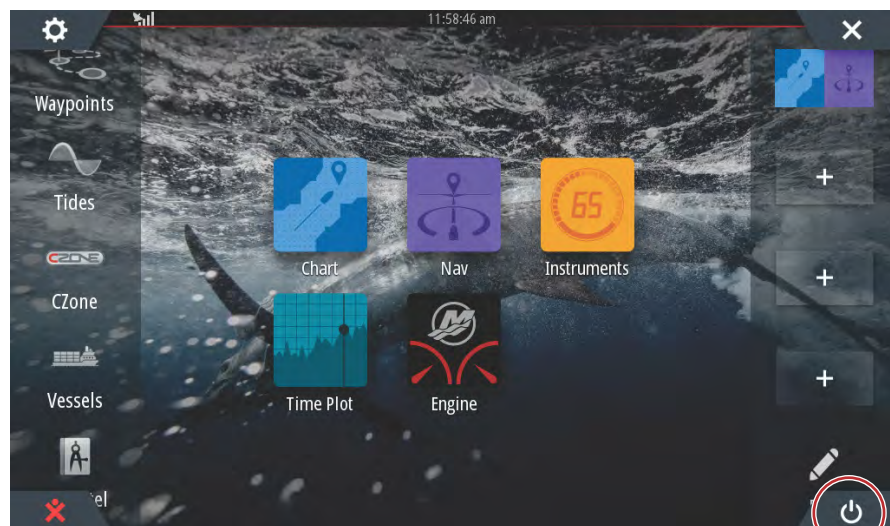
Touch Lock

Touch Lock (Kosketuslukko) on ominaisuus, jonka avulla käyttäjä voi estää näytön reagoimisen koskettamiseen tai pyyhkäisyihin. Kun Touch Lock on käytössä, VesselView-näytössä liikutaan kiertosäätimen ja paneelin painikkeiden avulla.

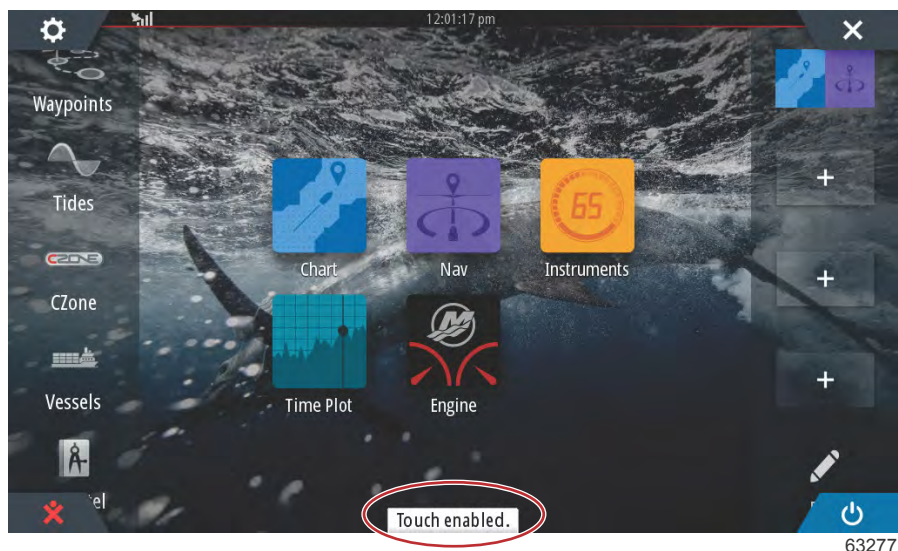


63280

Jos näyttö ei reagoi kosketukseen, Touch Lock on ehkä otettu käyttöön vahingossa. Palauta VesselView-näytön toiminta normaaliksi kiertosäätimen avulla: avaa kotiruutu ja valitse näytön oikeassa alakulmassa oleva virtakuvake. Selaa näytön osia kiertosäätimen avulla, kunnes virtakuvake on korostettuna. Palauta kosketusnäyttö toimintaan painamalla virtapainiketta.



63279



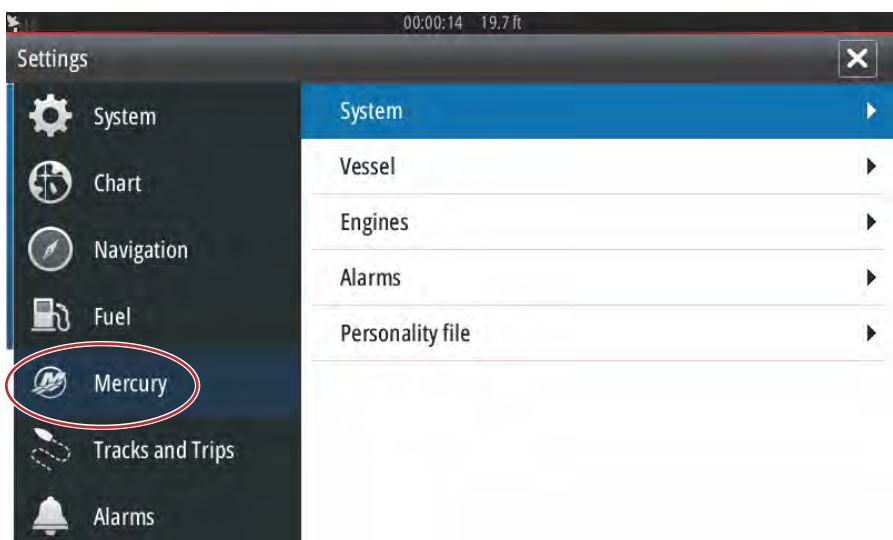
Kosketusnäyttö käytössä -ilmoitus. Vahvista kosketuksen käyttöönotto painamalla virtapainiketta.

Järjestelmän asetukset

Navigointi asetusvalikkoon

Kaikkiin asetuksiin voidaan tehdä muutoksia milloin tahansa asetusvalikosta. Kaikkia pudotus- ja flyout-valikoita voidaan navigoida koskettamalla näyttöä tai käyttämällä pyörönappia.

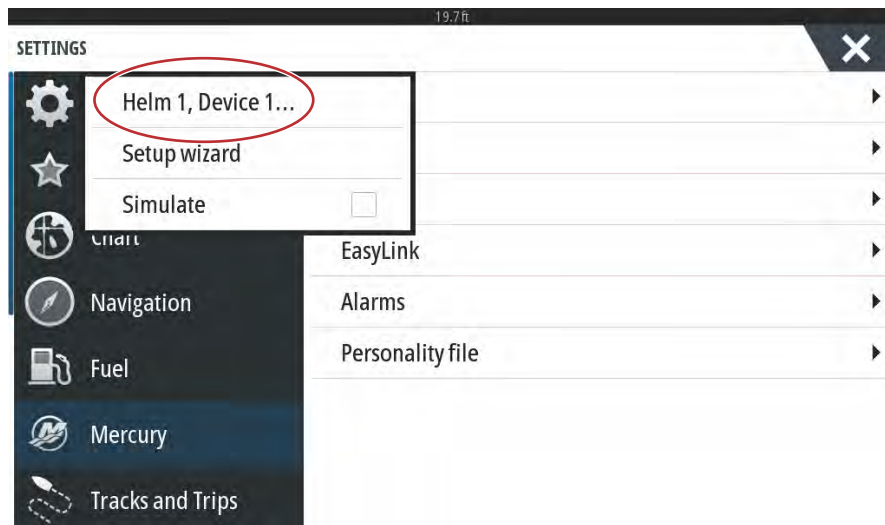
Aetusvalikkoon päästään pyyhkäisemällä näytön ulkopuolelta alaspäin näytön yläosaan. System Controls -ikkuna tulee näkyviin. Valitse Settings (asetukset) -ruutu. Valikko tulee esiin näytön vasempaan reunaan. Valitse luettelosta Mercury. Näkyviin tulee VesselView-asetusten ikkuna, jota Mercuryn puoli monitoiminäytöstä hallitsee.



61655

Ruori- ja laitesijainnit

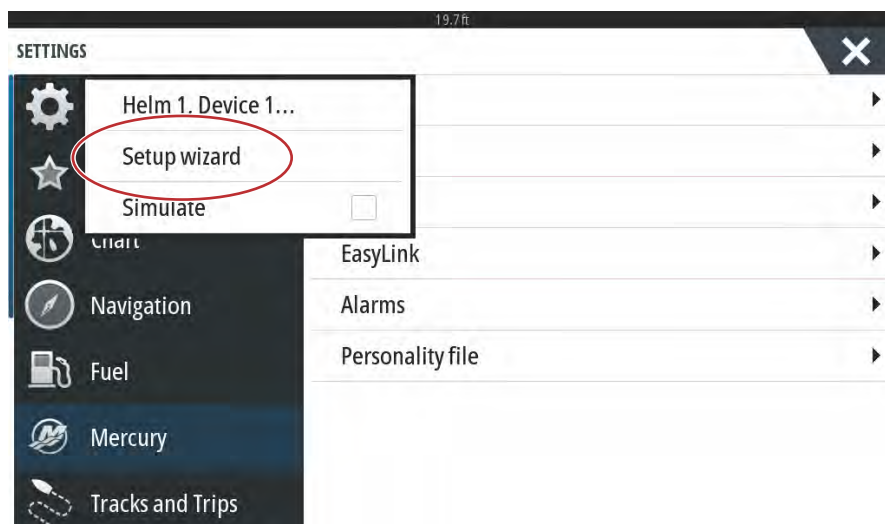
Järjestelmäasetuksissa käyttäjä voi määrittää VesselView-laitteiden sijainnin ja lukumäärän. Tämä on tärkeää, jos alukseen on asennettu useita VesselView-näyttöjä. Yksittäisten ruorisijaintien ja laitenumeroiden antaminen estää tiedonsiirtovirheet ohjausverkossa.



61656

Ohjattu asennusohjelma

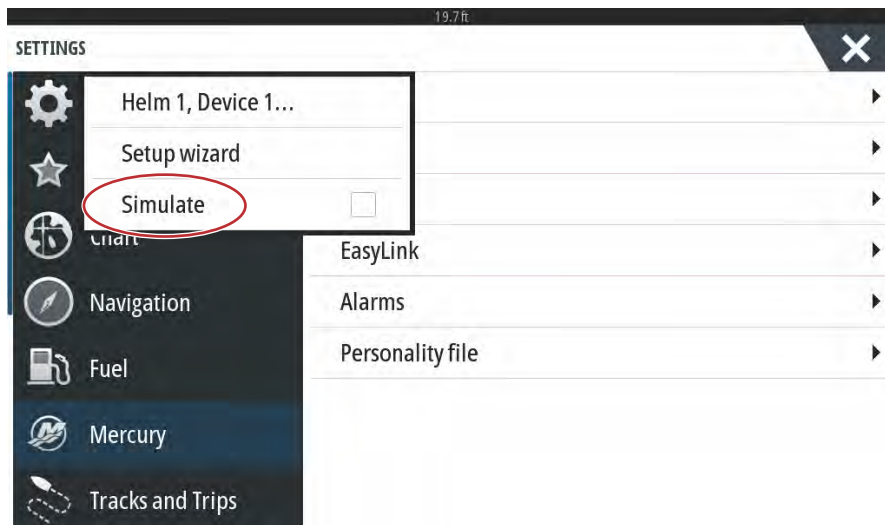
Ohjattu asennus on käsitelty osassa 2. Muutoksia ohjattuun asennukseen voidaan tehdä milloin tahansa siirtymällä ohjelmaan tämän valikon kautta.



61657

Simulointi

Simulointia käytetään jälleenmyyjätasolla näytön ominaisuuksien esittelemiseen asiakkaille. Kun yksikkö on simulointitilassa, näytössä näkyvää dataa ei tule käyttää navigointitarkoituksiin. Kaikki simulointitilassa näytetty data on tuotettu summittaisesti.



61658

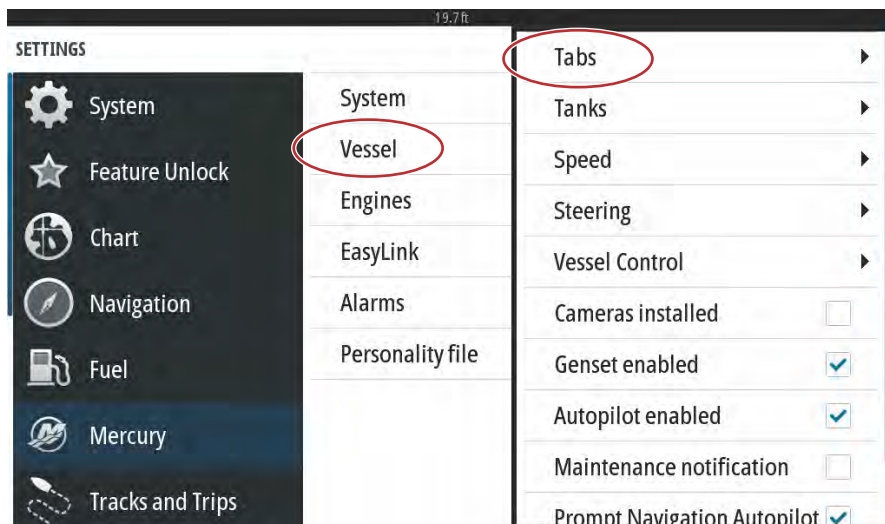
Aluksen asetukset

Evät

Settings (Asetukset) -valikko avataan pyyhkäisemällä sormi näytön yläpuolelta näytön yläosaan pystysuunnassa. Tällöin näytölle tulee **System Controls** (Järjestelmähallinta) -ikkuna. Valitse **Settings** (Asetukset) -laatta. Näytön vasempaan reunaan tulee valikko. Valitse vaihtoehtoluettelosta **Mercury**. Näkyviin tulee ikkuna, joka sisältää VesselView-asetukset, joita monitoiminäytön Mercury-puoli ohjaa.

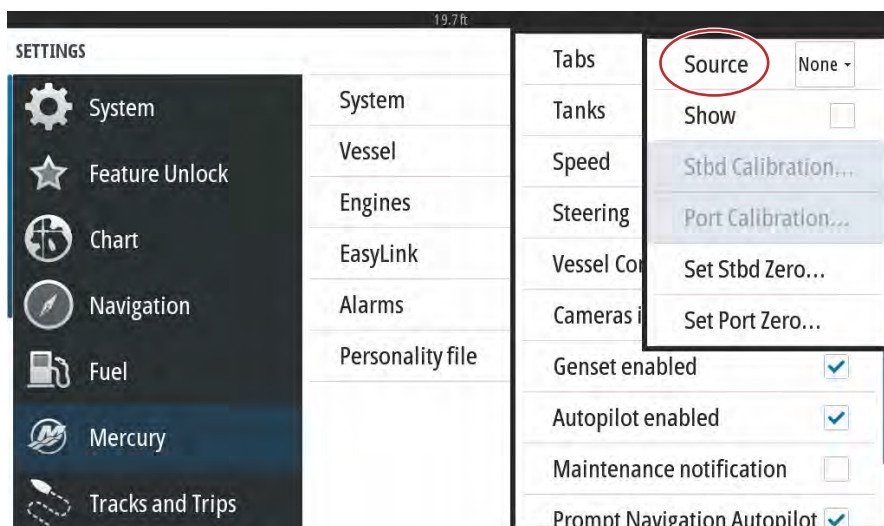
Valitse **Vessel** (Alus) -vaihtoehto.

Valitse **Tabs** (Evät) -vaihtoehto.



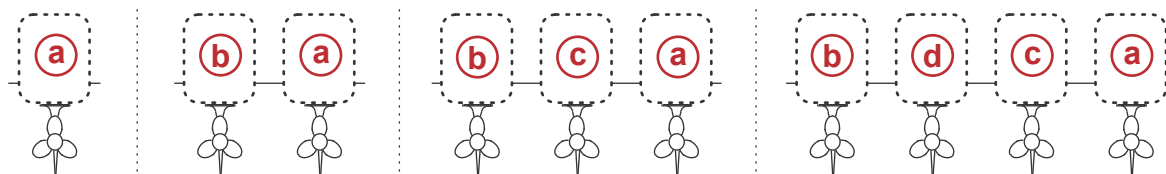
61659

Eväasetuksissa käyttäjä voi asettaa evien sijainnit näkymään näytöllä valitsemalla **Show** (Näytä) -valintaruudun. **Source** (Lähde) -vaihtoehdolla valitaan perämoottori tai vetolaite, joka lähettää eväanturitiedot verkkoon.



63238

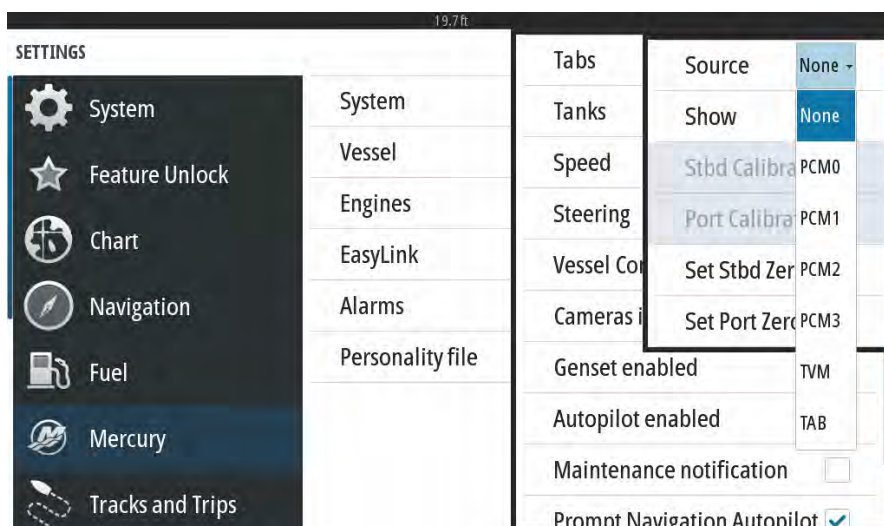
Jokin veneen perämoottoreista tai vetolaitteista lähettää säätöevän anturin dataa. Määritä valinta seuraavan kuvan avulla. PCM-valintojen lisäksi voidaan valita joko TAB – säätöevän liittymämoduuli tai TVM – työntövoimavektorimoduuli lähettämään säätöevädataa VesselView-järjestelmään.



60056

Vetolaitteen osoittamisen vaihtoehdot

- a** - PCM0 = oikea tai oikea ulkomoottori
- b** - PCM1 = vasen tai vasen ulkomoottori
- c** - PCM2 = oikea sisämoottori tai keskimoottori
- d** - PCM3 = vasen sisämoottori

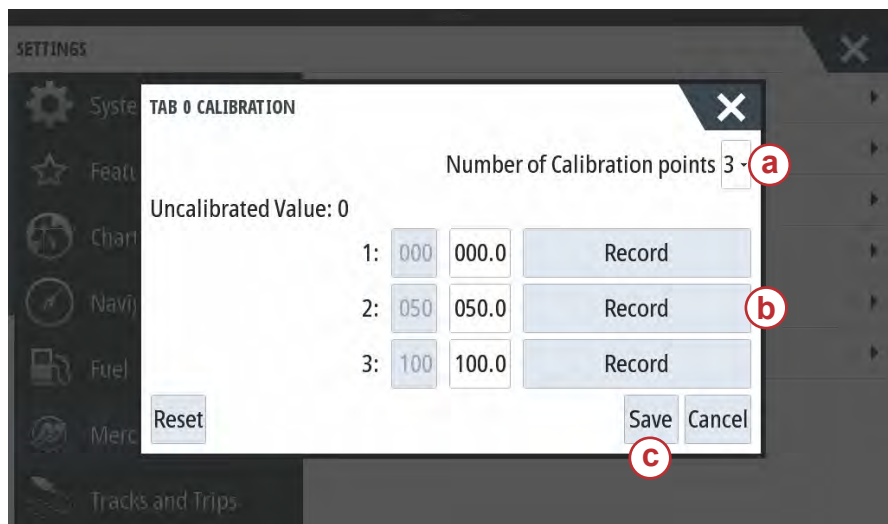


61661

Säätöevien kalibrointi mahdollistaa säätöevien sijoittamisen äärimmäiseen ylä- ja ala-asentoon ja prosenttimäärien tallentamisen. Tämä on hyödyllistä, jos halutaan määrittellä todellinen 0° ajokulman asento – kohta, jossa säätöevät ovat aluksen pohjan suuntaisia. Oikein kalibroidut säätöevät näyttävät liukupalkkien tarkan asennon näytössä.

Osa 4 - Asennus ja kalibrointi

Kalibroi säätöevät trimmaamalla rungon suuntainen säätöevä ja tallenna lukema, tämä on säätöevän todellinen 0 %. Trimmaa säätöevä kokonaan alas ja tallenna lukema, tämä on säätöevän todellinen 100 %. Tallenna uudet kalibroidut säätöevätiedot valitsemalla Save.

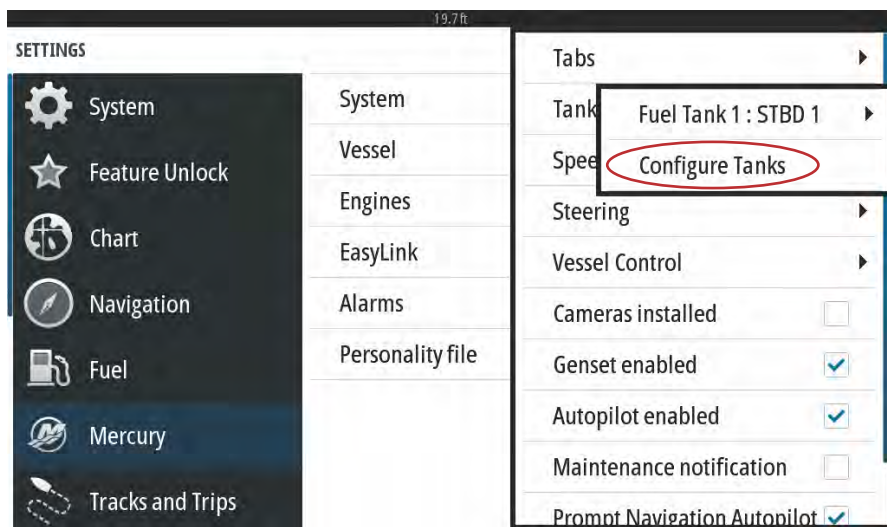


- a** - Valitse kalibrointipisteiden lukumäärä
- b** - Säätöevien asento tallennustarkoituksiin
- c** - Tallenna kalibrointi valitsemalla Save

61669

Moottorin tai vetolaitteen Set to Zero (asetä nollaan) -valinta tarkoittaa säätöevän todellista asentoa, joka näkyy näytössä lukemana 0 %. Käyttäjä voi määrittää missä pisteessä vene ui suorassa veden pinnalla. Tässä käyntiasennossa säätöevät voivat todellisuudessa olla prosenttimääräisesti ala-asennossa. Set to Zero -valinta antaa käyttäjälle mahdollisuuden säätää veneen optimaalisen flat aspect -asteen mittarilukemaksi 0 %. Esimerkiksi säätöevän 10 %:n todellinen asento sijaitsee kohdassa, jossa vene ui suorassa, joten VesselView näyttää lukeman 0. Jos arvo on alle 10 %, näytetyt lukemat ovat negatiivisia.

Säiliöt



63240

Säiliön kokoonpano on käsitelty ohjatussa asennuksessa, mutta ylimääräisiä muutoksia ja asetuksia voidaan tehdä Tanks (säiliöt) -valikossa milloin tahansa.

Säiliön asetuksissa ja kalibroinneissa voi valita säiliön tyyppin, kapasiteetin ja kalibrointimenetelmän.

Source	%	Type	Capacity (gal)	Name
PORT 1	79	---	---	---
PORT 2	88	---	---	---
STBD 1	79	Fuel	100.00	STBD 1
STBD 2	88	---	---	---
Unmonitored	---	Fuel	---	---

Next > Refresh

63239

Säiliön kalibrointi: Säiliön kalibrointi voi olla tarpeen monista syistä: säiliön erikoinen muoto, säiliön V:n muotoinen pohja, säiliön porrastettu kylki tai säiliön sijainti veneen ollessa vedessä. Uimurit ja lähettimet voivat antaa virheellisiä tietoja käyttäjälle, jolloin polttoaineen ja muiden nesteiden tilavuus ei näy oikein. Säiliö saadaan kalibrointia tarkimmin, kun aloitetaan tyhjällä säiliöllä, jonka tilavuus tunnetaan. Lisää nestettä säiliöön yksi neljäsosa sen tilavuudesta ja kirjoita muistiin uimurin tai lähettimen sijainti. Toista tätä lisäämällä aina yksi neljäsosa ja kirjoittamalla uimurin tai lähettimen sijainti muistiin joka kerralla, kunnes säiliö on täysi. Säiliön kalibrointi -ruudussa käyttäjä voi säätää säiliön täyttölukemia. Kun säiliö on korostettuna, aktivoi kalibrointiruutu valitsemalla välilehden oikeassa reunassa oleva nuoli. Toisessa sarakkeessa on oletusarvot, jotka on mahdollista valita. Seuraavassa esimerkissä tiedämme, että polttoainesäiliö on täynnä, mutta näytön mukaan se on 79 prosenttia täynnä. Valitse Record (Tallenna) -painike riviltä, jossa lukee 100 prosenttia. Tällöin VesselView tietää, että 79 prosenttia vastaa täyttä säiliötä, ja se korjaa puolikkaan ja tyhjän säiliön lukemat vastaavasti. Kun käyttäjä tietää, kuinka täynnä säiliö on, hän voi milloin tahansa korjata mittarilukeman vastaamaan oikeaa tasoa säiliön kalibroinnilla.

STBD 1

Uncalibrated Value: 79

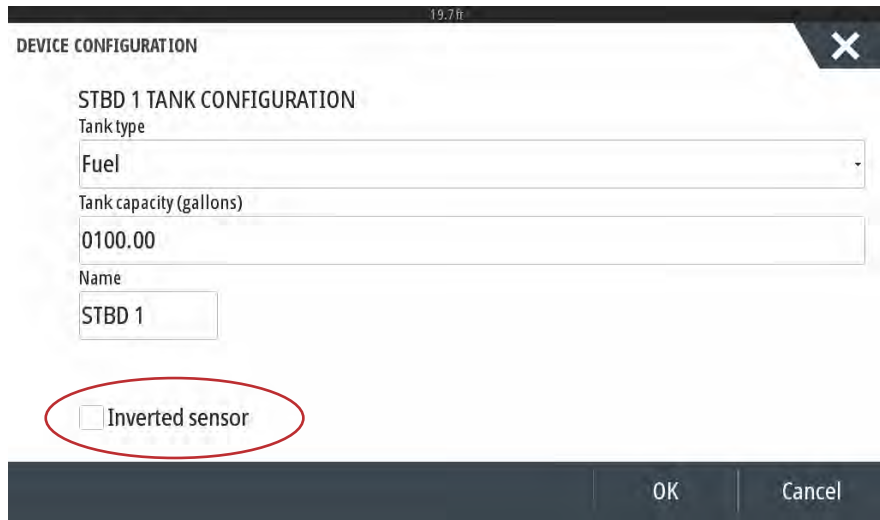
1:	000	000.0	Record
2:	025	025.0	Record
3:	050	050.0	Record
4:	075	075.0	Record
5:	100	100.0	Record

Reset Save Cancel

- a** - Nykyinen täyden säiliön lukema ennen kalibrointia
- b** - Tallenna kalibrointikentät
- c** - Tallenna nykyinen kalibrointi-data

61671

VesselView tarjoaa käyttäjälle mahdollisuuden muuttaa säiliöiden valvottavan tilavuusarvon päivastaiseksi. Tätä vaihtoehtoa voidaan tarvita, jos säiliön lähetin lähettää päivastaiset tiedot kuin vakiotyyppiset lähetimet. Vakiotyyppisten säiliön tason lähettimien vastuslukema on 33–240 ohmia. 240 ohmin lukema osoittaa säiliön olevan tyhjä ja 33 ohmin lukema tarkoittaa täyttä säiliötä. Päinvastoin toimivissa lähetimissä lukema on 0–180 ohmia, jossa 0 vastaa täyttä säiliötä ja 180 tarkoittaa tyhjää säiliötä.



19.7 ft

DEVICE CONFIGURATION

STBD 1 TANK CONFIGURATION

Tank type

Fuel

Tank capacity (gallons)

0100.00

Name

STBD 1

☐ Inverted sensor

OK Cancel

63507

HUOMAUTUS: Varmista aluksesi säiliön ilmaisimen valmistajalta, täytyykö sinun valita tämä vaihtoehto.

Kun säiliön kalibrointi on valmis, valitse Save, jolloin yksikkö palaa navigointinäyttöön.

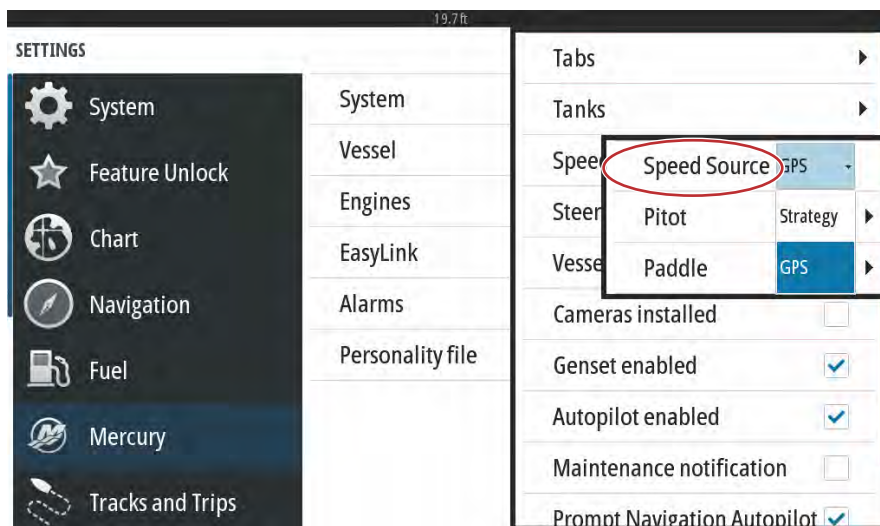
Nopeus

Nopeusasetukset antavat käyttäjälle mahdollisuuden valita minkätyyppisen anturin tai lähetimen kautta VesselView vastaanottaa nopeusdataa.

Nopeusasetukset voi konfiguroida tätä valikkoa käyttämällä.

Speed source (Nopeuden lähde) -kohdassa voidaan valita GPS ja GPS-lähde, CAN P- tai CAN H -verkko. Pitot-vaihtoehdon kohdalla voidaan valita lähteeksi jokin PCM-moduuli.

Jokin aluksen perämootoreista tai vetolaitteista lähettää pitot-anturin tiedot. Määritä sopiva valinta seuraavien kuvien avulla.



19.7 ft

SETTINGS

System

Feature Unlock

Chart

Navigation

Fuel

Mercury

Tracks and Trips

System

Vessel

Engines

EasyLink

Alarms

Personality file

Tabs

Tanks

Speed Source

Speed Source

Pitot

Paddle

Strategy

GPS

Cameras installed

Genset enabled

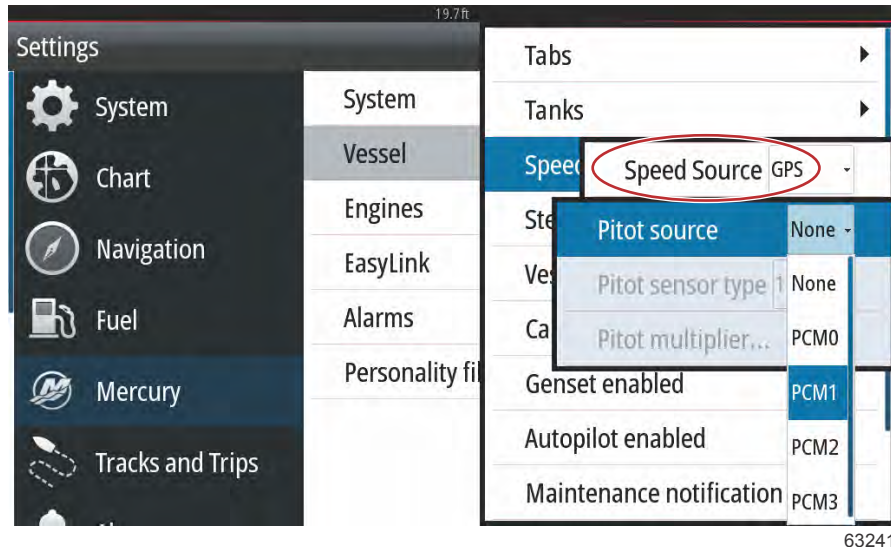
Autopilot enabled

Maintenance notification

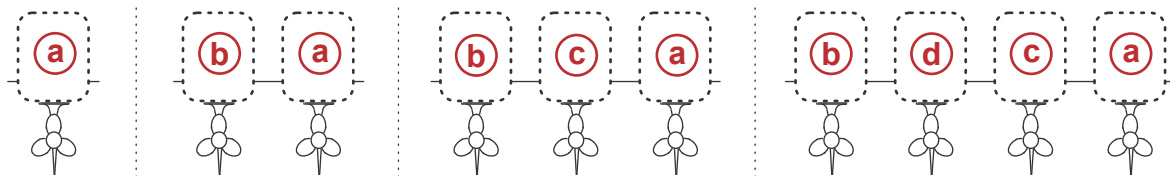
Prompt Navigation Autopilot

64234

Nopeusstrategia – GPS tai mekaaniset vaihtoehdot



63241



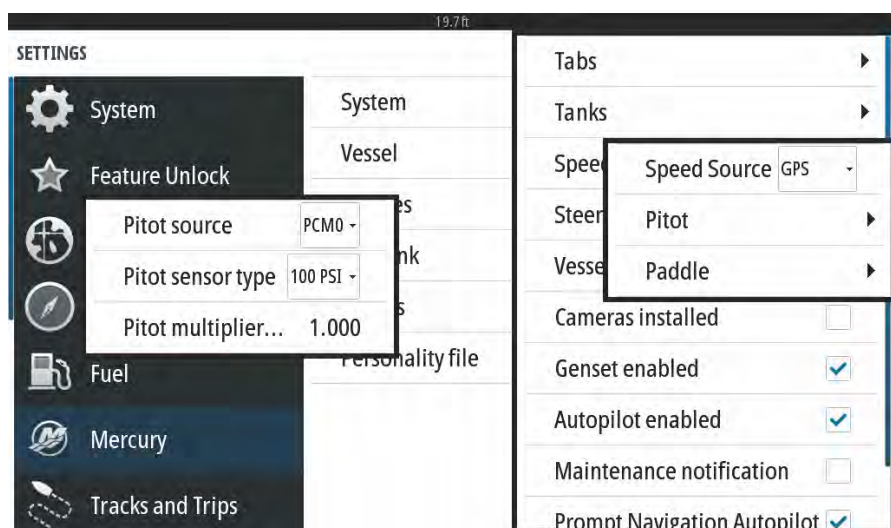
60056

Vetolaitteen osoittamisen vaihtoehdot

- a** - PCM0 = oikea tai oikea ulkomoottori
- b** - PCM1 = vasen tai vasen ulkomoottori
- c** - PCM2 = oikea sisämoottori tai keskimoottori
- d** - PCM3 = vasen sisämoottori

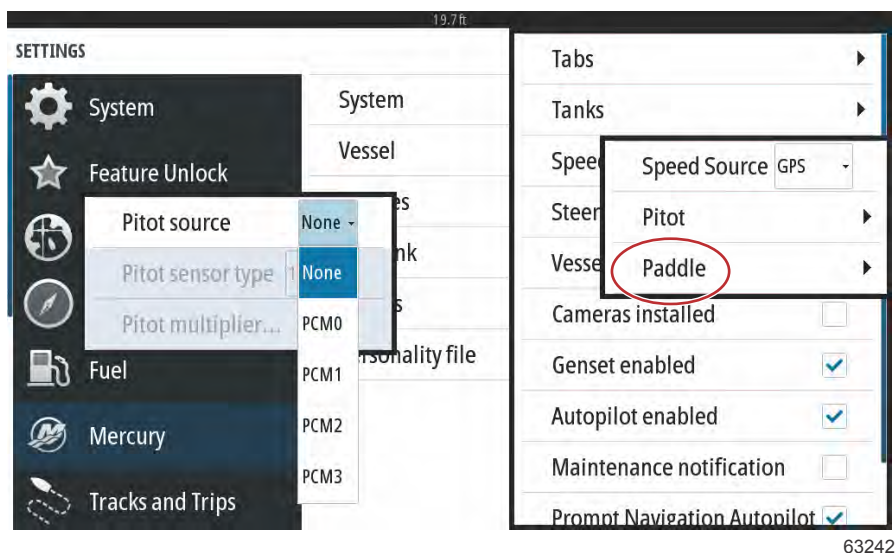
Pitot-tyyppin vaihtoehdot ovat 100 psi tai 200 psi. Vaihtoehto 200 psi koskee vain tiettyjä Mercury-perämoottorimalleja.

Pitot-kertoimen oletusasetus on 1,00. Sitä voidaan suurentaa tai pienentää liian suurten tai pienten nopeuslukemien korjaamiseksi. Jos nopeuslukema on pieni, voit suurentaa pitot-kerrointa valitsemalla kerroinikkunan ja syöttämällä asetuksen näytön näppäimistöllä. Jos nopeuslukema on suuri, voit pienentää pitot-kerrointa valitsemalla kerroinikkunan ja syöttämällä asetuksen näytön näppäimistöllä.

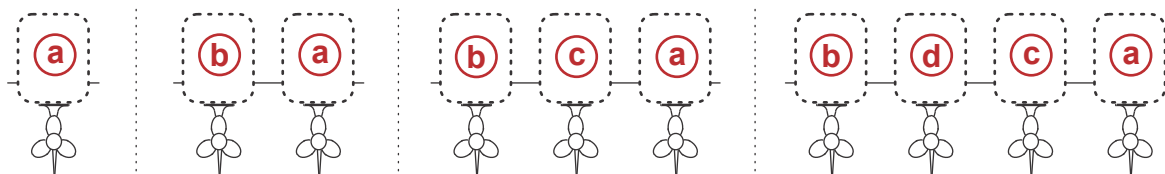


64235

Valitse moottori tai vetolaite, joka lähettää siipiratastiedot VesselView-järjestelmään. Määritä sopiva valinta seuraavien kuvien avulla.



63242



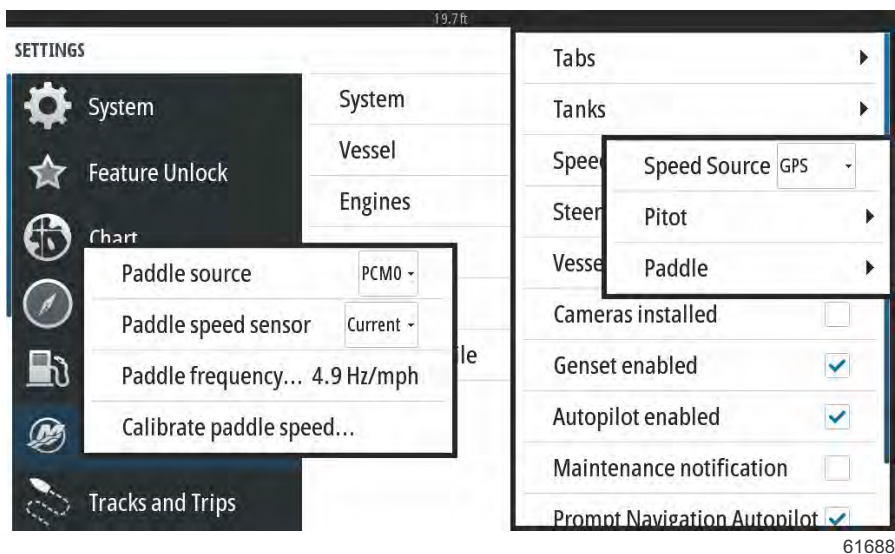
60056

Vetolaitteen osoittamisen vaihtoehdot

- a** - PCM0 = oikea tai oikea ulkomoottori
- b** - PCM1 = vasen tai vasen ulkomoottori
- c** - PCM2 = oikea sisämoottori tai keskimoottori
- d** - PCM3 = vasen sisämoottori

Siipiratastyyppiä voi valita joko Legacy tai Current, veneessä käytetystä mallista riippuen.

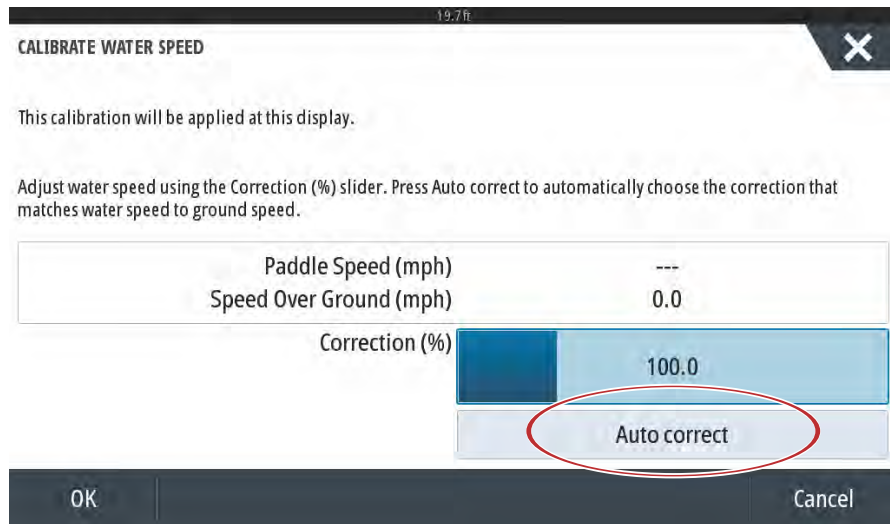
Siipirataan taajuutta voi muuttaa eri anturien vaatimuksia vastaavaksi. Mercury Marinen antama siipirataan nopeusanturin taajuus on 4,9 Hz/maili tai 5,7 Hz/solmu. Tarkista siipirataan mukana tulleista ohjeista tarkemmat siipirataan taajuussyöttöä koskevat tiedot. Valitse kerroinikkuna ja syötä asetus näytön näppäimistöllä. Auto correct (autom. korjaus) synkronoi siipirataan GPS:n lähtöön. Sama tulos voidaan saada liukupalkkia käyttämällä.



61688

Siipirataan kalibroinnissa käytetään GPS:ää hyödyntävää laitetta, jonka avulla käyttäjä voi säätää siipirataan lukemaa. Liukupalkin avulla käyttäjä voi lisätä tai vähentää siipiratasanturin dataa.

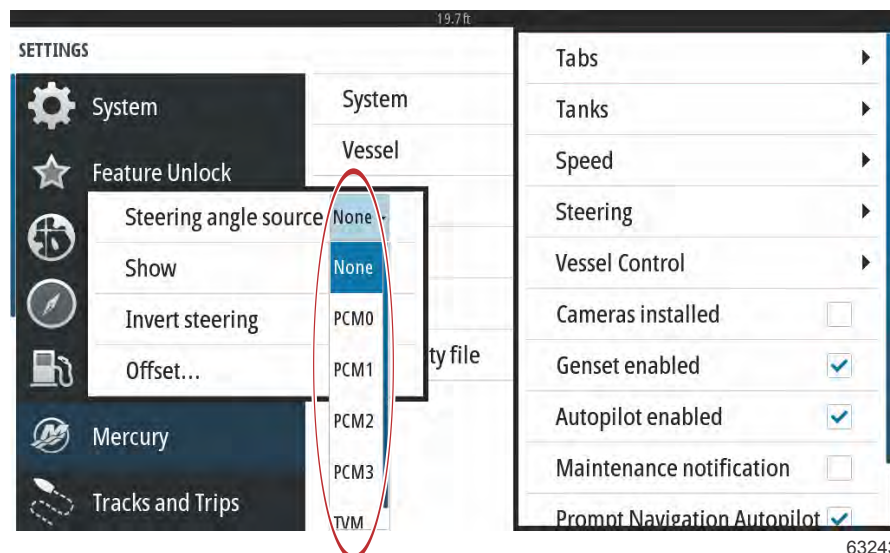
Auto correct (autom. korjaus) synkronoi siipirattaan GPS:n (jos asennettu verkkoon) lähtöön. Sama tulos voidaan saada liukupalkkia käyttämällä.



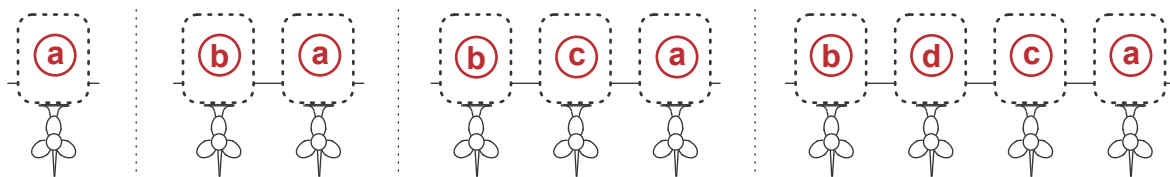
61689

Ohjaus

Ohjauslähdedatan voi valita tulemaan joko PCM:n tai TVM-työntövoimavektorimoduulin kautta, lisävalintoja ovat datan näyttäminen näytössä, vastakkaisohjaus ja ohjauspoikkeaman asettaminen.



63243

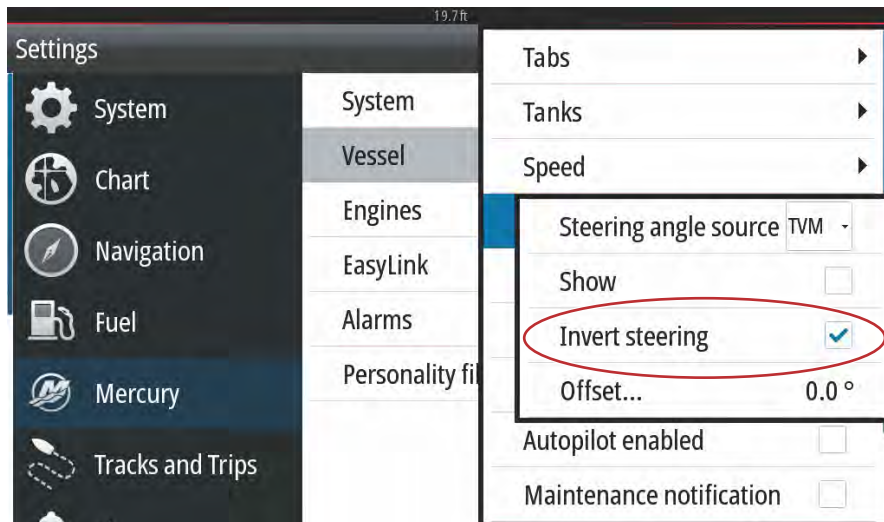


60056

Vetolaitteen osoittamisen vaihtoehdot

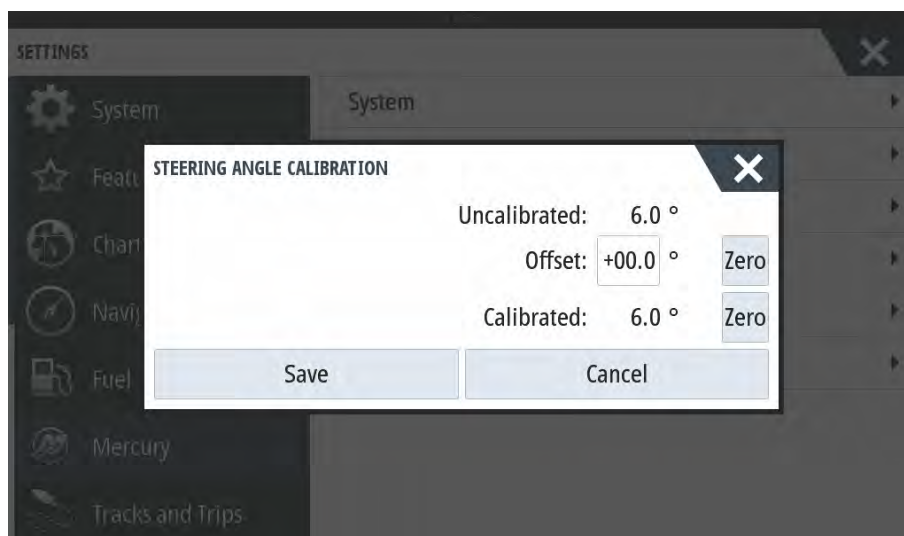
- a** - PCM0 = oikea tai oikea ulkomoottori
- b** - PCM1 = vasen tai vasen ulkomoottori
- c** - PCM2 = oikea sisämoottori tai keskimoottori
- d** - PCM3 = vasen sisämoottori

Invert steering (vastakkaisohjaus) on hyödyllinen, jos käytössä on taaksepäin suunnattu VesselView. Tällöin ohjaustiedot vastaavat käyttäjän näkökulmaa.



63244

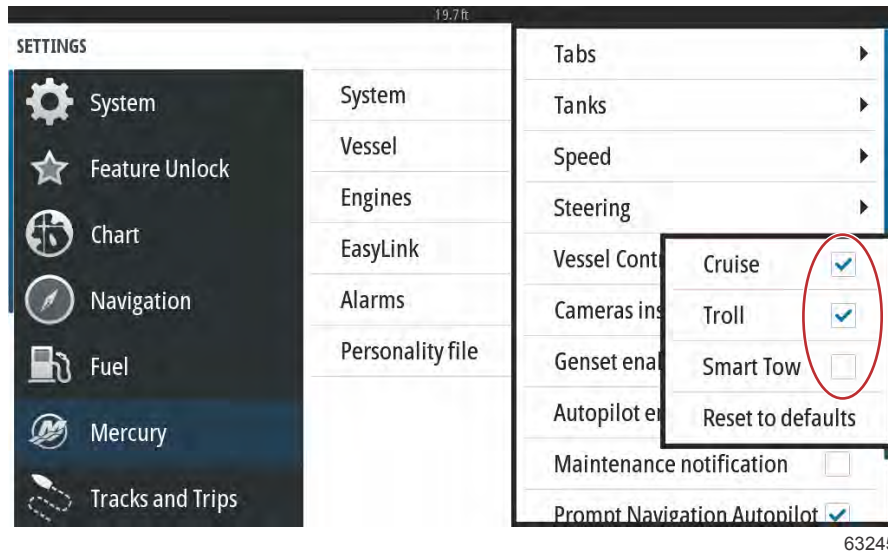
Steering Offset (ohjauspoikkeama) -toiminnon avulla perämoottori, perävetolaite tai sisämoottori kohdistetaan nollastelukemaan. Jos vetolaite on sijoitettu kohtisuoraan veneen runkoon nähden, näytössä näkyvä ohjauskulma ei välttämättä vastaa vetolaitteen ohjausanturia. Voit säätää tätä eroa valitsemalla Offset (poikkeama) -ikkunan. Steering Angle Calibration (ohjauskulman kalibrointi) -ruutu tulee näkyviin. Calibrated (kalibroitu) -rivin Zero -painikkeen valitseminen ottaa poikkeaman käyttöön. Poikkeama ei muutu näytössä ennen Save-painikkeen valitsemista.



61699

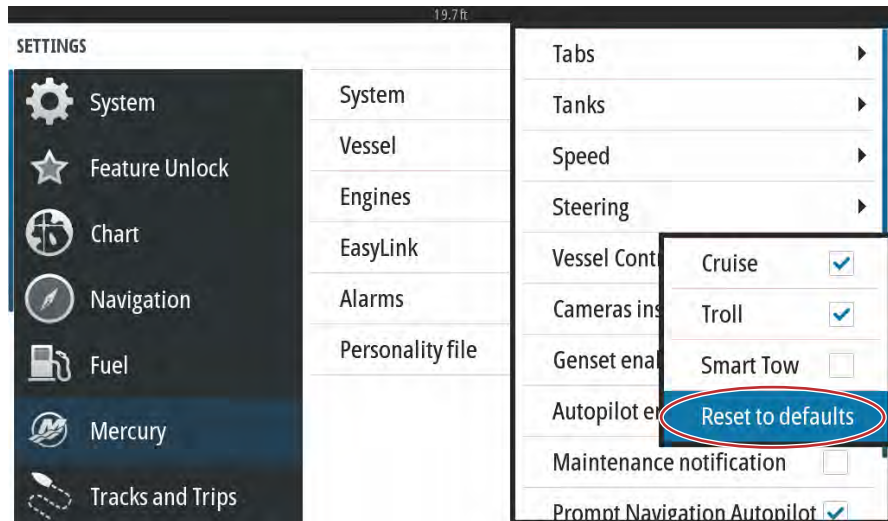
Aluksen hallinta

Aluksen hallinnan asetuksilla käyttäjä voi aktivoida automaattiohjauksen toiminnot.



63245

Automaattiohjauksen vaihtoehtoja ovat Cruise, Troll ja Smart Tow. Reset to defaults (Tehdasasetusten palautus) poistaa käytöstä kaikki sellaiset automaattiohjauksen ominaisuudet, jotka eivät ole käytettävissä ohjatussa asennusohjelmassa valitun aluksen moottorin perusteella.

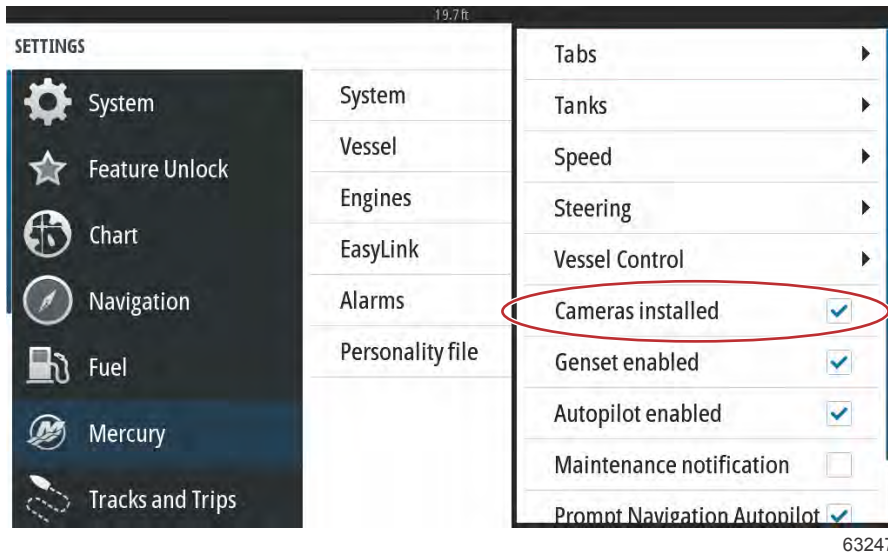


63246

HUOMAUTUS: Jos kaikki valintaruudut ovat tyhjiä Reset to defaults -valinnan tehtyäsi, aluksen moottori ei tue VesselView-järjestelmän automaattiohjaustoimintoja.

Kamerat asennettu

Cameras installed (asennetut kamerat) -valinta antaa mahdollisuuden katsella videoita tai kameralähteitä VesselView-näytössä. VesselView tukee kahta videokanavaa. Voit valita vain yhden kanavan tai kierrättää näyttöä käytettävissä olevien videokameroiden välillä. Kierrätysajaksi voi asettaa 5–120 sekuntia. Näytön voi optimoida säätämällä videoasetuksia. Säädot ovat lähdekohtaisia.

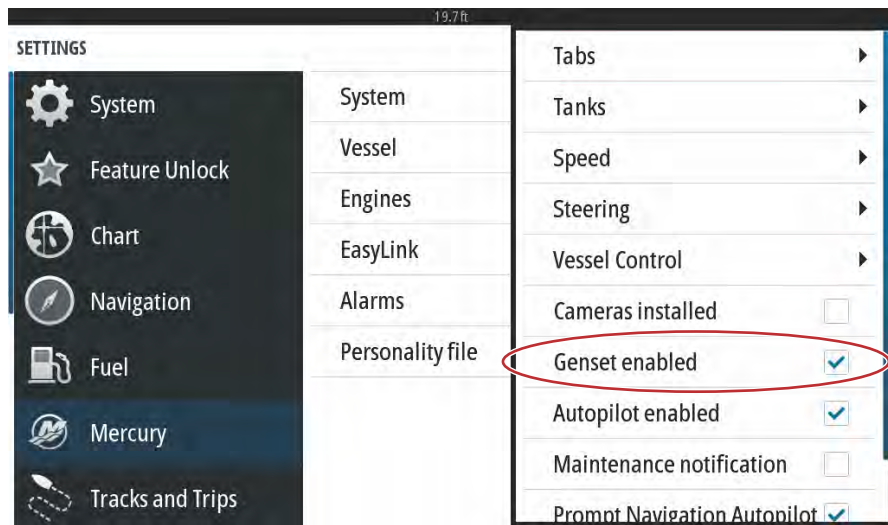


63247

TÄRKEÄÄ: Jos alukseen ei ole asennettu kameroita, muista jättää tämä vaihtoehto valitsematta. VesselView-näytössä saattaa ilmetä häiriöitä, jos Cameras installed -ruutu on merkitty eikä VesselView löydä kameralähteitä.

Generaattori käytössä

Genset enabled (generaattori käytössä) -valinnalla VesselView hakee verkosta generaattoridataa.



63283

Kun Genset (generaattori) on otettu käyttöön VesselView-näytössä, käyttäjä voi valita Mercury-välilehden vasemman puolen valikkopalkista.



63268

Valitse MORE (LISÄÄ) -vaihtoehto.



64239

Valitse GENSET-vaihtoehto valikosta.



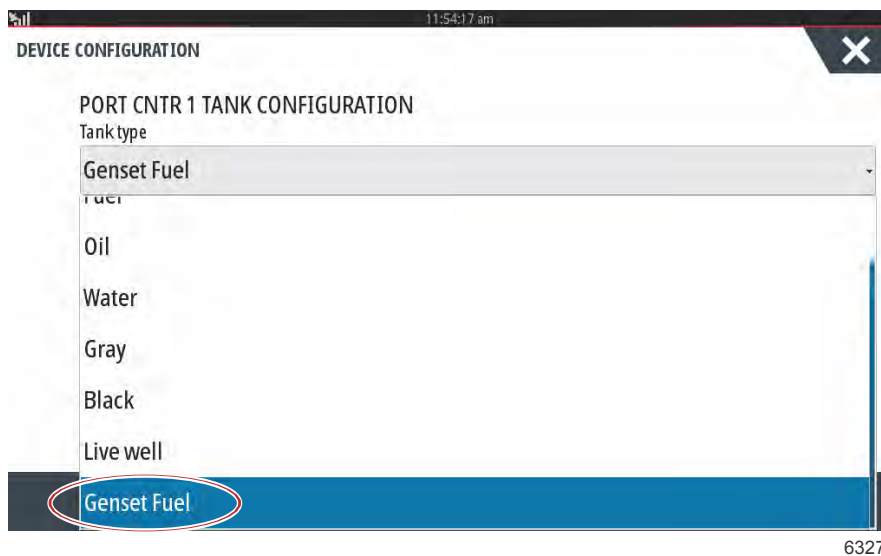
63269

Osa 4 - Asennus ja kalibrointi

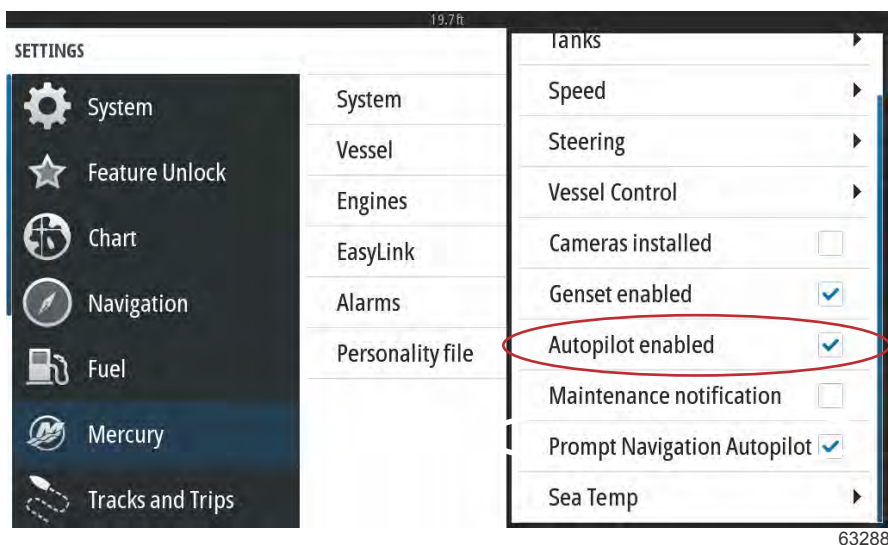
VesselView-näytössä näkyy genset-tietoja aluksen viestintäverkkoon liitetystä generaattorista.



HUOMAUTUS: Varmista, että oikeat genset-polttoainetiedot näkyvät valitsemalla **Genset Fuel** (Generaattorin polttoaine) -vaihtoehto **Tank Configuration** (Säiliön konfigurointi) -vaiheessa **Ohjatussa asennusohjelmassa** tai **Vessel Settings** (Aluksen asetukset) -valikossa.



Automaattiohjaus käytössä

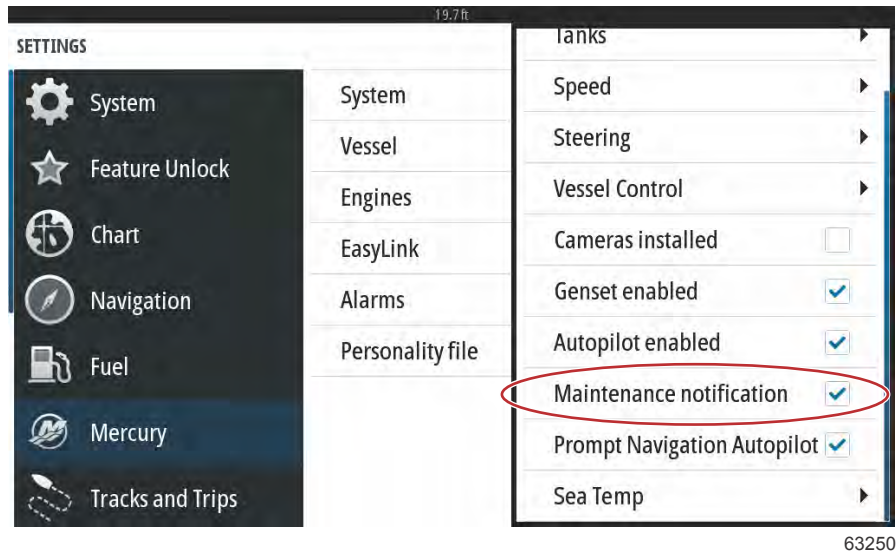


Autopilot enabled (Automaattiohjaus käytössä) valitaan vain, jos aluksessa on muun kuin Mercuryn automaattiohjausjärjestelmä. Jos veneessä on Mercuryn hallintalaitteet ja Joystick-ohjausjärjestelmä, tätä asetusta ei saa ottaa käyttöön. Jos tämä asetusta otetaan käyttöön aluksessa, jossa on Mercuryn automaattiohjaus, siitä voi seurata haittavaikutuksia ja virheellisiä tietoja näytössä.

TÄRKEÄÄ: Jos Mercuryn automaattiohjauksen toiminnot eivät reagoi tai näytössä on virheitä, varmista, että tässä ruudussa ei ole valintamerkkiä.

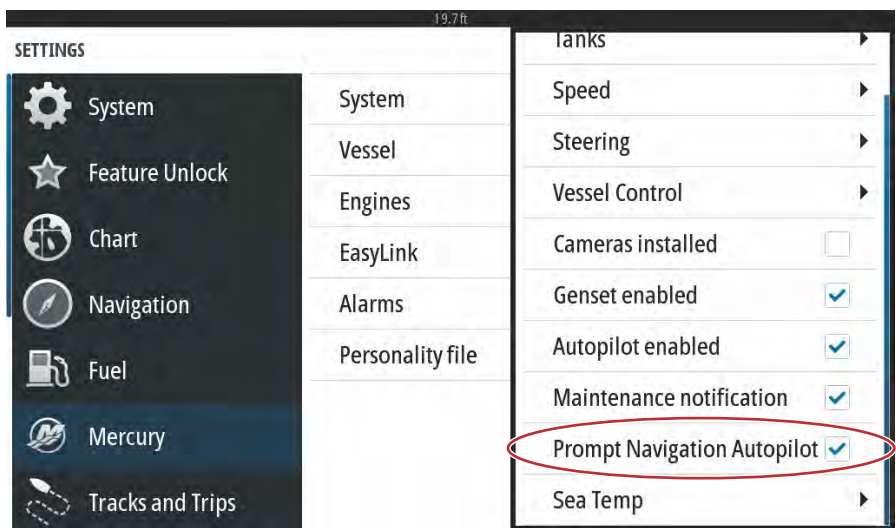
Huoltoilmoitus

Maintenance notification (huoltoilmoitus) -valinnalla VesselView näyttää määräaikaishuoltoilmoitukset näytössä.



63250

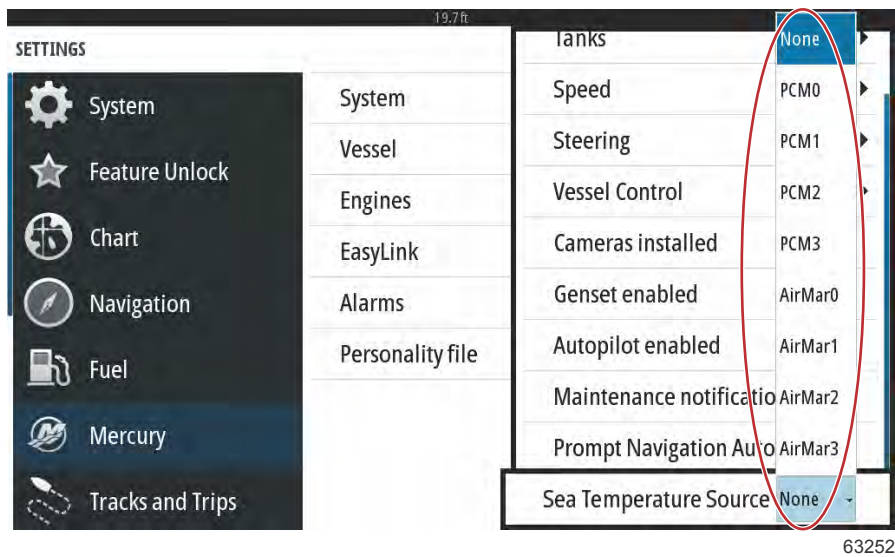
Prompt Navigation Autopilot



63251

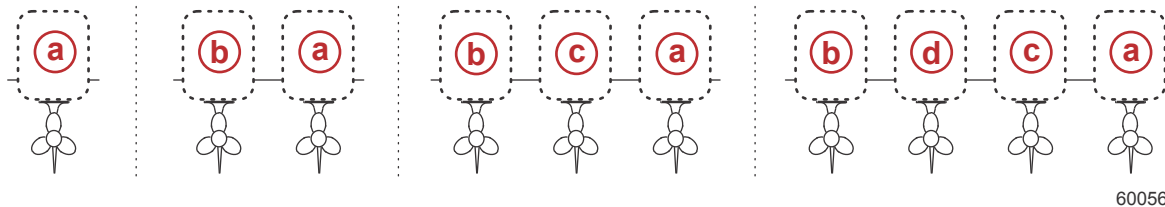
Meren lämpötila

Sea Temperature Source (meren lämpötila -lähde) valitaan määrittämällä moottori, joka lähettää dataa tai valitsemalla luettelosta tarkoitukseen sopiva anturi.



63252

Seuraavassa kuvassa on esimerkki PCM:n sijainneista.



60056

PCM:n sijainnit

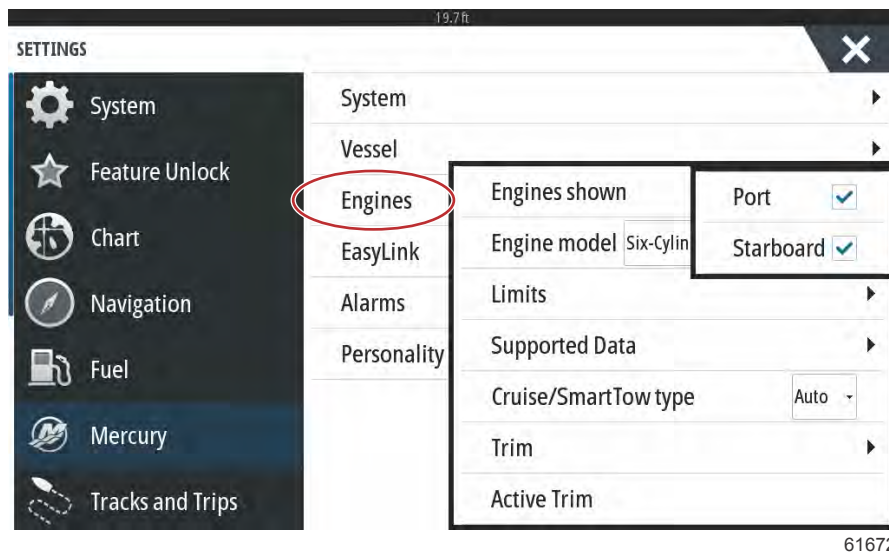
- a** - PCM0 = oikea tai oikea ulkomoottori
- b** - PCM1 = vasen tai vasen ulkomoottori
- c** - PCM2 = oikea sisämoottori tai keskimoottori
- d** - PCM3 = vasen sisämoottori

Moottoriasetukset

Näytetyt moottorit

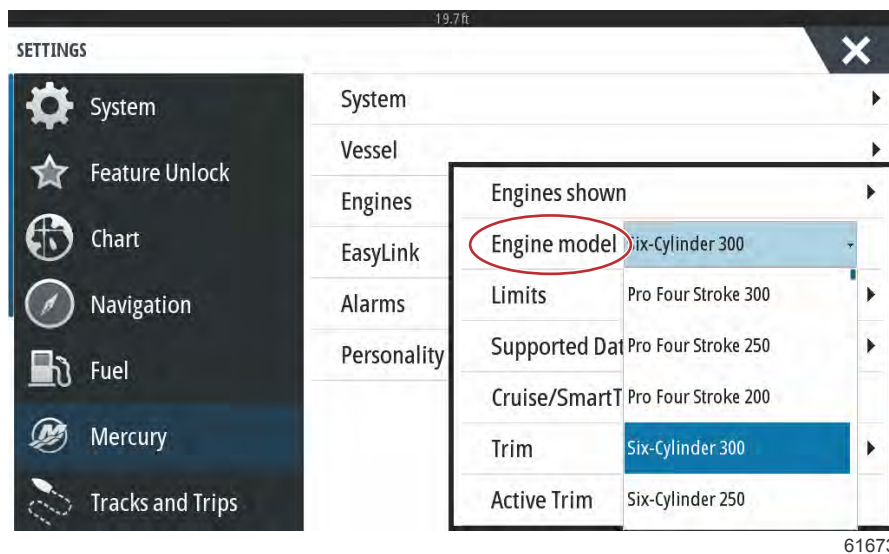
Asetusvalikkoon päästään pyyhkäisemällä näytön ulkopuolelta alaspäin näytön yläosaan. System Controls -ikkuna tulee näkyviin. Valitse Settings (asetukset) -ruutu. Valikko tulee esiin näytön vasempaan reunaan. Valitse luettelosta Mercury. Näkyviin tulee VesselView-asetusten ikkuna, jota Mercuryn puoli monitoiminäytöstä hallitsee.

Engines shown (näytetyt moottorit) on käsitelty ohjatussa asennuksessa, mutta näytön valintoja voidaan muuttaa Engines-asetusvalikossa milloin tahansa. VesselView näyttää enintään neljä moottoria, ohjatussa asennuksessa valittujen moottorien lukumäärästä riippuen. Käyttäjä voi valita näytössä näkyvät moottorit. VesselView-näytössä näkyvät moottorit valitaan merkitsemällä moottorien valintaruudut.



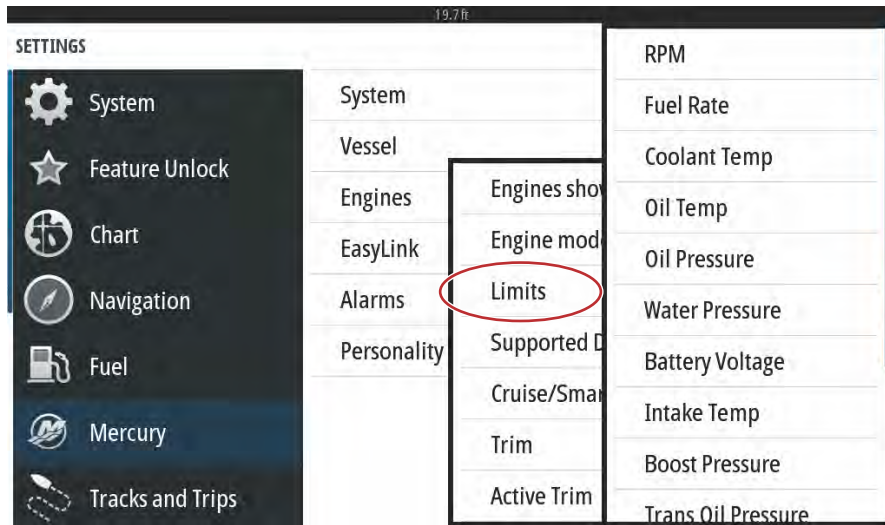
Moottorimalli

Engine model (moottorimalli) -valinta antaa käyttäjälle mahdollisuuden muuttaa moottorikuvauksia. Moottorimallit on käsitelty ohjatussa asennuksessa, mutta muutoksia ja voidaan tehdä milloin tahansa. Tässä tehty muutokset saattavat kuitenkin aiheuttaa sen, että muut asetukset ja näyttövaihtoehdot eivät ole käytettävissä Vessel View -näytössä.



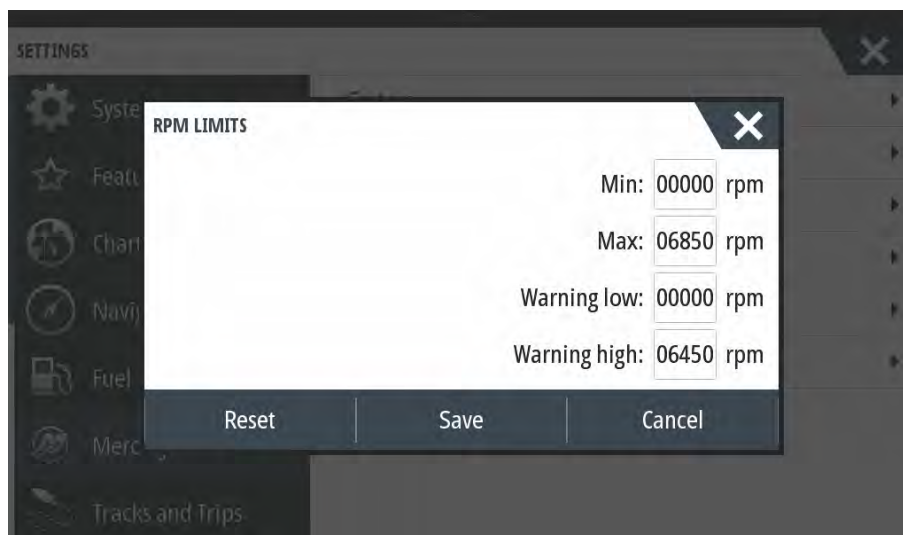
Rajat

Limits (rajat) -valinta auttaa määrittämään raja-alueet useille moottoridatan parametreille, joita ovat esim. kierrosluku, jäähdytysaineen lämpötila, öljyn lämpötila, akkujännite ja ahtopaine. Rajoihin tehdyt muutokset eivät vaikuta moottoriin tai Mercuryn Engine Guardian-ohjelmointiin. Tehtaalla ohjelmoitu moottorin ohjausmoduuli määrittää todelliset moottorin raja-alueet.



61674

Seuraavassa kuvassa näkyy tyypillinen Engine Limits -näyttö.



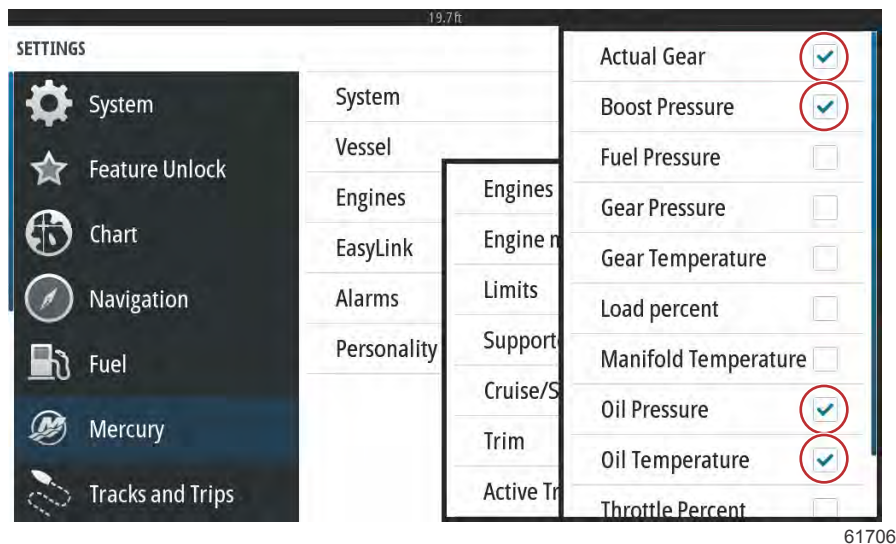
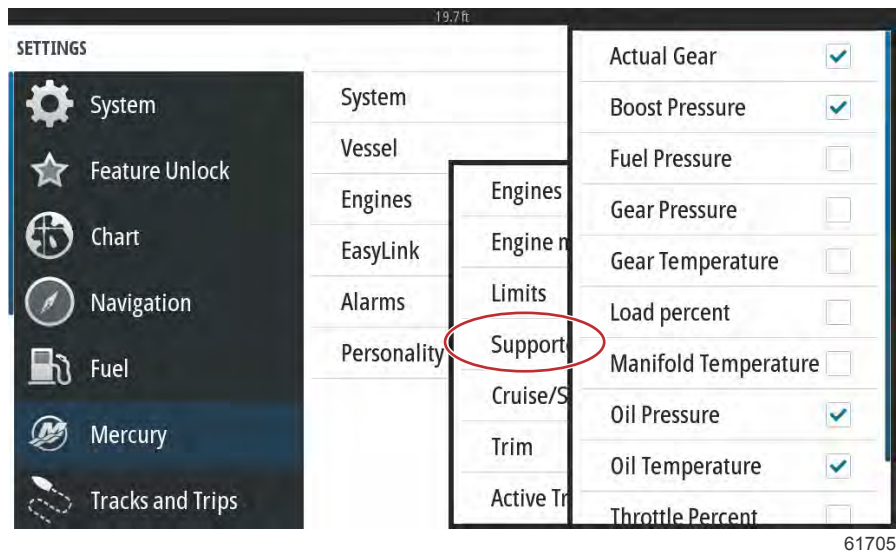
61675

Asetus	Kuvaus
Min:	Näyttökaavion alaosassa oleva arvo
Maks:	Näyttökaavion yläosassa oleva arvo
Varoitus pieni:	Näyttökaavion alemman värillisen osan yläosassa oleva arvo
Varoitus suuri:	Näyttökaavion ylemmän värillisen osan alaosassa oleva arvo

Vähimmäis- ja enimmäisoletusarvot on säädetty tehtaalla moottoriin, joka on valittu ohjatussa asennuksessa tai moottoriasetusvalikossa. Käyttäjä voi halutessaan muuttaa varoitusten raja-arvoja.

Tuettu data

Supported Data (tuettu data) antaa käyttäjälle mahdollisuuden valita minkätyyppistä dataa VesselView näyttää. Datalähteiden luettelo riippuu ohjatussa asennuksessa valitusta moottorista. Merkitse jokainen datakohta, jonka haluat VesselView-näyttöön.



Valitut datakohdat näkyvät ympyröityinä.

Osa 4 - Asennus ja kalibrointi

Jos haluat nähdä **Supported Data** (Tuetut tiedot) -luettelossa valitut tietokohteet, kun VesselView on normaalikäytön näyttötilassa, kosketa Mercuryn M-logon kuvaketta, joka on nopeus- ja RPM-mittareiden välissä.



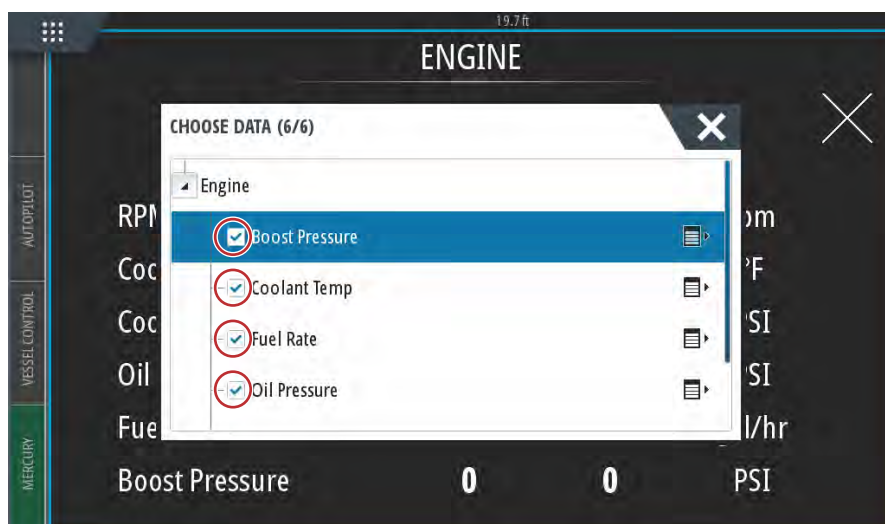
63272

Valitut tuetut tietokohteet, joita voi olla enintään kuusi, näkyvät yhdessä ruudussa.

	P	S	
RPM	540	540	rpm
Coolant Temp	140	140	°F
Coolant Pressure	10	10	PSI
Oil Pressure	41	41	PSI
Fuel Flow	10	9	gal/hr
Boost Pressure	0	0	PSI

63273

Voit muuttaa moottoritietoruudun sisältöä koskettamalla ja pitämällä ruutua useiden sekuntien ajan. Kun olet tehnyt kaikki valinnat, sulje ruutu koskettamalla oikeassa yläkulmassa olevaa X-kuvaketta.

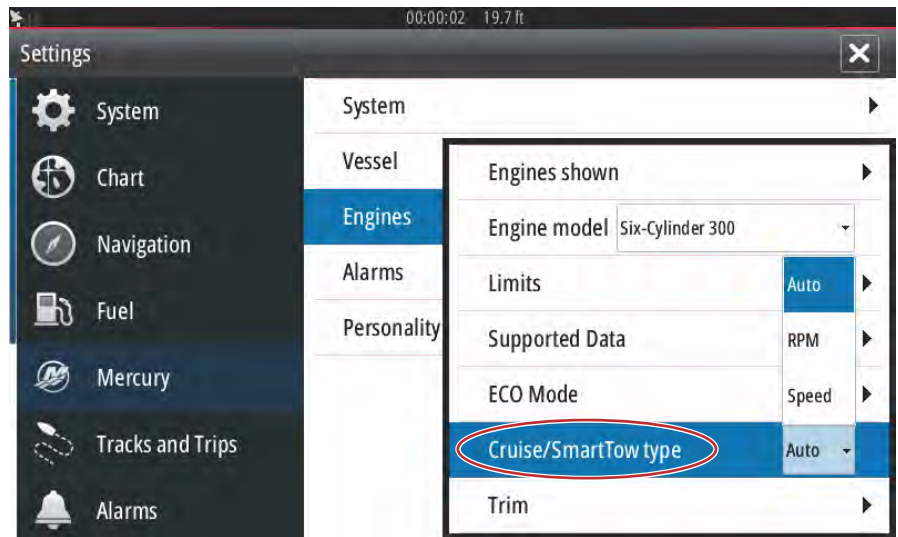


63274

Voit muuttaa kunkin tietokohteen tilaa (valittu/ei valittu) koskettamalla valintaruutuja. Kun olet tehnyt kaikki valinnat, sulje ikkuna koskettamalla X-kuvaketta. Palaat **Engine Data** (Moottoritiedot) -ruutuun.

Vakionopeus-/Smart Tow -tyyppi

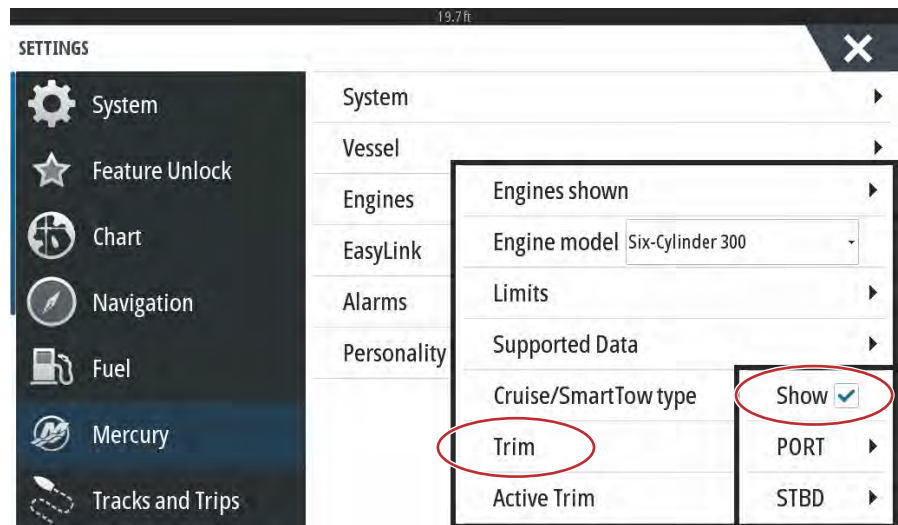
Cruise/Smart Tow -tyypin asetus antaa käyttäjälle mahdollisuuden valita anturin, josta vakionopeuden automaattiohjausohjelman ja Smart Tow -ohjelman vesillelaskuprofiilit saavat nopeusdatansa. Vaihtoehtoja ovat Engine RPM (moottorin kierrosluku) tai GPS speed data (GPS:n nopeusdata). Jos valitset Auto, VesselView etsii verkosta nopeuspohjaisen datan lähteen ja käyttää valintoja uistelu- ja Smart Tow -toiminnoissa.



61712

Ajokulma

Trim-asetuksissa voit valita Show (Näytä) -valintaruudun, jolloin ajokulman grafiikka näkyy näytössä.

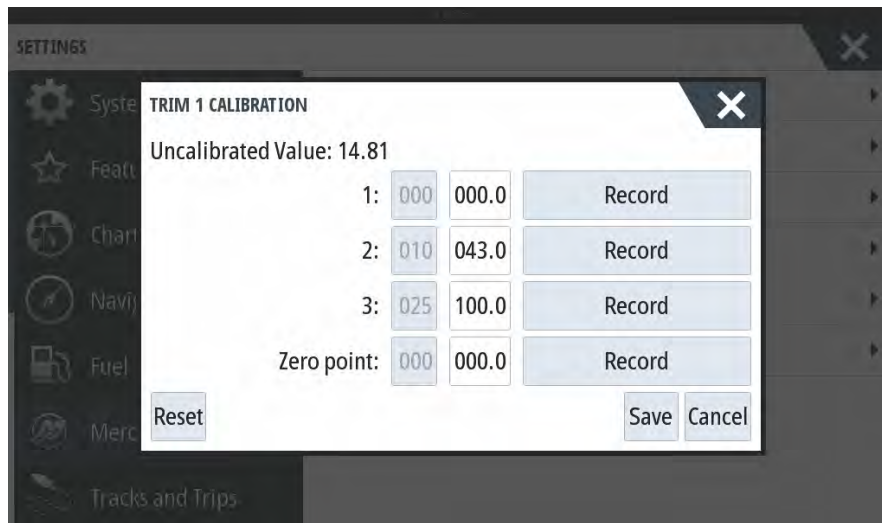


61715

Ohjauskulmien kalibrointi mahdollistaa säätöevien sijoittamisen äärimmäiseen sisä- ja ulkoasentoon ja prosenttiarvojen tallentamisen. Tämä on hyödyllistä, jos halutaan määritellä todellinen 0° ajokulman asento – piste, jossa ajokulma on aluksen pohjan suuntainen. Oikein kalibroitu ajokulma näyttää liukupalkkien tarkan asennon näytössä.

Osa 4 - Asennus ja kalibrointi

Kalibroi ajokulma trimmaamalla moottorit kokonaan sisään ja tallenna lukema – rivi 1, tämä on ajokulman todellinen 0 %. Trimmaa moottorit kokonaan ulos ja tallenna lukema - rivi 3, tämä on ajokulman todellinen 100 %. Zero point (nollapiste) - asennossa moottorit ovat samansuuntaisia aluksen pohjan kanssa, tallenna tämä asento. Valitse Save uuden kalibroidun ajokulmadatan pitämiseksi.



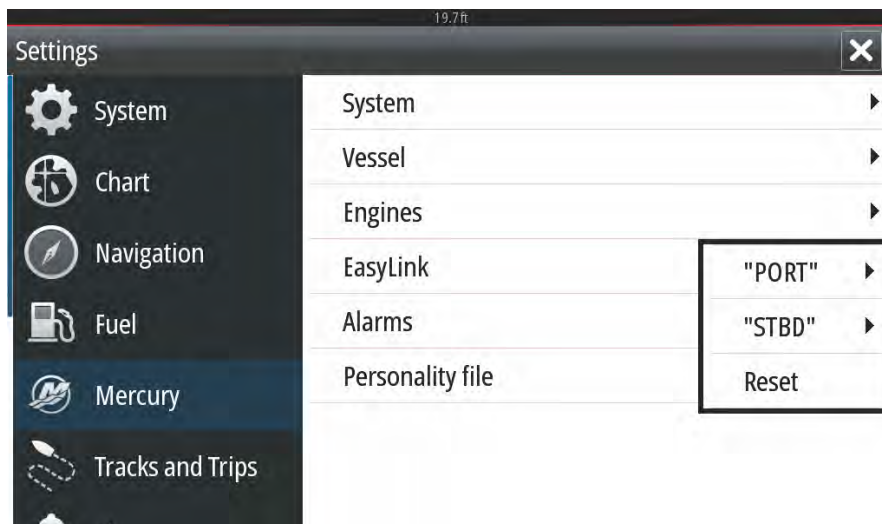
61716

EasyLink-asetukset

EasyLinkin ja mittarien integrointi

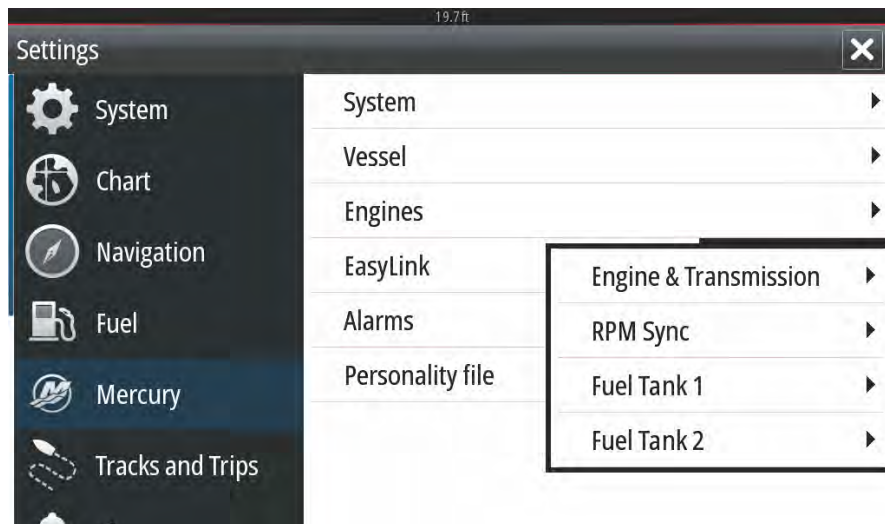
Aluksissa, joissa on SC 100 -mittarit, EasyLink täytyy olla käytössä (valittuna) VesselView-näytössä, jotta se vastaanottaa tietoja SC 100 -mittarista.

Helppo linkki		
Vasen ja oikea puoli >	Moottori ja vaihteisto >	Vasen tai oikea – päällä (tarkistusmerkki), pois päältä (ei tarkistusmerkkiä)
	Kierrosluvun synkronointi	Päällä (tarkistusmerkki), pois päältä (ei tarkistusmerkkiä)
	Polttoainesäiliö 1	Päällä (tarkistusmerkki), pois päältä (ei tarkistusmerkkiä)
	Polttoainesäiliö 2	Päällä (tarkistusmerkki), pois päältä (ei tarkistusmerkkiä)



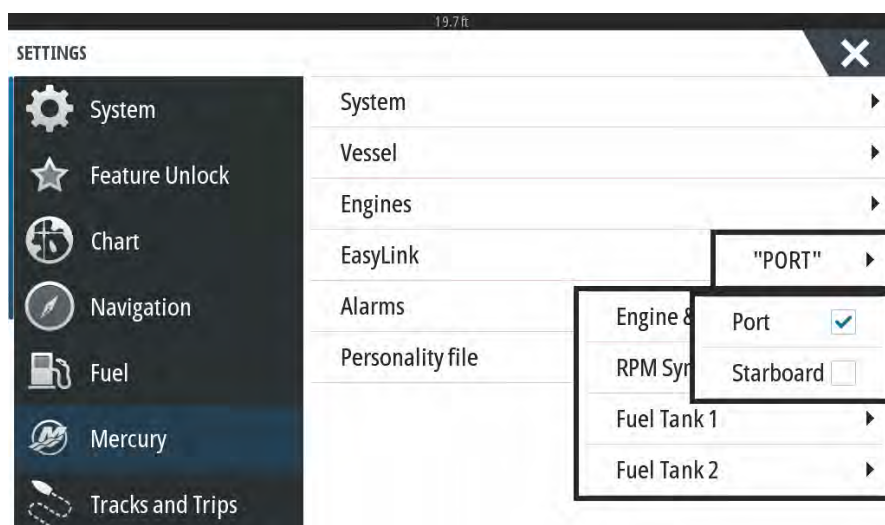
63150

EasyLinkin päävalikkoruutu



63151

EasyLinkin alavalikko



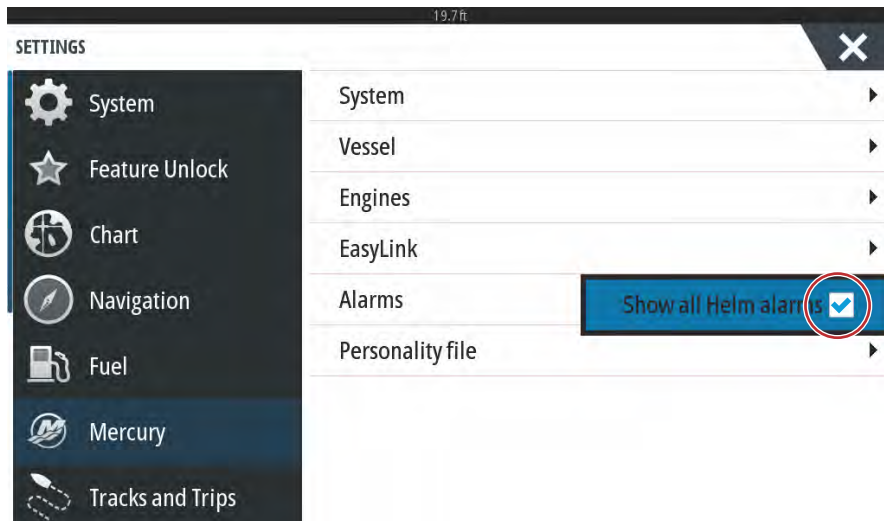
63152

EasyLink-lähteen tietojen valinnan vaihtoehdot

Hälytykset

Alarms (hälytykset) -asetus

Show all Helm alarms (näytä kaikki ruorihälytykset) -valinta näyttää kaikki hälytykset kaikissa VesselView-näytöissä. Jos ruutua ei merkitä, ilmoitukset eivät näy aluksen muissa VesselView-näytöissä.

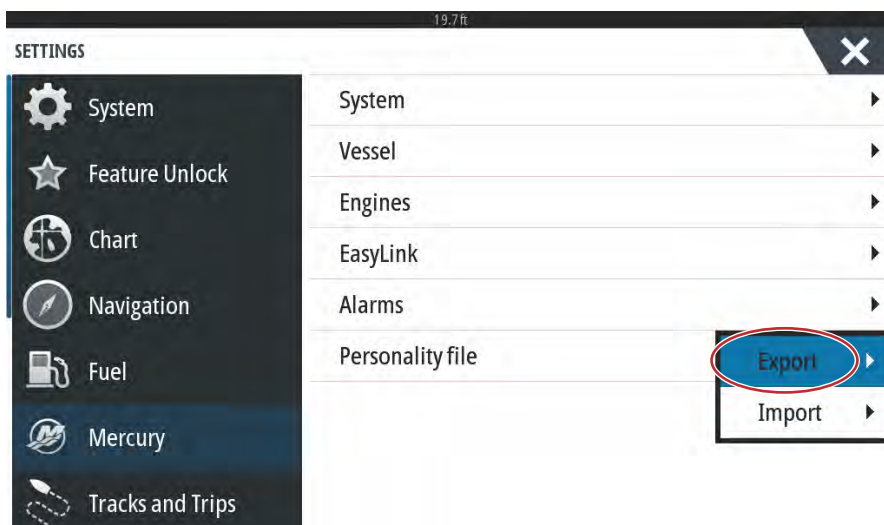


61718

Henkilötiedosto

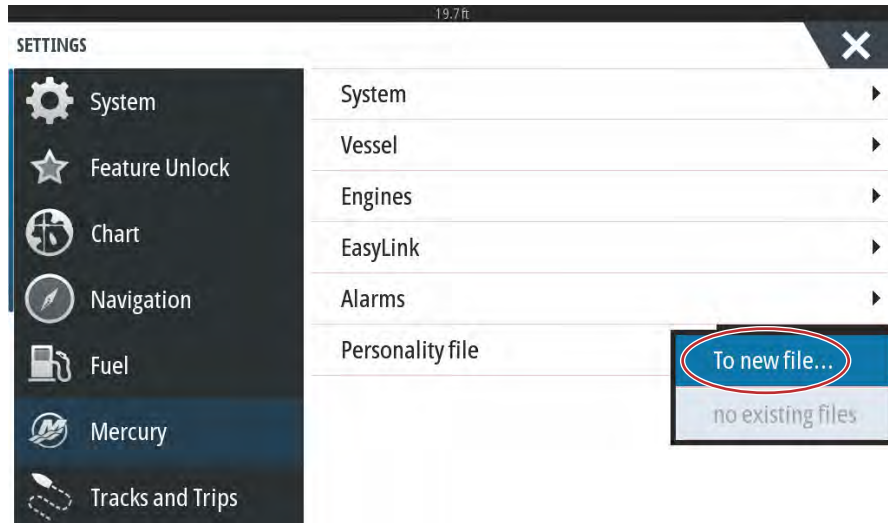
Vienti

Aluksen ohjelma koostuu kaikista VesselView-laitteessa tehdyistä asetuksista. Jos haluat viedä ohjelman, aseta SD-kortti korttiporttiin ja valitse Export (vie). Poista SD-kortti ja siirrä tiedosto toiseen VesselView-laitteeseen käyttämällä Import (tuo) -valintaa.



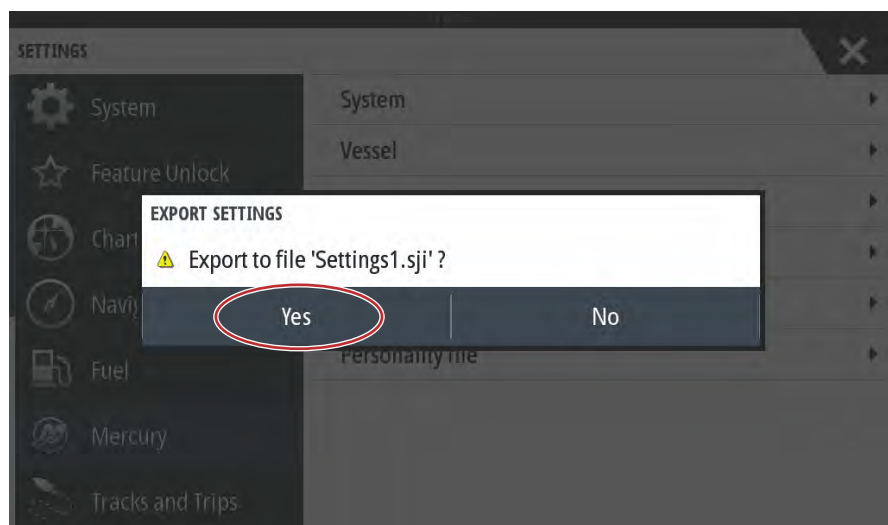
61719

Valitse Export (vie)



61720

Valitse To new file... (uuteen tiedostoon)



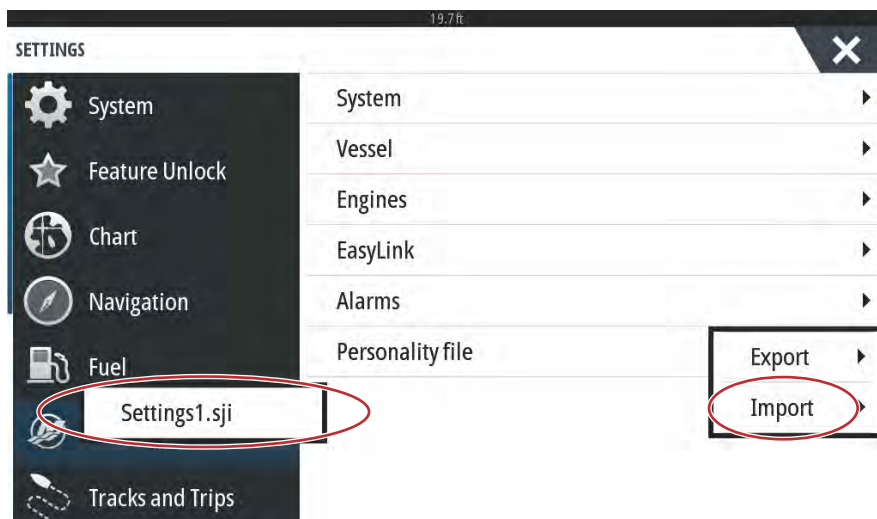
61721

Valitse Yes

Uusi ohjelmatiedosto kirjoitetaan muistikortin ylimmälle tasolle. Sitä ei sijoiteta SD-kortilla oleviin kansioihin.

Tuonti

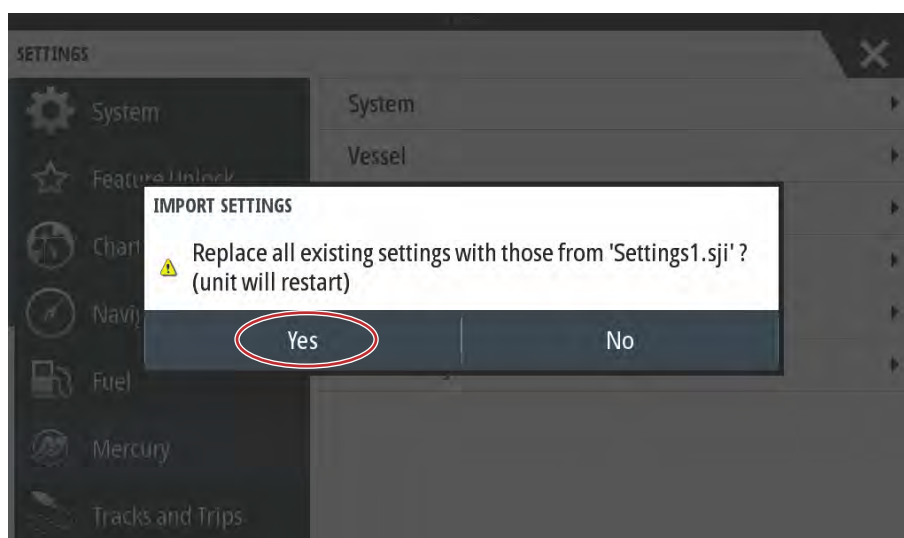
Jos haluat tuoda ohjelmatiedoston, aseta SD-kortti korttiportiin, johon on tallennettu VesselView-laitteen kirjoittama ohjelmatiedosto. Valitse Import (tuo). Näyttöön tulee luettelo löydettyistä tiedostoista. Valitse tiedosto ja aloita tuonti.



61722

Ohjelmatiedosto

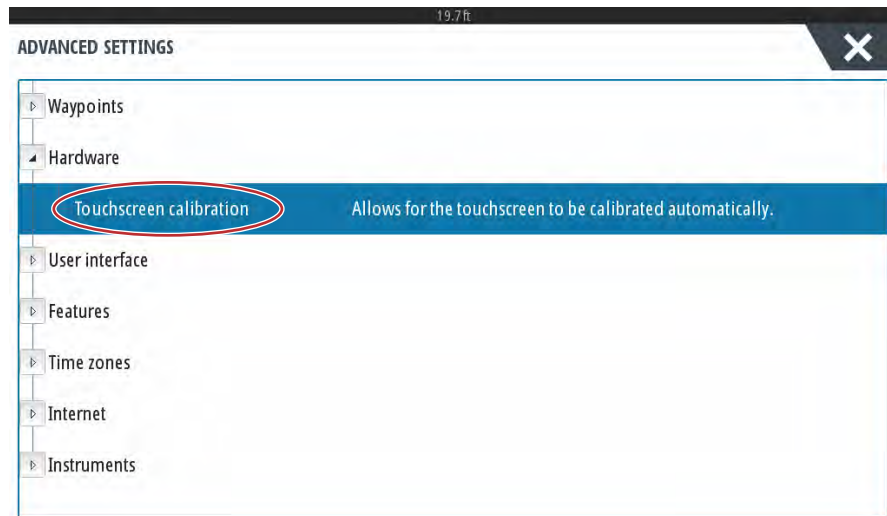
Sinua pyydetään vielä kerran vaihtamaan kaikki nykyiset asetukset. Valitse Yes. VesselView tuo uuden ohjelmatiedoston, ja yksikkö käynnistyy uudelleen.



61723

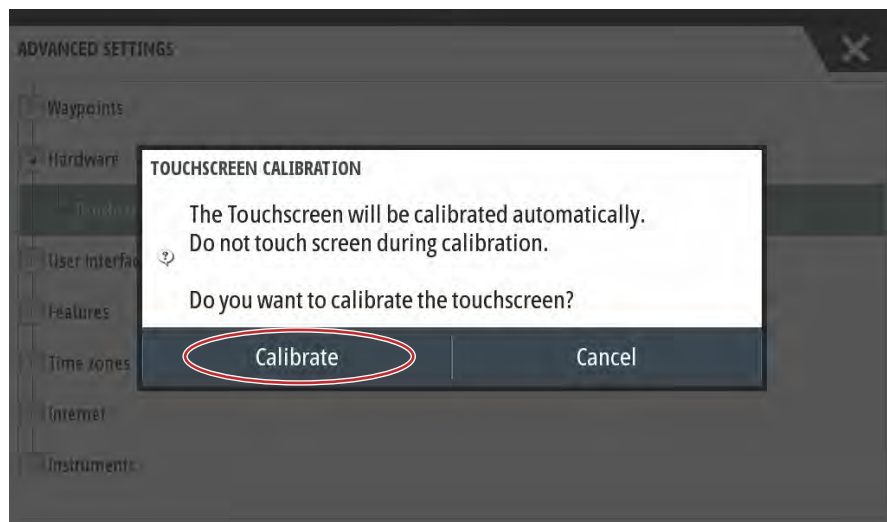
Kosketusnäytön kalibrointi

Kosketusnäyttö voidaan kalibroida ajoittain. Jos pyyhkäisyt tai kosketukset eivät vaikuta toimivan normaalisti, avaa System Controls (Järjestelmähallinta) -valikko pyyhkäisemällä yksikön yläreunasta näytölle. Valitse Settings (Asetukset). Valitse System (Järjestelmä). Valitse Advanced (Lisäasetukset). Valitse Hardware (Laitteisto). Näkyviin tulee Touchscreen calibration (Kosketusnäytön kalibrointi) -valikkokohta.



61493

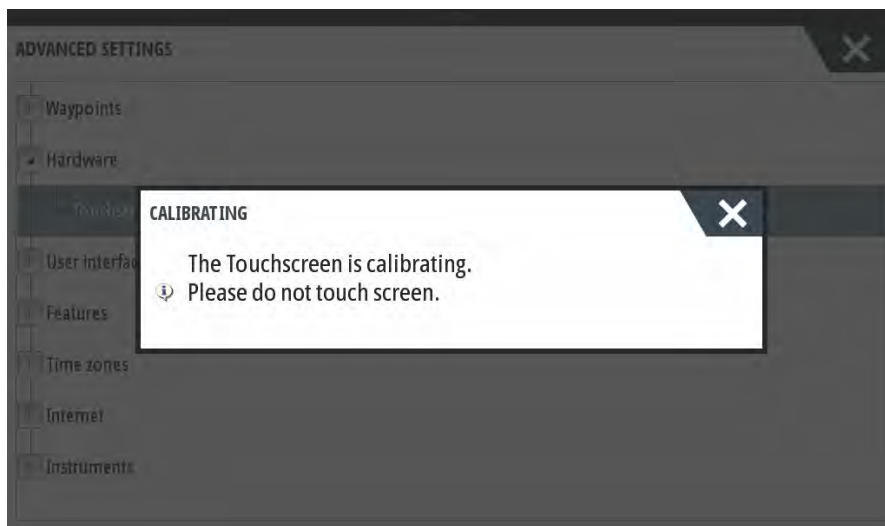
VesselView pyytää käyttäjää vahvistamaan kosketusnäytön kalibroinnin. Jatka kalibrointia valitsemalla Calibrate.



61494

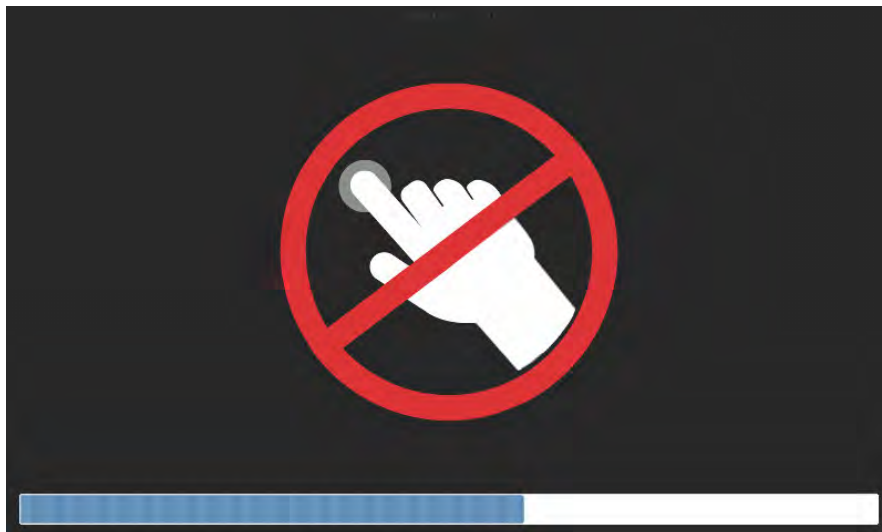
Osa 4 - Asennus ja kalibrointi

On tärkeää, että näyttöä ei kosketeta kalibroitiprosessin aikana.



61496

Näkyviin tulee edistymispalkki. Kun kalibrointi on valmis, näyttö palaa edistyneiden asetusten valikkoon.



61499

Osa 5 - Varoitukset ja hälytykset

Sisällysluettelo

Varoitukset, viat ja hälytykset.....	96	Matala vesi- ja Polttoaine vähissä -hälytykset ...	98
Varoitukset – viat ja hälytykset.....	96		

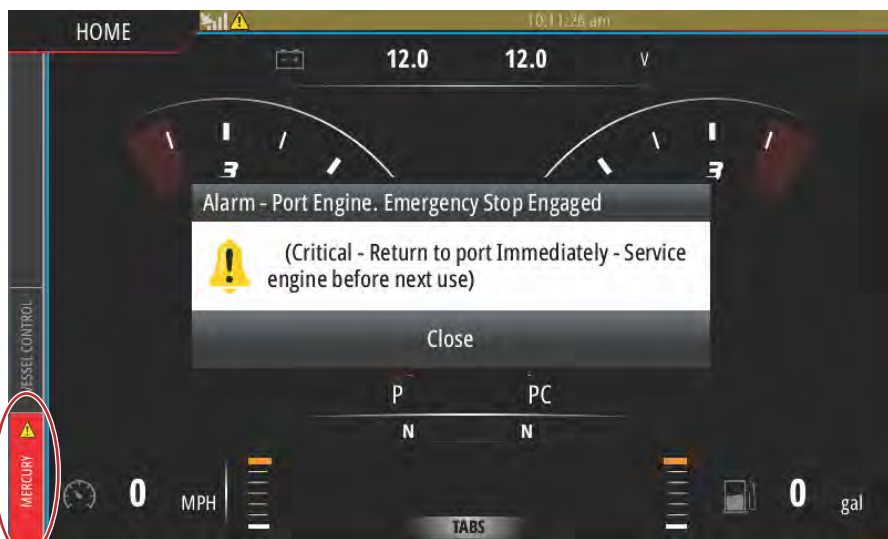
Varoitukset, viat ja hälytykset

Varoitukset – viat ja hälytykset

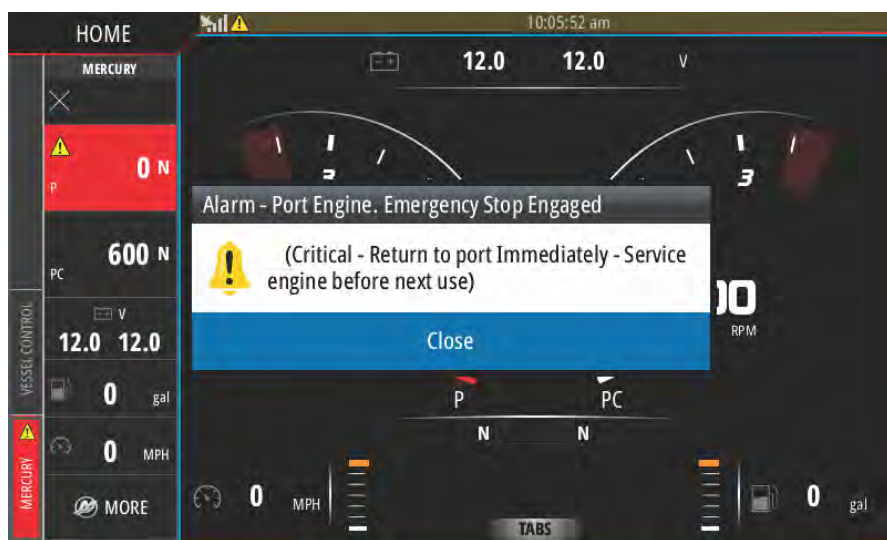
Kaikki Mercury-varoitukset, viat ja hälytykset tulevat näkyviin riippumatta siitä, mitä näytössä on hälytyksen tullessa. Kun hälytys syntyy, näytössä näkyy ikkuna, joka sisältää hälytyksen tekstin ja varoituksen sekä lyhyet toimintaohjeet.

Kun hälytys käynnistyy, Mercury-välilehti näytön vasemmassa alakulmassa näkyy punaisena yhdessä kansainvälisen varoitusmerkin kanssa. Kun hälytys aktivoituu, näytössä näkyy ikkuna, jossa on hälytysteksti ja varoitus sekä lyhyt kuvaus tarvittavista toimenpiteistä.

Seuraavissa kuvissa näkyy hälytysikkuna keskellä näyttöä ja vasemmassa reunassa palkki sekä avatussa että suljetussa tilassa.



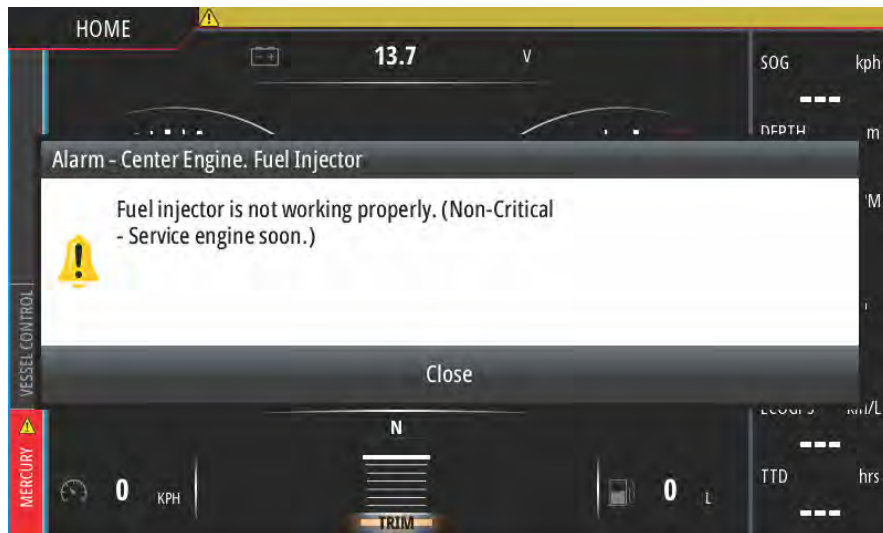
61773



61774

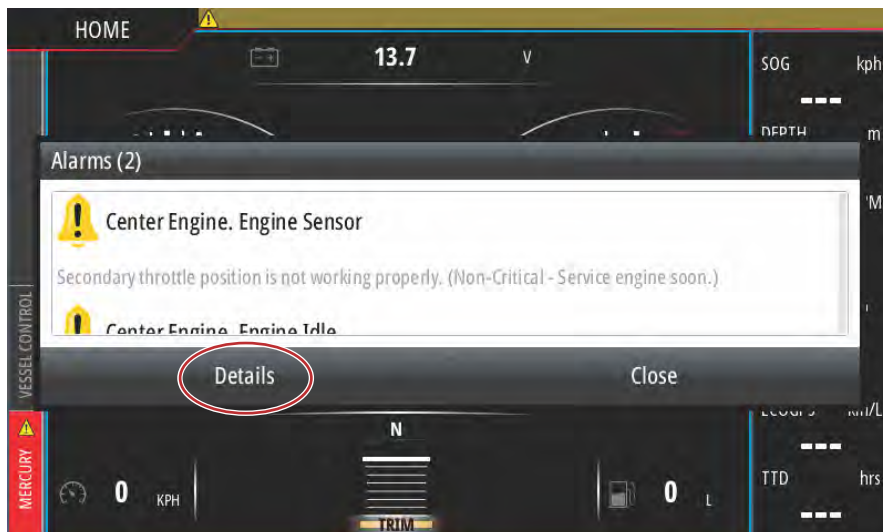
Kriittisen hälytyksen sattuessa myös Mercury Engine Guardian -järjestelmä reagoi tavallisesti myös esim. vähentämällä tehoa, enimmäiskierroslukua tai pakottamalla moottorin tyhjäkäynnille. Kaikki kriittiset viat antavat käyttäjälle äänimerkin. Kriittisen vian yhteydessä varoitustorvesta kuuluu jatkuva äänimerkki kuuden sekunnin ajan.

Vähemmän vakavat hälytykset näkyvät samoin kuin kriittiset hälytykset, mutta varoitustorvesta kuuluu kuusi lyhyttä piippausta.

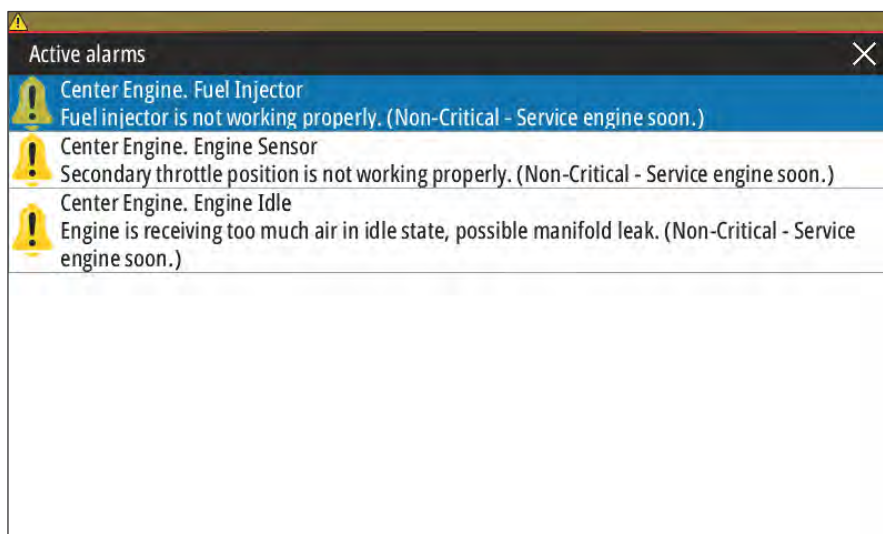


61545

Vikojen kohoikkunat antavat käyttäjälle lisätietoa yksittäisistä vioista. Valitse Details (tiedot) saadaksesi tarkemman kuvauksen viasta.



61542



61548

Osa 5 - Varoitukset ja hälytykset

Voit kuitata vian ja palata VesselView-päänäyttöön valitsemalla Active Alarms (aktiiviset hälytykset) -ikkunan oikeasta yläreunasta X-merkin tai valitsemalla edellisessä kohoikkunassa Close.

Pääset kaikkiin aktiivisiin hälytyksiin ja vikavaroituksiin milloin tahansa näytön vasemmassa reunassa olevan Mercury-välilehden kautta.



61546

Tyhjennä avoin vika tarkastamalla, korjaamalla tai vaihtamalla viallinen tai rikkoutunut osa, käynnistämällä sitten moottorit ja VesselView ja antamalla yksikön suorittaa käynnistykseen liittyvä järjestelmän skannaus. Jos alus läpäisee tämän skannauksen, näytön vasemmassa reunassa oleva Mercury-välilehti näkyy vihreänä. Voit milloin tahansa tarkistaa hälytyshistorian valitsemalla päävalikon ja sen jälkeen Alarms (Hälytykset) -vaihtoehdon. Täällä näet vikahistorian.

Matala vesi- ja Polttoaine vähissä -hälytykset

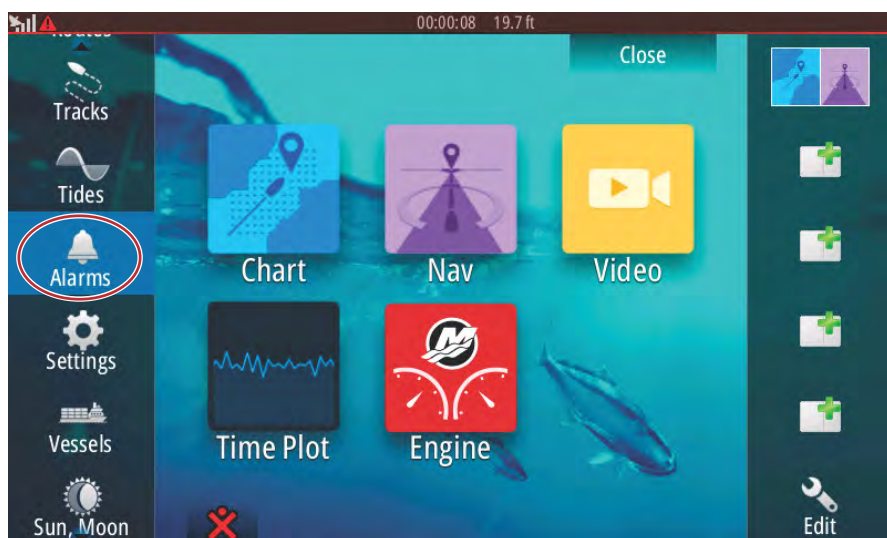
Jos vika ei ole kriittinen, kuten Shallow water (Matala vesi) ja Low fuel (Vähän polttoainetta), kuuluu kuusi lyhyttä piippausta ja näyttöön tulee ponnahdusikkuna, joka sisältää lyhyen kuvauksen viasta.

Tämäntyyppiset viat eivät muuta Mercury-välilehteä punaiseksi. Yläotsikkorivi sen sijaan muuttuu punaiseksi ja näyttää kansainvälisen varoitusmerkin.



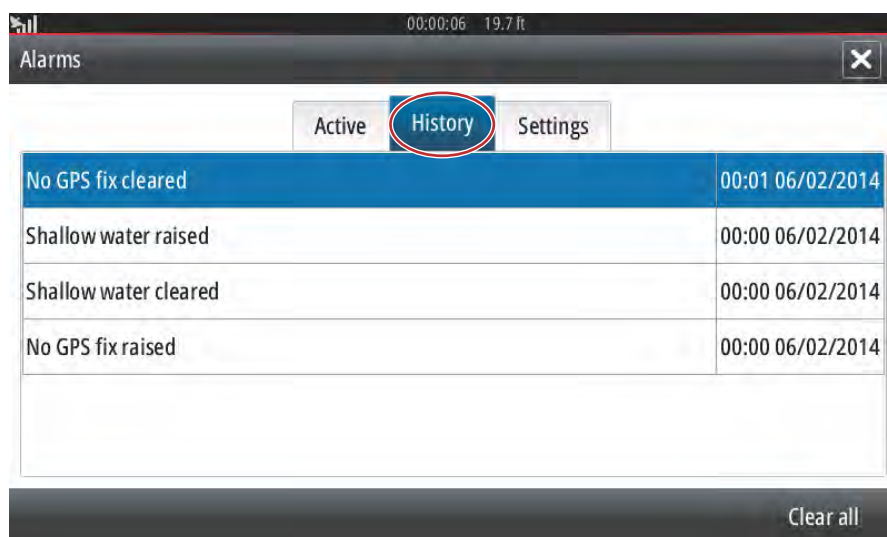
61778

Vikaa voidaan tarkastella valitsemalla päävalikkonäytöstä Alarms -vaihtoehto. Tässä vikaa voidaan tarkastella ja vian aiheuttaneita asetuksia muuttaa.



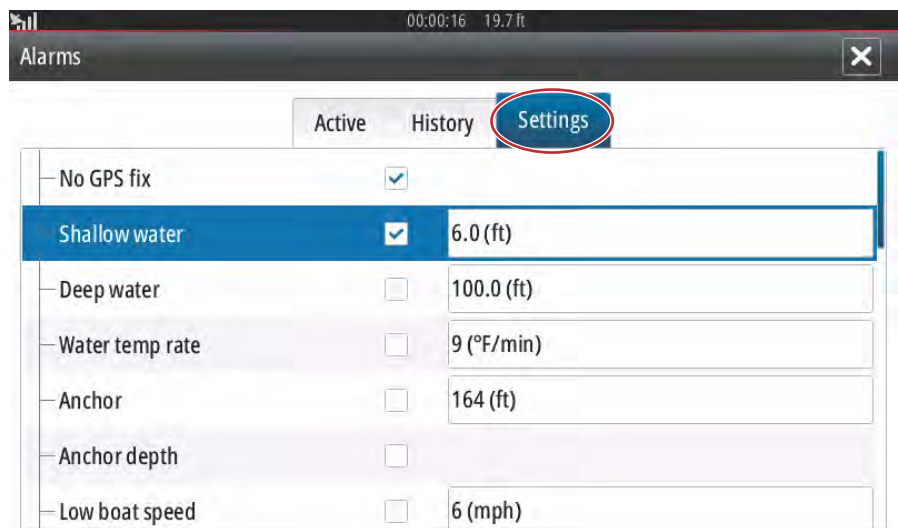
61781

Hälytysten valinnat



61779

History (Historia) -välilehti



61780

Settings (Asetukset) -välilehti

Osa 6 - Ohjelmiston päivittäminen

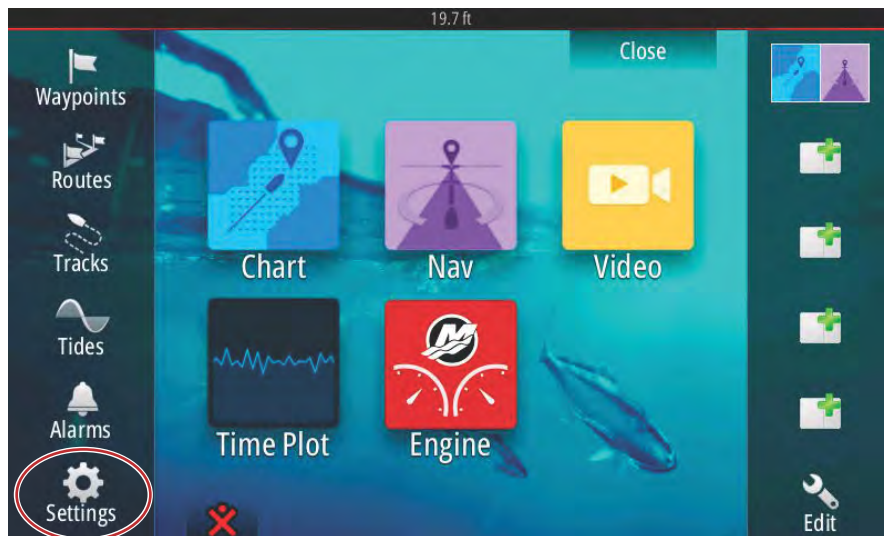
Sisällysluettelo

VesselView-näytön ja VesselView Linkin ohjelmistojen päivittäminen Wi-Fi-verkon kautta.....	102	Päivittäminen microSD-kortin avulla	116
Päivittäminen Wi-Fi-verkon kautta	102	Nykyisen ohjelmiston lataaminen	116
VesselView-näytön ohjelmiston päivittäminen.....	114	VesselView-ohjelmiston päivittäminen microSD-muistikortin avulla	116
Nykyisen ohjelmistoversion tarkastaminen	115	VesselView Link -moduulin ohjelmiston päivittäminen....	119
Päivittäminen Wi-Fi-verkon kautta	116		

VesselView-näytön ja VesselView Linkin ohjelmistojen päivittäminen Wi-Fi-verkon kautta

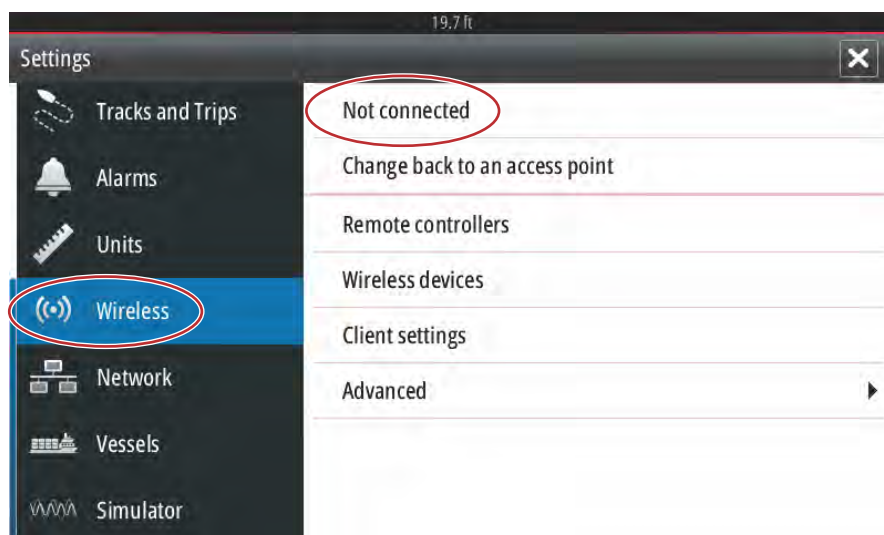
Päivittäminen Wi-Fi-verkon kautta

Valitse **Settings** (Asetukset) -kuvake.



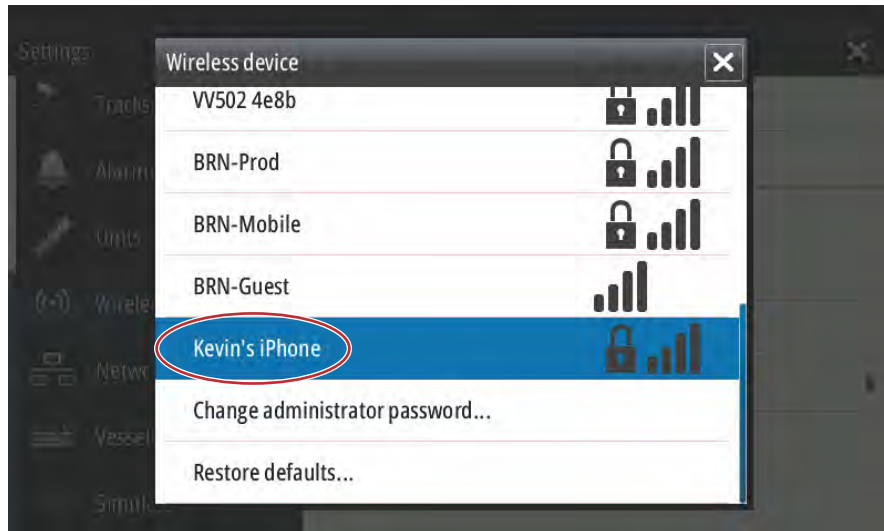
64270

Valitse **Wireless** (Langaton) ja sitten **Not connected** (Ei yhteydessä).



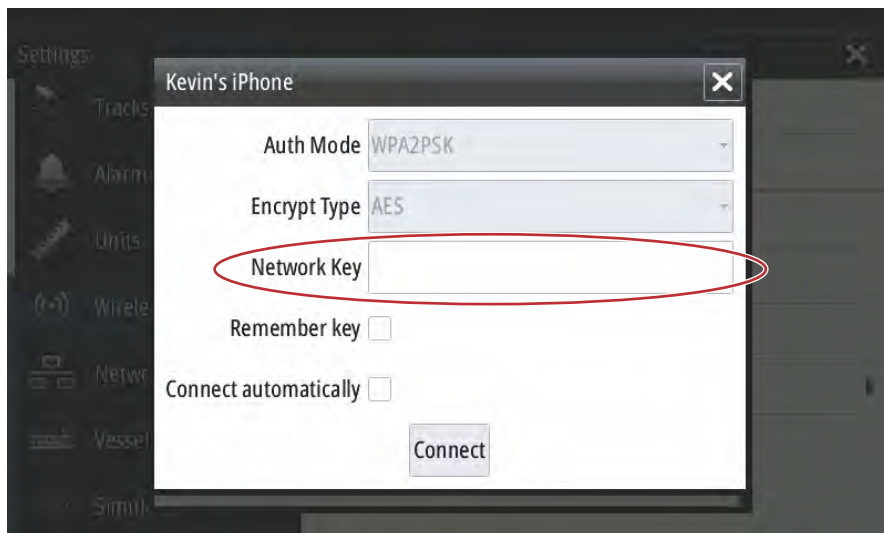
64271

Valitse langaton verkko.



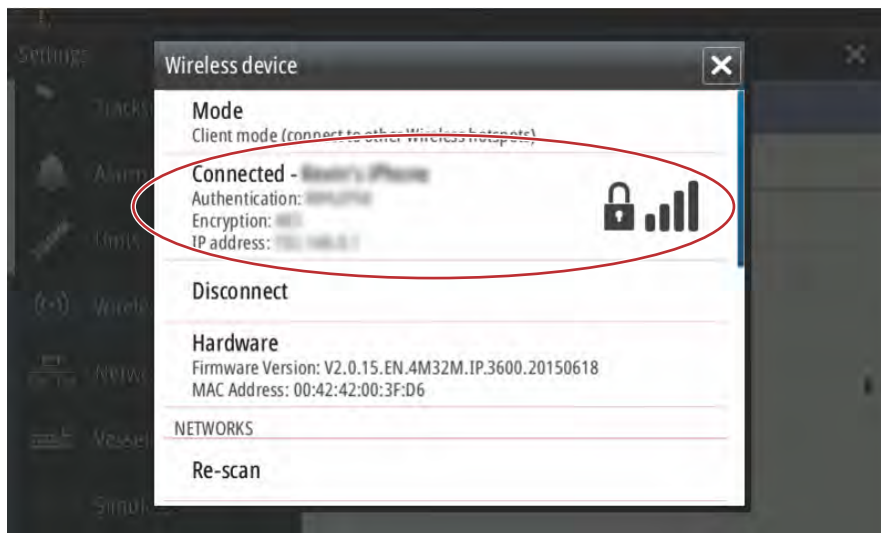
64272

Syötä **Network Key** (Verkkoavain) -salasana ja valitse **Connect** (Yhdistä). Kirjainkoolla on merkitystä verkkoavaimessa. Virtuaalinäppäimistössä käytetään oletuksena isoja kirjaimia, joten varmista, että käytät oikeita merkkejä, kun syötät salasanan.



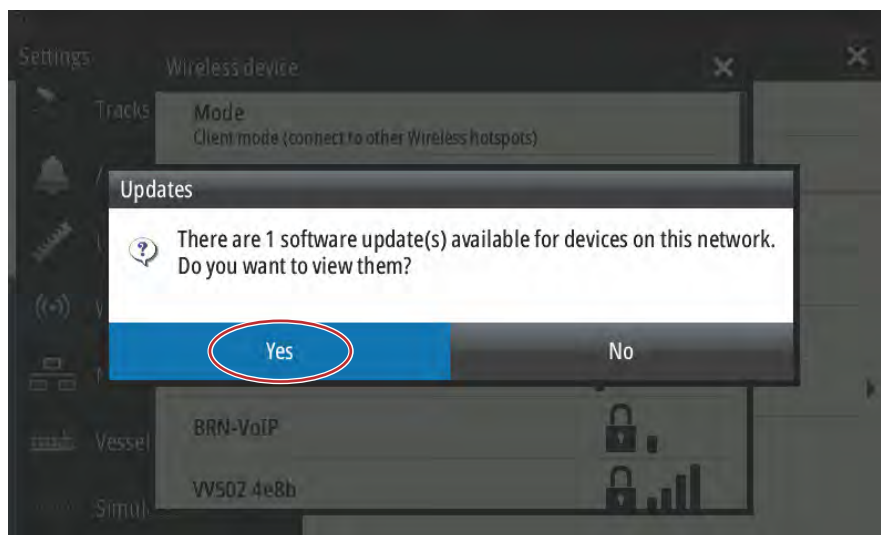
64273

Valitun laitteen tilan pitäisi nyt olla **Connected** (Yhdistetty). Lisäksi tilapalkin vasemmassa yläkulmassa näkyy maapallokuvake. Näin tiedät, että yhteys on muodostettu.



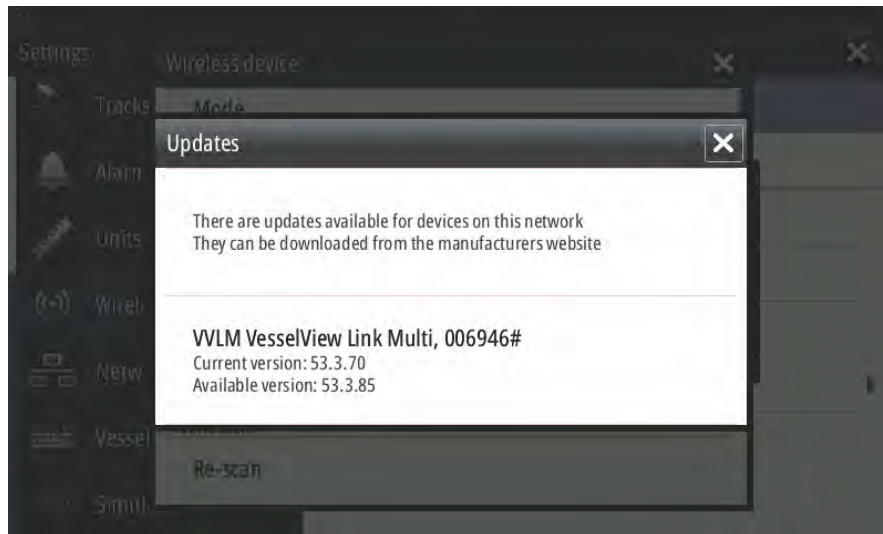
64274

Kun yhteys on muodostettu, yksikkö tarkistaa automaattisesti, onko ohjelmistopäivityksiä saatavana. Katso päivitykset valitsemalla **Yes** (Kyllä).



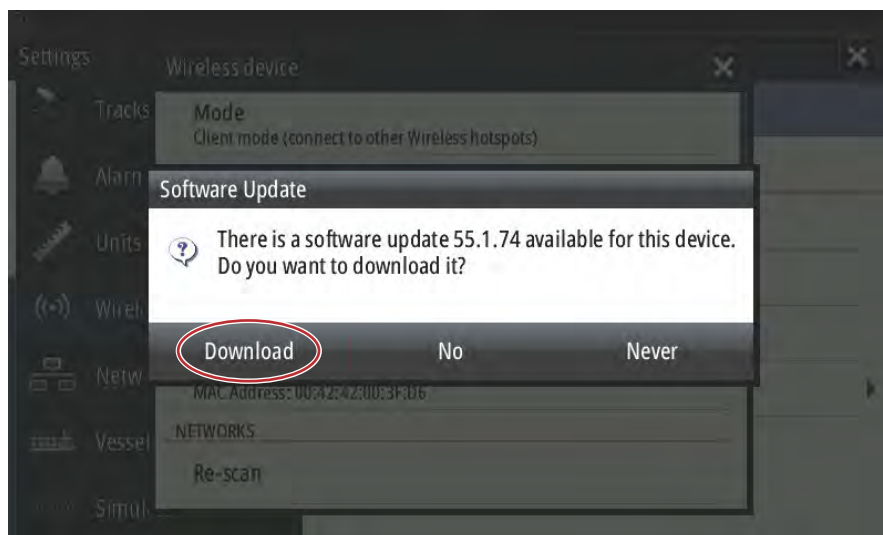
64275

VesselView Linkin päivitykset voi ladata Mercuryn verkkosivustolta. Kun VesselView on päivitetty, avautuu toinen ponnahdusikkuna, jossa yksikkö voi ladata VesselView Linkin päivityksen yksikön kautta microSD-kortille. Tämän jälkeen VesselView Linkin ohjelmiston voi päivittää muistikortin avulla. Sulje ponnahdusikkuna valitsemalla X.



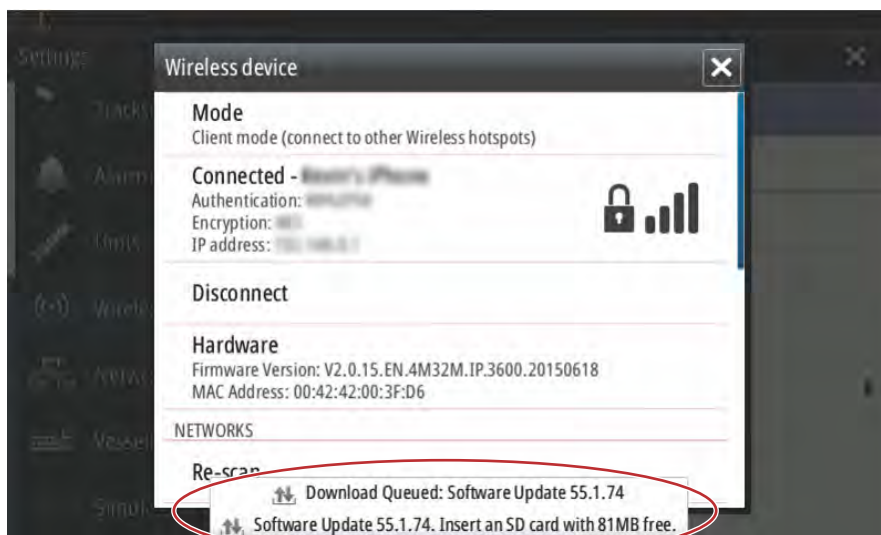
64276

Seuraavassa näyttökuvassa on esimerkki VesselView 702 -yksikön päivityksestä. Ilmoituksen tarkka sisältö riippuu yksiköstä ja versiosta. Valitse **Download** (Lataa).



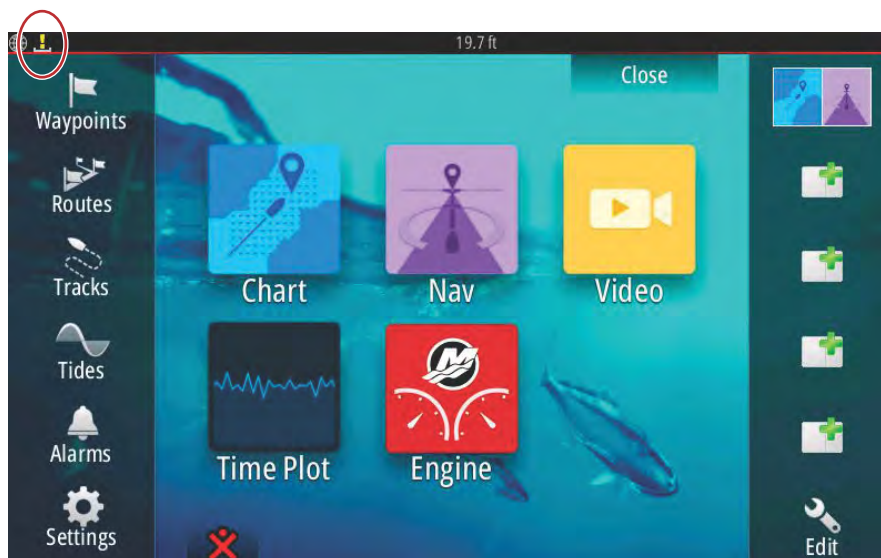
64277

Näytön alaosaan tulee pieni ponnahdusikkuna, jossa kehoitetaan asettamaan microSD-kortti, jos sellaista ei ole vielä asetettu VesselView-yksikköön.



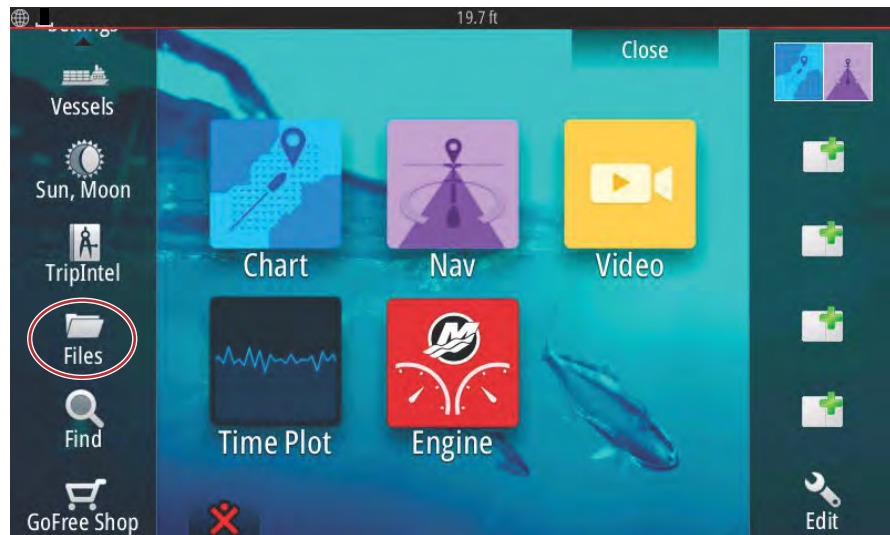
64278

Lisäksi ylimmässä tilapalkissa näkyy latauskuvake. Huutomerkki tarkoittaa, että VesselView-yksikköön täytyy asettaa microSD-kortti.



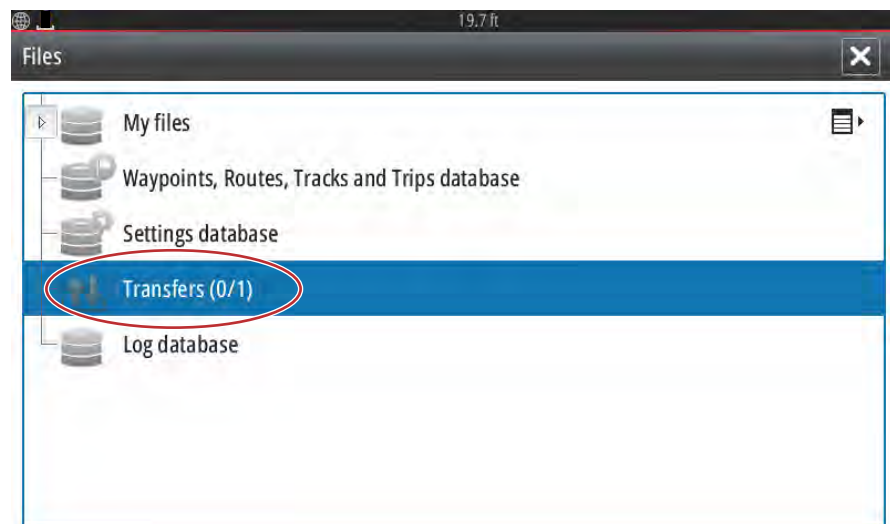
64279

Tarkkaile latausta valitsemalla **Files** (Tiedostot) -kuvake. **Files**-kuvakkeen valitsemista varten voit joutua vierittämään tai pyyhkimään näyttöä.



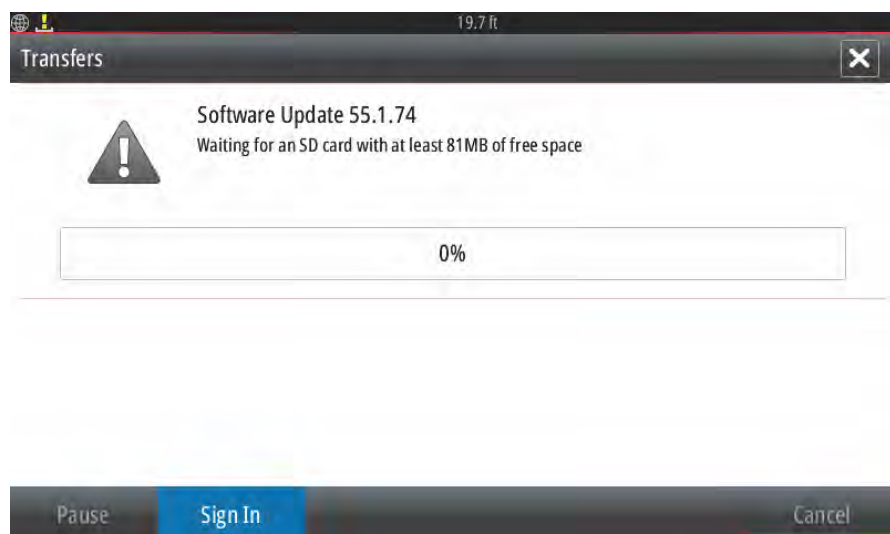
64280

Valitse **Transfers** (Tiedonsiirto).



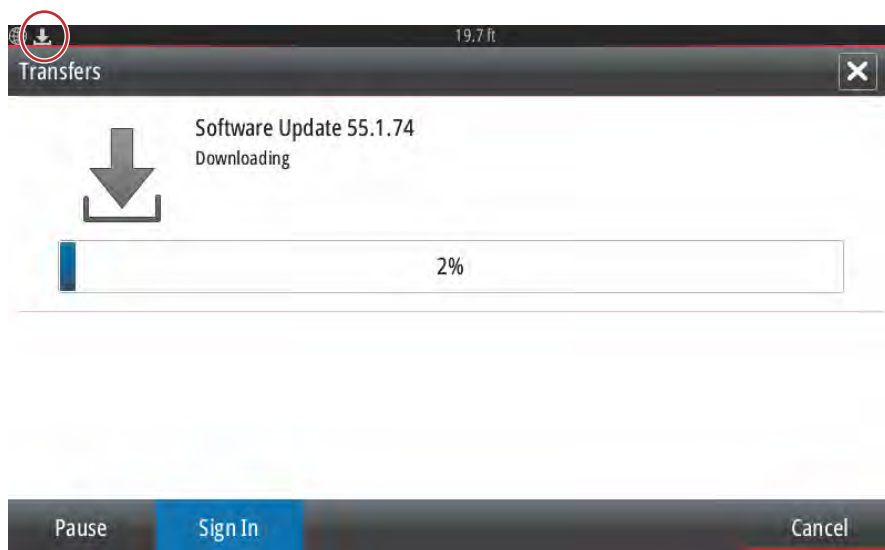
64281

Ohjelmiston lataus on käynnissä, jos yksikössä on microSD-kortti. Jos yksikössä ei ole microSD-korttia, tässä kohdassa näkyy ilmoitus puuttuvasta kortista.



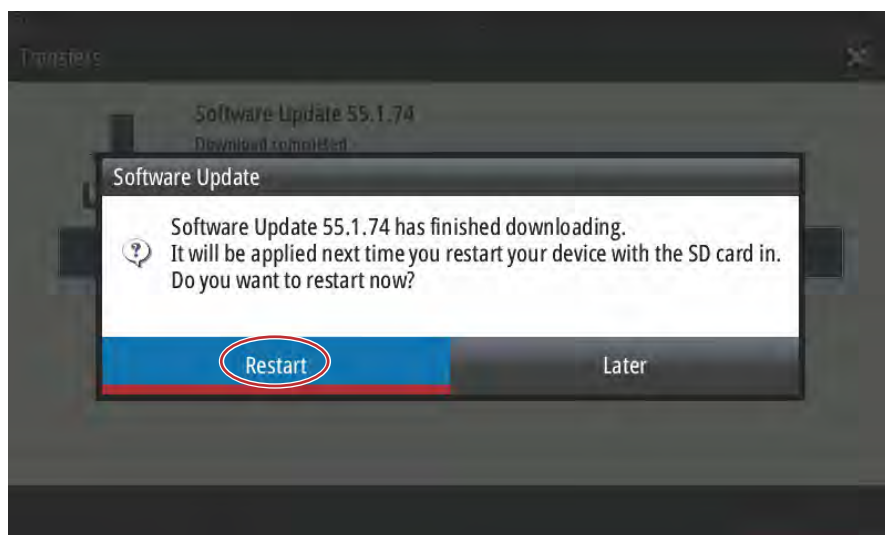
64282

Aseta microSD-kortti lukijaan, niin päivityksen lataaminen käynnistyy. Ylimmän tilapalkin latauskuvakkeeseen tulee huutomerkin tilalle nuoli alaspäin.



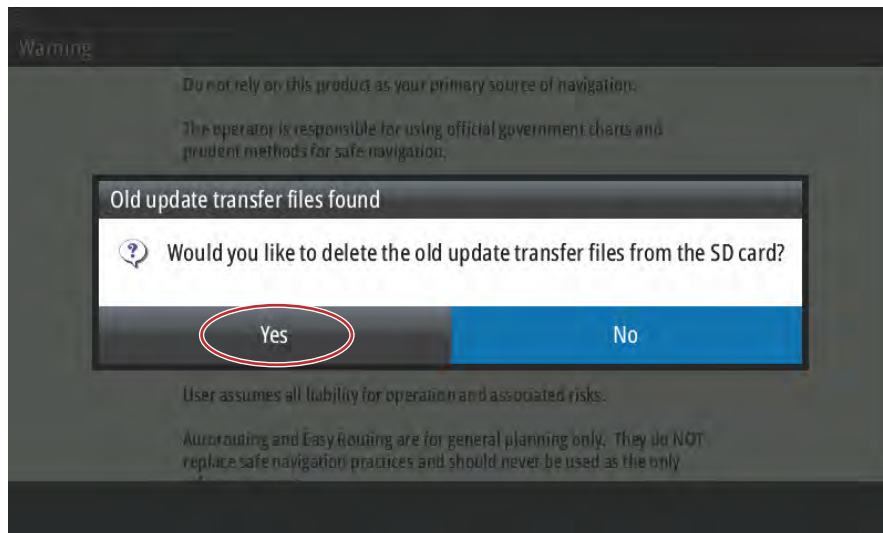
64283

Kun päivitys on ladattu, järjestelmä täytyy käynnistää uudelleen. Valitse **Restart** (Käynnistä uudelleen). Uusi päivitys suoritetaan käynnistyttyä yhteydessä.



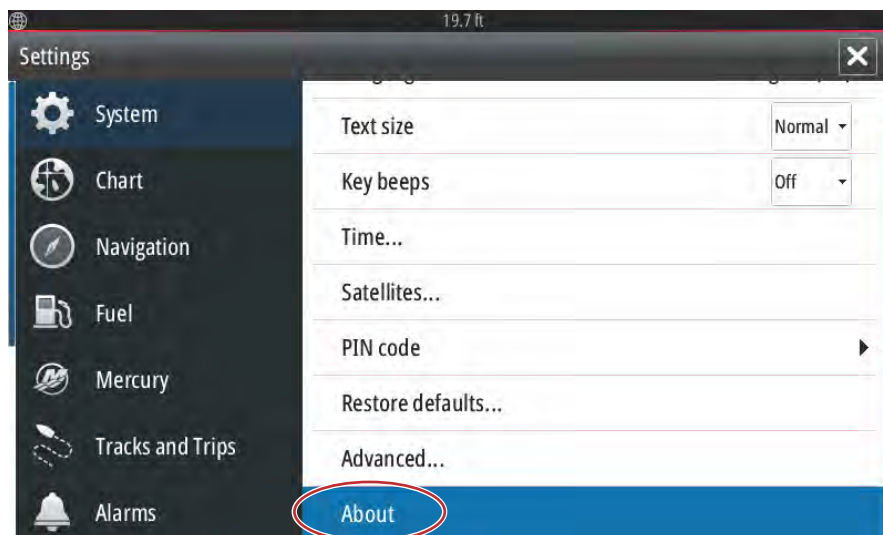
64284

Poista ohjelmistopäivitys microSD-kortilta valitsemalla **Yes** (Kyllä).



64285

Varmista, että ohjelmistopäivitys on asennettu, valitsemalla **Settings** (Asetukset), **System** (Järjestelmä) ja lopuksi **About** (Tietoja).



64286

Versionumero ja Application-numero näkyvät näytössä vasemmalla ylhäällä. Tarkasta, onko päivityksiä vielä lisää, valitsemalla Support (Tuki). Varmista, että yksikkö on edelleen yhdistetty Wi-Fi-verkkoon.



64287

Jos järjestelmään on saatavana muita päivityksiä, ne näkyvät näytössä. Jos päivitys koskee VesselView Link -moduulia, näkyy ilmoitus, jossa käyttäjää kehoitetaan asettamaan microSD-kortti VesselView-yksikköön. Ilmoitusta ei näytetä, jos microSD-kortti on jo asetettu VesselView-monitoiminäyttöön. Kaikki lataukset alkavat automaattisesti yhteensopivissa laitteissa, joissa on jo microSD-kortti.



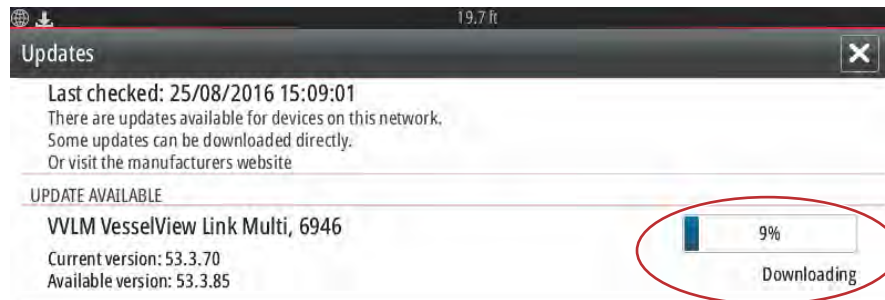
64288

Aseta microSD-kortti kortinlukijaan ja valitse **Download** (Lataa).



64289

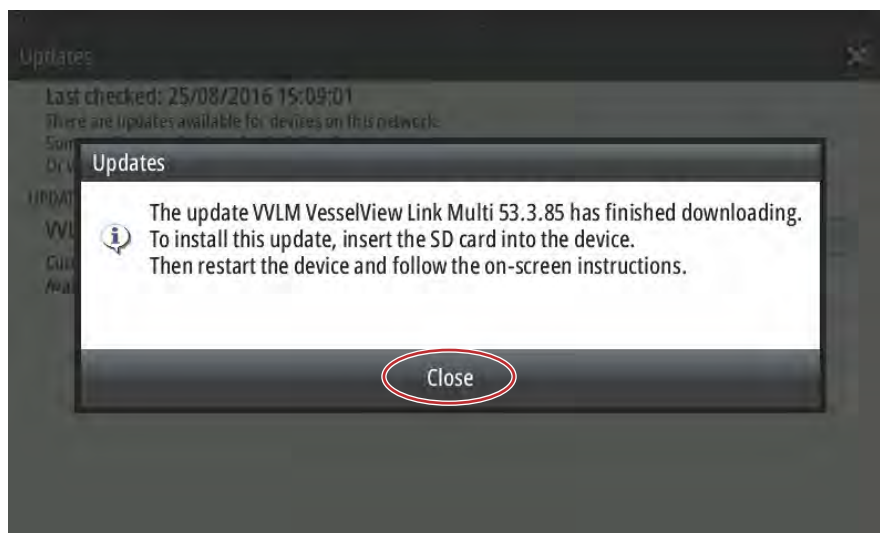
VesselView alkaa ladata VesselView Linkin päivitystä Wi-Fi-verkon kautta microSD-kortille.



Downloading: VLM VesselView Link Multi 53.3.85

64290

Irrota microSD-kortti VesselView-yksiköstä ja aseta se VesselView Linkin korttipaikkaan. VesselView 502:ssa yksikkö täytyy irrottaa kojelaudasta, jotta korttipaikka tulee esiin.



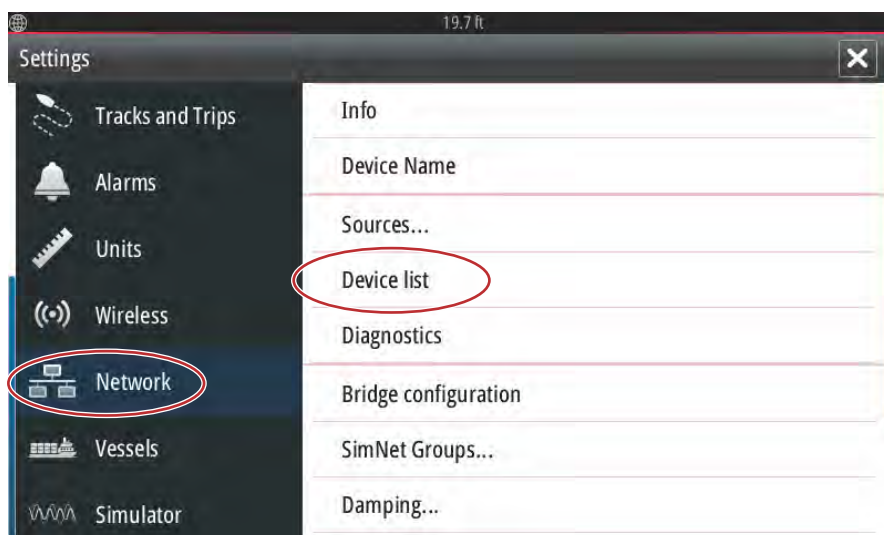
64291

Kun valitset Install (Asenna), saat ohjeeksi asettaa microSD-kortin VesselView Link -moduuliin. Sulje ikkuna valitsemalla X.



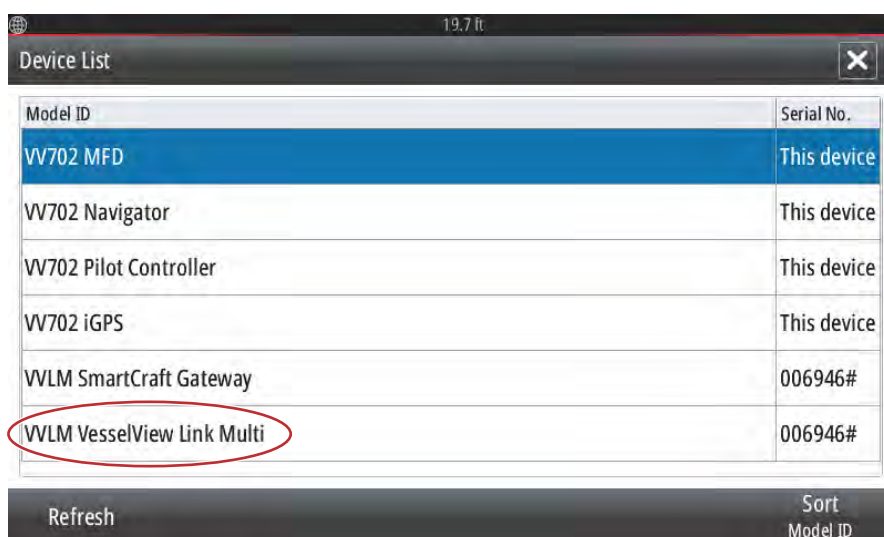
64292

Siirry **Settings** (Asetukset) -valikkoon. Valitse **Network** (Verkko) ja sitten **Device list** (Laiteluettelo).



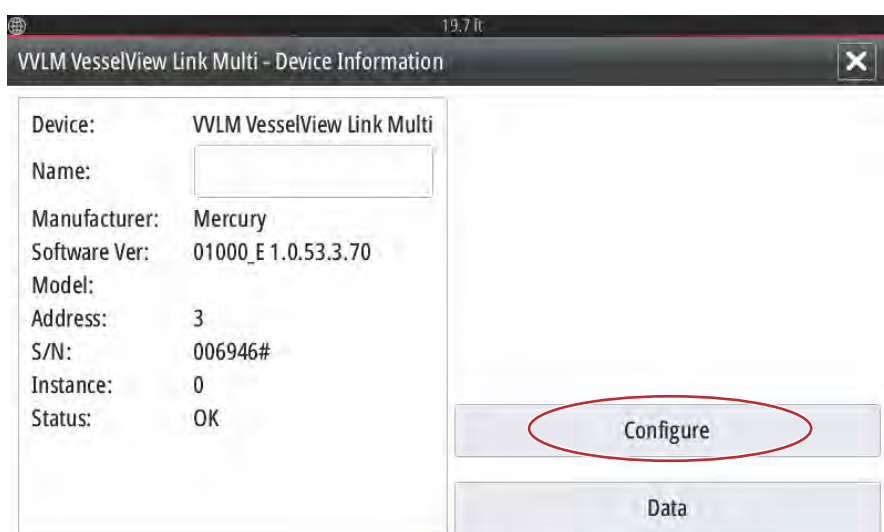
64293

Valitse VesselView Link -moduuli luettelosta. Seuraavassa kuvassa on yksi mahdollinen esimerkki. Jos aluksessa on vain yksi moottori, VesselView Link -moduulin tyyppi on Single.



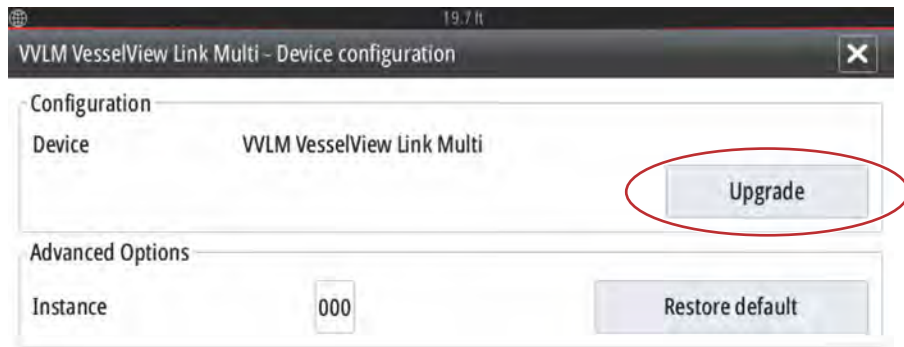
64294

Valitse **Configure** (Konfiguroi).



64295

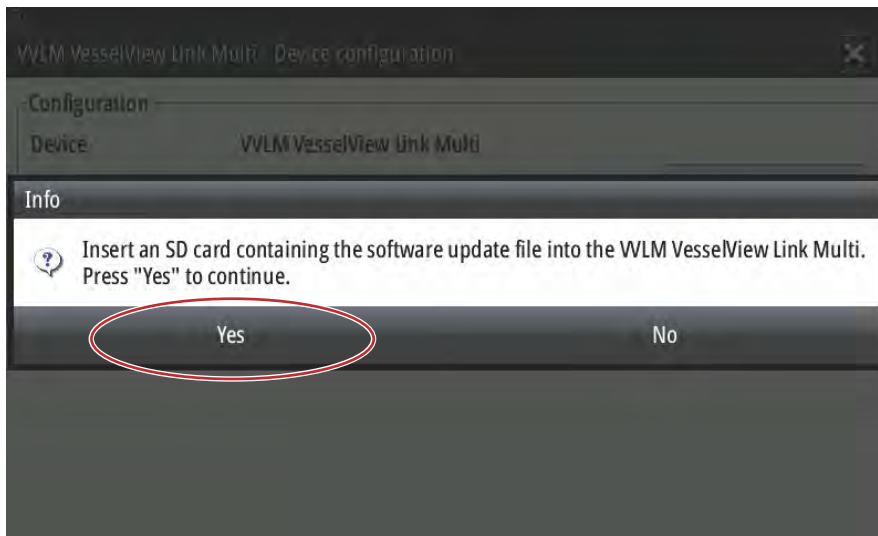
Valitse **Upgrade** (Päivitä).



64297

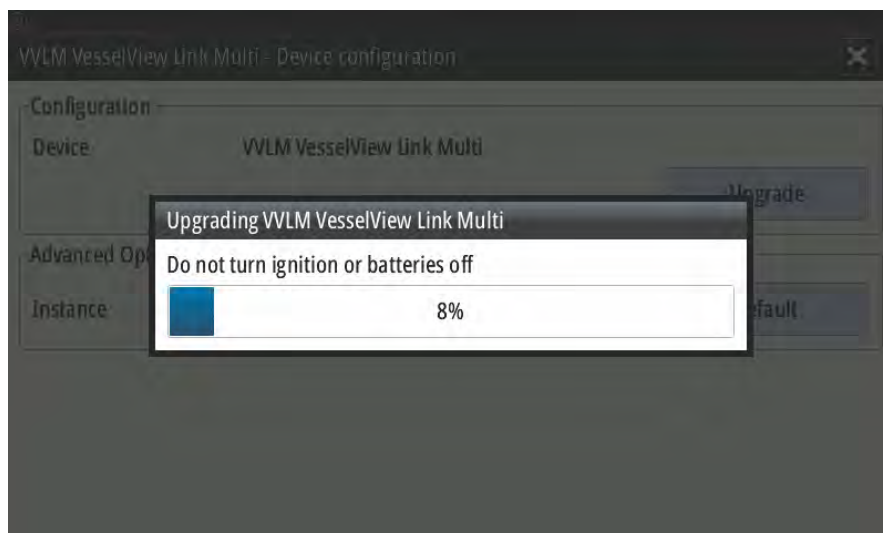
Aseta microSD-kortti VesselView Linkiin. Valitse **Yes** (Kyllä).

HUOMAUTUS: MicroSD-kortin alapuoli, eli se puoli, jossa on metalliset koskettimet, asetetaan ylöspäin eli kohti VesselView Linkin yläpuolta. Liitännät ovat VesselView Linkissä yläpuolella.



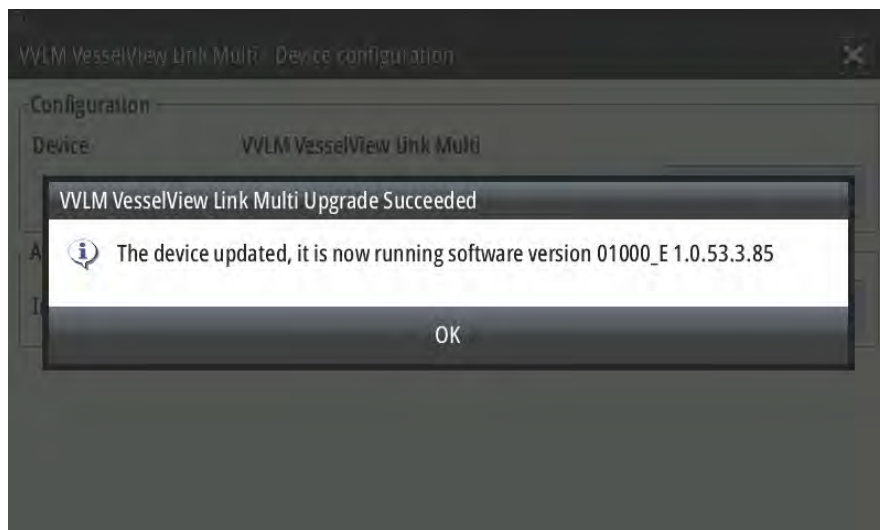
64298

Päivitys alkaa.



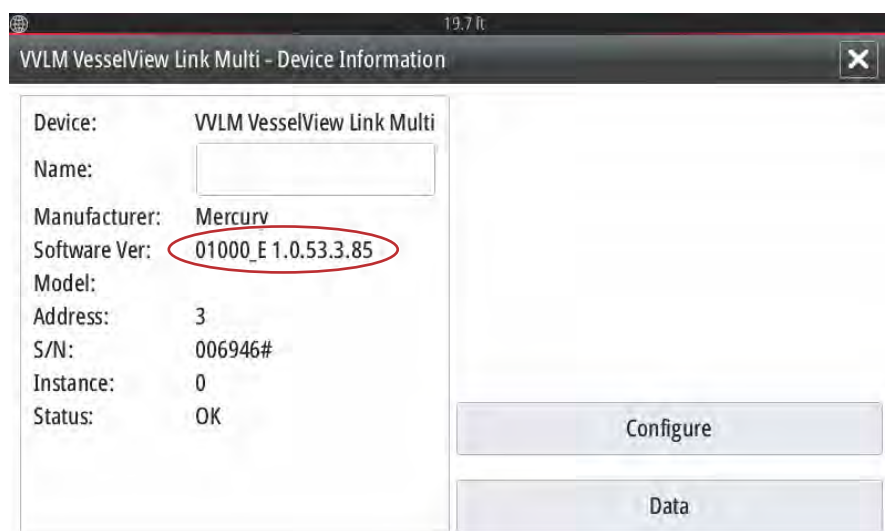
64299

Nyt päivityksen pitäisi olla valmis.



64300

Käyttäjä voi varmistaa ohjelmistoversion **Device list** (Laiteluettelo) -ikkunassa.



64301

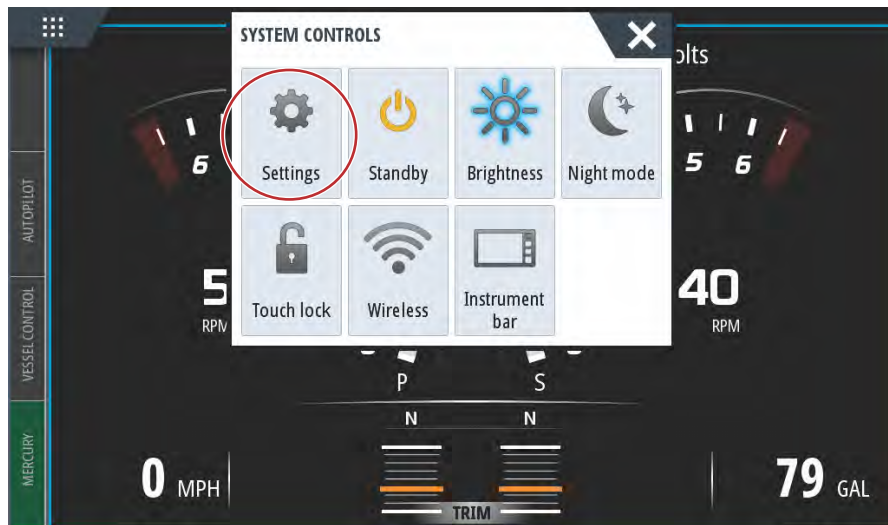
Ohjelmistoversion sijainti

VesselView-näytön ohjelmiston päivittäminen

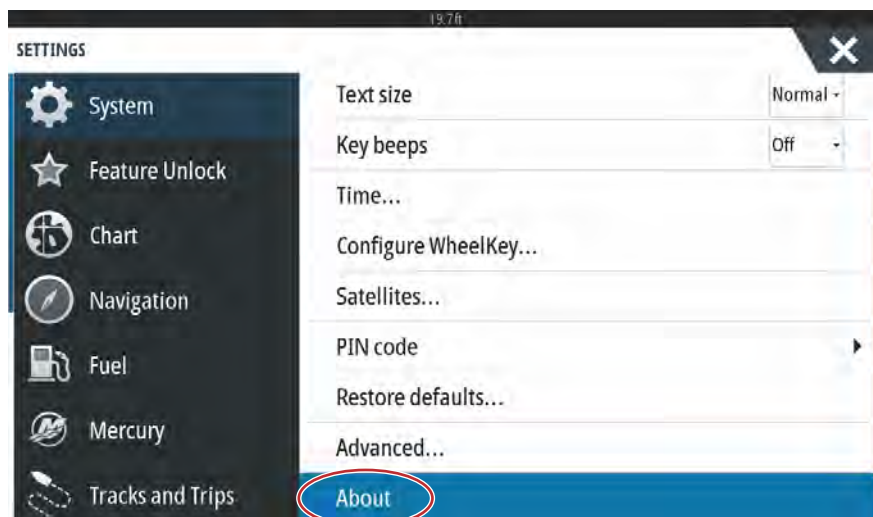
VesselView-näytön ohjelmiston voi päivittää kahdella tavalla. Toinen on Wi-Fi-yhteyden kautta ja toinen on jokaiseen yksikköön sisältyvän microSD-kortinlukijan kautta.

Nykyisen ohjelmistoversion tarkastaminen

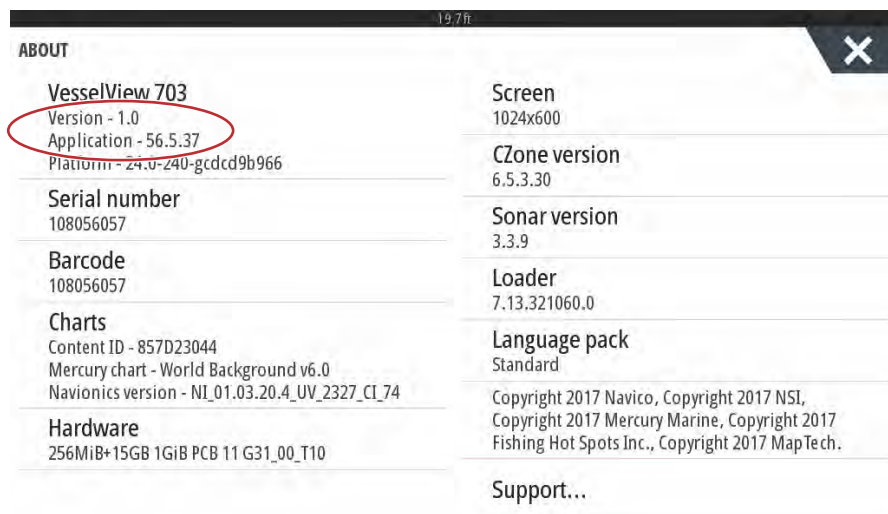
Kuka tahansa voi ladata VesselView-näytön ja Link-moduulin uusimman ohjelmiston Mercury verkkosivustolta osoitteesta <https://www.mercurymarine.com>. Käynnistä VesselView ja tarkasta sen ohjelmistoversio. Jos VesselView on jo käynnissä, pyyhkäise yksikön yläreunasta alaspäin näytölle, jolloin näkyviin tulee System Controls (Järjestelmänhallinta) -valikko. Katso VesselView-näytön ohjelmiston nykyinen versio valitsemalla Settings>System>About (Asetukset>Järjestelmä>Tietoja).



61469



61470

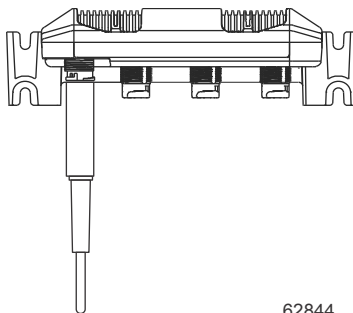


61471

Päivittäminen Wi-Fi-verkon kautta

VesselView 502-, 703- ja 903-yksiköissä on sisäinen Wi-Fi-moduuli ja Bluetooth-liitettävyys. Kun yksikkö on käynnissä, se tarkastaa ajoittain internetin kautta, onko Mercury Marinen sivustolla uusi päivitystiedosto. Käyttäjän täytyy hyväksyä päivitys näyttöön tulevan ilmoituksen kautta.

VesselView 702 -yksikön mukana tulee erillinen Wi-Fi-moduuli. Moduulin avulla tarkastetaan internetin kautta, onko Mercury Marinen sivustolla päivityksiä. Jos päivitys on tarjolla, käyttäjä saa päivityksen asentamiseen tarvittavat ohjeet näytöltä.



62844

VesselView 702:n Wi-Fi-moduuli

1. Varmista, että korttipaikassa on microSD-muistikortti.
2. Muodosta langaton yhteys VesselView-näytöstä langattomaan verkkoon tai matkapuhelimeen, jonka verkkoyhteys jaetaan.
3. Odota, että VesselView tai VesselView Link ilmoittaa automaattisesti uudesta päivityksestä.
 - a. Vaihtoehtoisesti voit tarkastaa päivitysten saatavuuden manuaalisesti.
 - b. Jos yksikkö ei lataa päivityksiä, tiedostot voi ladata Mercury julkisen sivuston kautta tai ne voi tilata sähköpostitse Mercury teknisestä tukipalvelusta.
4. Lataa päivitys microSD-kortilta VesselView-näyttöön.
5. Tarkasta, onko muistikortilla VesselView Linkin päivitys.
 - a. Jos kortilla ei ole VesselView Linkin päivitystä, hanki tiedosto jollakin vaiheessa 3 mainitulla vaihtoehtoisella tavalla.
6. Aseta VesselView Linkin päivityksen sisältävä muistikortti VesselView Linkiin.
7. Kehota VesselView Linkiä lataamaan päivitys kortilta siirtymällä VesselView-näytössä valikkoon: Network/Device List (Verkko/Laiteluettelo). Valitse VesselView Link (ei Gateway) ja valitse sitten "Configure" (Konfiguroi) ja "Upgrade" (Päivitä), jotta VesselView Linkin päivitys alkaa.

HUOMAUTUS: Jos et nähnyt automaattista päivityskehotetta, voit siirtyä valikossa kohtaan "System" (Järjestelmä) ja valita "About" (Tietoja). Kun olet About-kohdassa, VesselView näyttää, onko päivityksiä saatavana, jos laite on yhteydessä internetiin. Normaalisti päivityksen valitseminen tätä kautta aiheuttaa sen, että VesselView lataa oman päivityksensä, mutta VesselView Linkin päivitystä ei lataa.

Päivittäminen microSD-kortin avulla

Kaikissa monitoiminäytöissä on microSD-kortinlukija. Katso kortinlukijan sijainnit **kohdasta 1**. Jotkin näyttömallit täytyy irrottaa kojelaudasta, jotta kortinlukija saadaan esiin.

Nykyisen ohjelmiston lataaminen

Kaikki VesselView-ohjelmistopäivitykset ovat saatavana Mercury Marinen sivustolla osoitteessa: <https://www.mercurymarine.com>.

Lataa tiedosto microSD-kortille, jonka koko on vähintään 512 Mt ja muoto on joko FAT tai FAT 32. Voit tarkastaa microSD-kortin muodon katsomalla sen ominaisuudet tietokoneella. Varmista, että tiedosto tallennetaan microSD-kortin juurihakemistoon. Tallennusvälineen juuri on korkein taso, jossa tiedosto ei ole missään kansiossa.

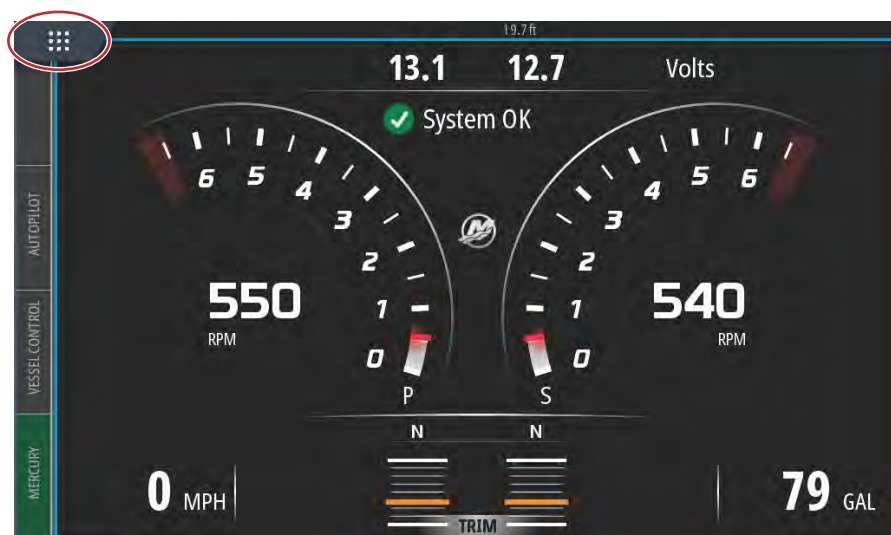
HUOMAUTUS: Varmista, että microSD-kortti on asetettu huolellisesti kortinlukijaan. Kortti on paikoillaan, kun kuuluu naksahdus ja kortti pysyy kortinlukijassa.

VesselView-ohjelmiston päivittäminen microSD-muistikortin avulla

Päivitä VesselView-ohjelmisto microSD-kortin avulla noudattamalla seuraavia ohjeita.

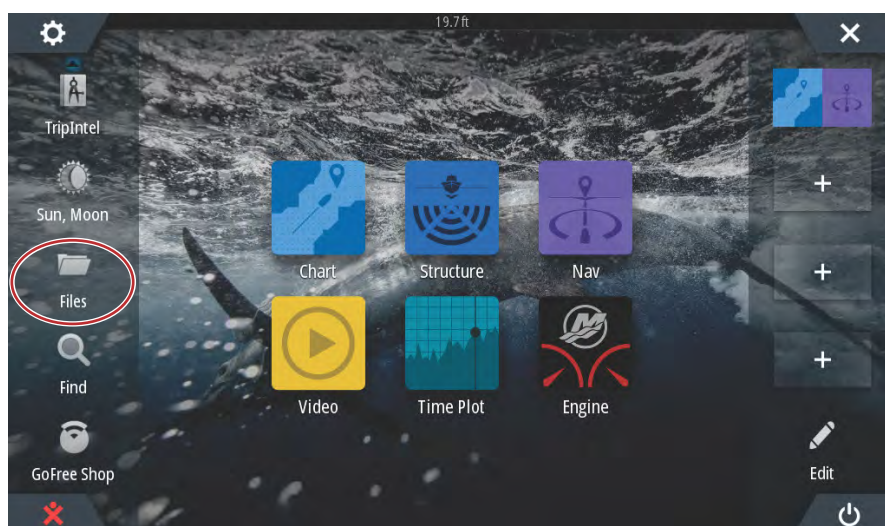
1. Käännä virta-avain päälle ja varmista, että VesselView on päällä.
2. Aseta microSD-kortti VesselView-yksikön korttipaikkaan, niin että se naksahtaa ja pysyy paikoillaan.

3. Avaa kotiruutu koskettamalla näytön yläosassa olevaa KOTI-välilehteä.



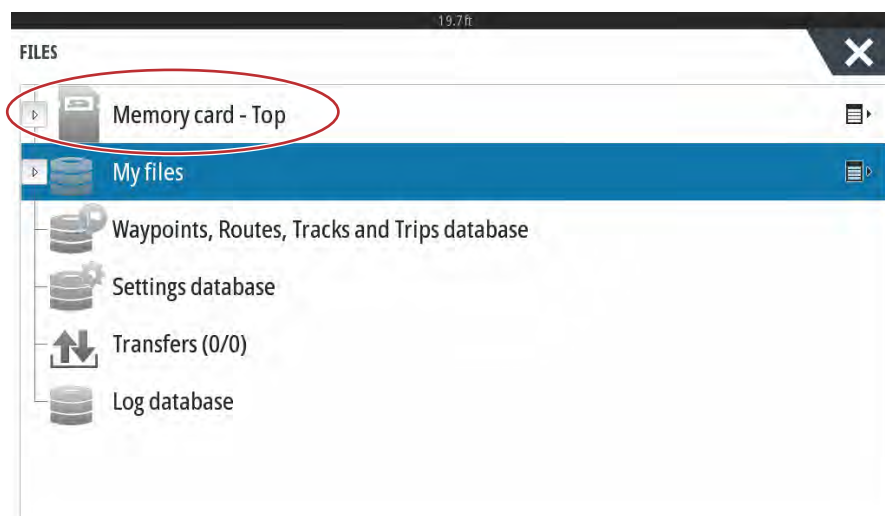
61450

4. Pyyhkäise kotinäytössä vasemmanpuoleisen ikkunan kohtaan Files (tiedostot).



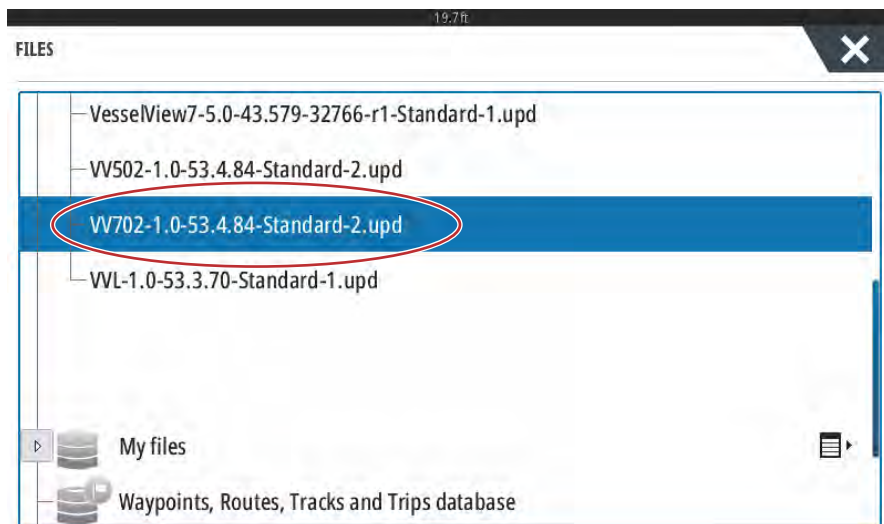
61451

5. Valitse Memory card (Muistikortti) -vaihtoehto.



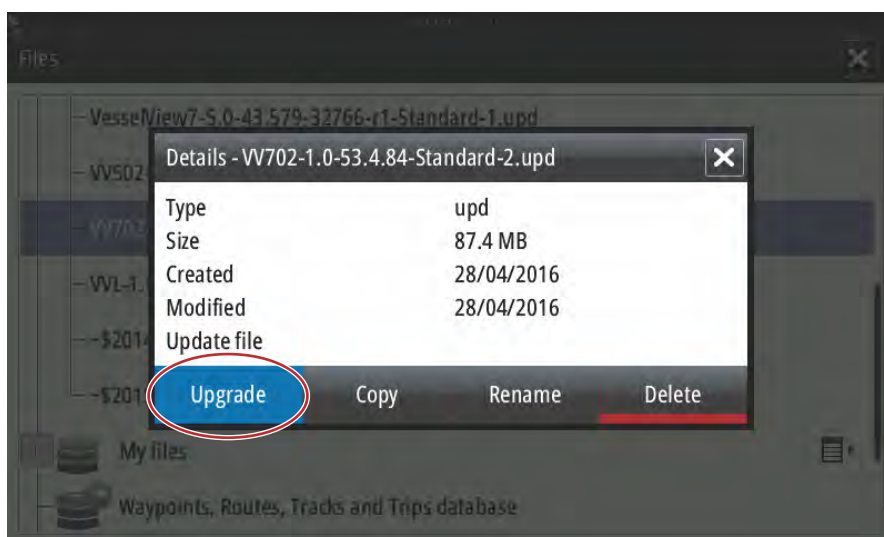
61453

6. Valitse Mercuryn verkkosivustolta ladattu tiedosto. Seuraavassa kuvassa näkyvä tiedosto on vain esimerkki eikä edusta todellista valintaasi.



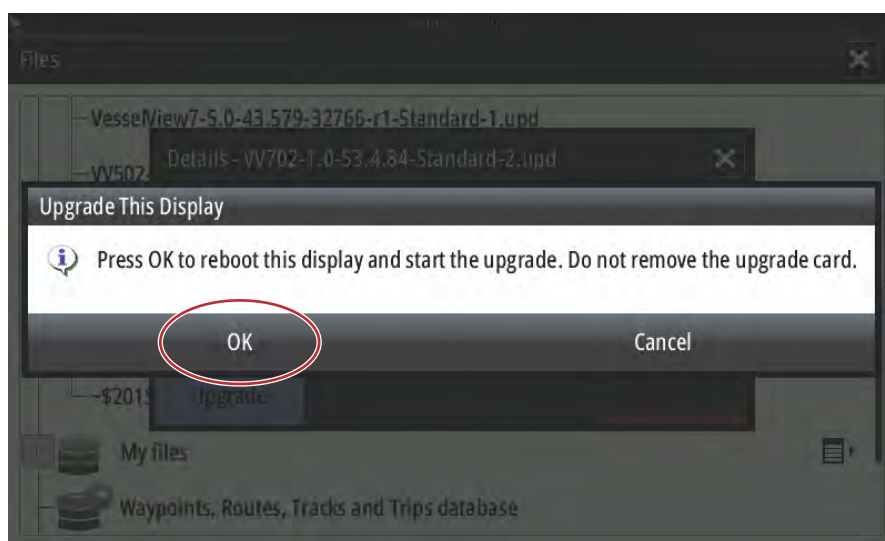
61455

7. Valitse Details (tiedot) -ikkunasta Upgrade (päivitys).



61456

8. Valitse Upgrade this Display (päivitä tämä näyttö) -ikkunassa OK. VesselView näyttää päivityksen etenemistä kuvaavan edistymispalkin. Näyttöä ei saa kytkeä pois päältä päivityksen aikana. VesselView tuo uudelleenkäynnistysnäytön hetkeksi näkyviin. VesselView on valmis käytettäväksi päivitetyn ohjelmiston kanssa heti uudelleenkäynnistysnäytön jälkeen.



61458

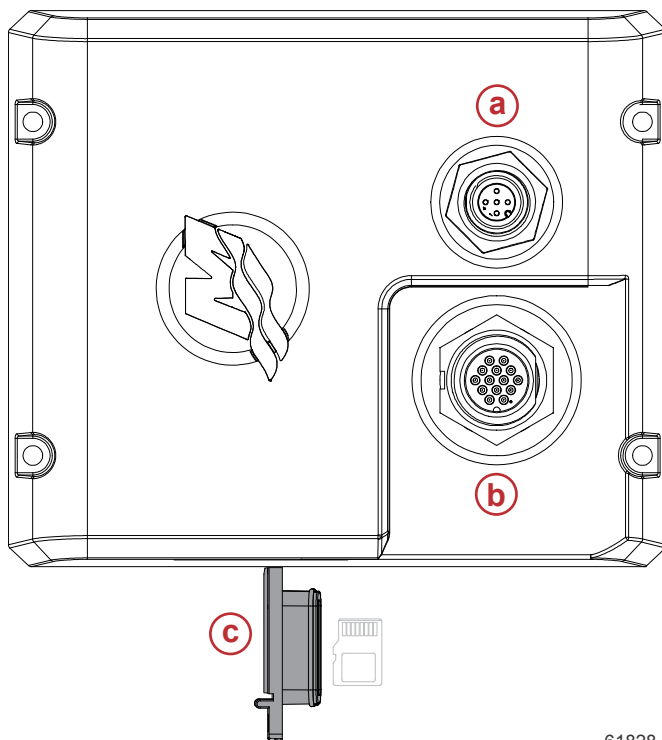
VesselView Link -moduulin ohjelmiston päivittäminen

VesselView Link -moduulin voi päivittää VesselView-yksikön kautta. VesselView Link -moduulin ohjelmistopäivitykset ovat saatavana Mercuryn sivustolla samalla sivulla kuin VesselView-yksikön ohjelmistopäivitykset. Katso **VesselView-näytön ohjelmiston päivittäminen**.

Seuraavissa ohjeissa selitetään, kuinka VesselView-ohjelmisto päivitetään. Versiopäivityksen lataaminen Mercuryn verkkosivustolta edellyttää internetyhteyttä. Lisäksi tarvitaan mahdollisuus siirtää päivitystiedosto FAT- tai FAT 32 micro SD -kortille.

HUOMAUTUS: Tiedostokoko on tyypillisesti 30 Mt.

1. Käännä virta-avain päälle ja varmista, että VesselView on päällä.
2. Aseta microSD-kortti VesselView Link -moduulin korttipaikkaan, niin että se naksahdaa ja pysyy paikoillaan.

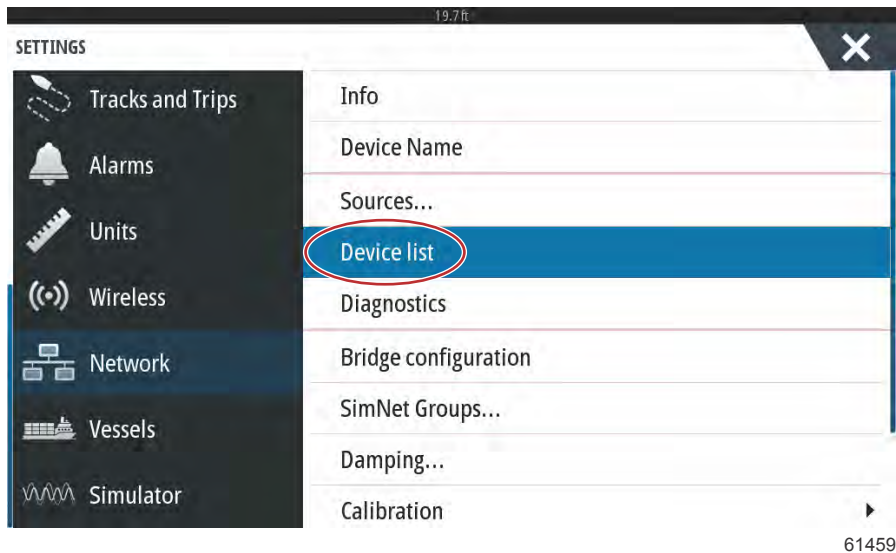


- a - NMEA 2K -liitäntä
- b - SmartCraft-virtaliitäntä
- c - MicroSD-korttipaikka

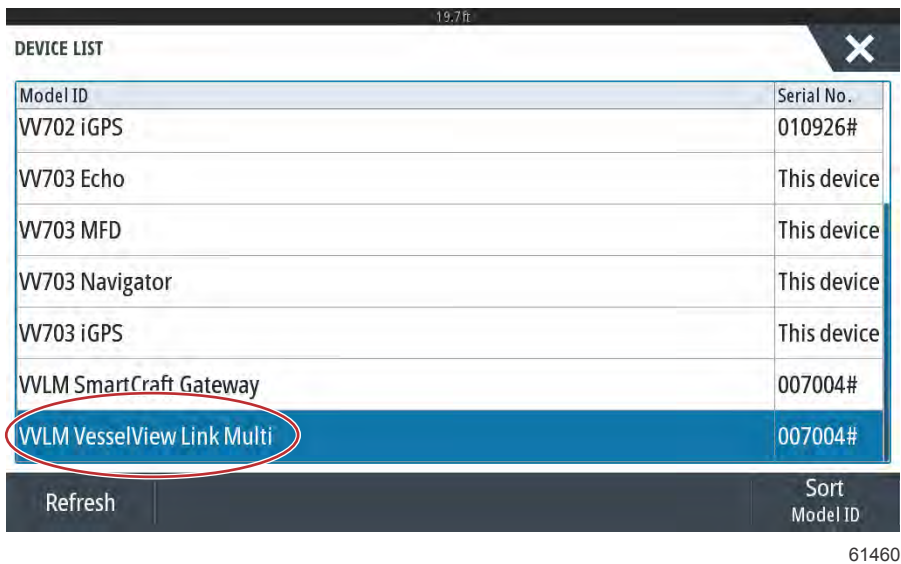
61828

Osa 6 - Ohjelmiston päivittäminen

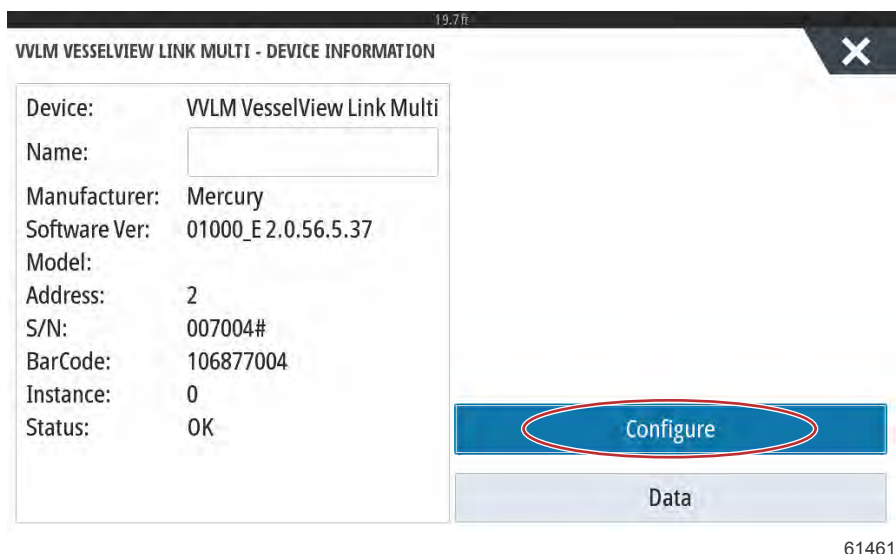
3. Kosketa näytön yläreunassa olevaa HOME-välilehteä kotinäytön avaamiseksi. Siirry kohtaan Settings (asetukset) vasemmanpuoleisessa ikkunassa. Valitse Network (verkko). Valitse Device List (laiteluettelo).



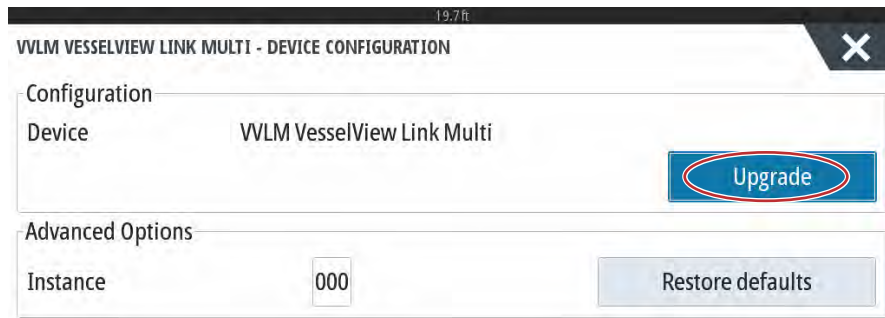
4. Valitse laiteluettelosta VesselView Link -moduuli. Seuraavassa kuvassa näkyvä tiedosto on vain esimerkki, oma VesselView Link -moduulisi saattaa näyttää valinnan Single (yhden moottorin sovellus).



5. Valitse Configure (kokoonpano).

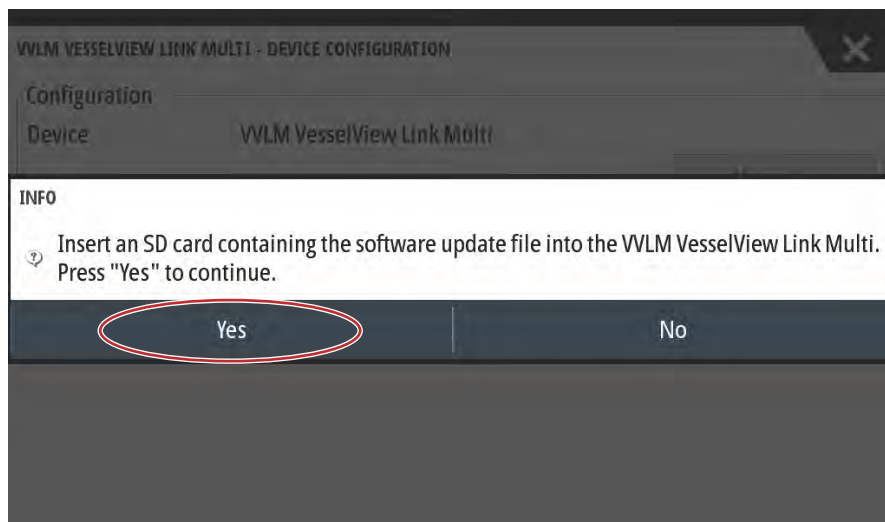


6. Valitse Device Configuration (Laitteen konfigurointi) -ikkunasta Upgrade (Päivitä) -vaihtoehto.



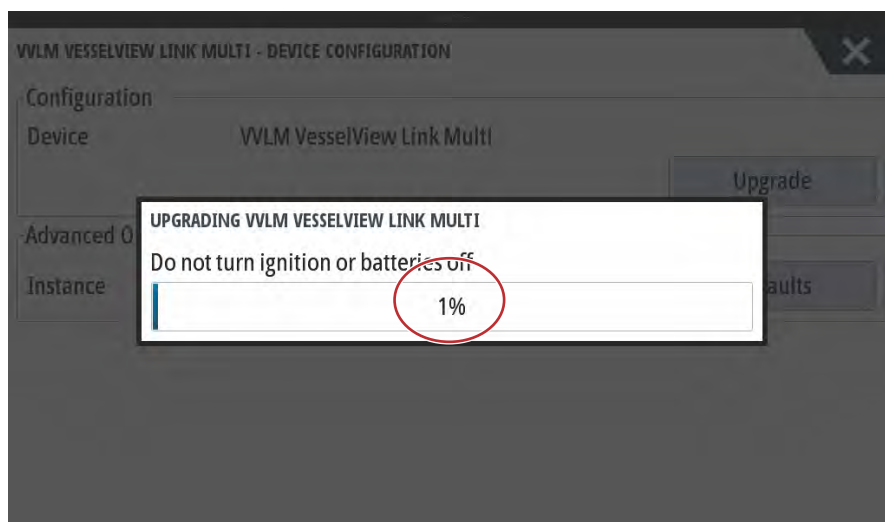
61840

7. Varmista, että microSD-kortti on kunnolla paikoillaan VesselView Link -moduulissa, ja valitse Yes (Kyllä).



61463

8. VesselView näyttää VesselView Link -moduulin päivityksen etenemistä kuvaavan edistymispalkin. Näyttöä ei saa kytkeä pois päältä päivityksen aikana.



61465

