# VESSELVIEW 7 設置指示書

注意:設置が完了したら、所有者が将来使用する場合に備えてこれらの指示書を製品と一緒に保管してください。 重要:この文書は、ディーラー、造船業者、および会社のサービス担当者が、弊社製品の設置およびサービスを行うた めのガイドです。本製品または同様の Mercury Marine 製品について、推奨されたサービスおよび設置手順の訓練を受け ていない場合は、正規の Mercury Marine ディーラー技術者に作業を依頼してください。Mercury 製品の設置およびサー ビスが適切に行われないと、製品の設置または操作時に製品の損傷や人身傷害につながるおそれがあります。



願奙	数量	説明
1	1	VesselView 7
2	1	多機能ディスプレイ (MFD) ハーネス アセンブリ
3	1	気温センサーおよび取り付け金具
4	1	VesselView 7 アダプタ ハーネス
5	1	クイック スタート ガイド
6	1	サンカバー
7	2	トリム ベゼル
8	1	取り付け金具
9	1	ガスケット

# VesselView 7 設置

配線

- DTS 配線ハーネスからの電源電圧または電流を接続したり、ネットワークにつないだり、縛り付けたり、スイッチに したり、沈めたりしないでください。
- いかなる種類の通信機器またはナビゲーション機器も、指定された接続ポイント以外で DTS 配線ハーネスに接続してはなりません。
- 必ず、ヒューズ盤や接続箱などの適切な電源接続を使用して、ボートのアクセサリー装置を設置してください。
- 電源を取るためにいかなる DTS 電気配線ハーネスにも直接接続しないでください。

▲ 警告

スプライシングやプロービングを行うと、電線の絶縁体が損傷し、水が配線に侵入する可能性があります。水の侵入 は、配線の故障やスロットル/シフトの制御不能につながるおそれがあります。ポートの制御不能による重症や死亡事故 の可能性を防ぐために、DTS システムの配線絶縁のスプライシングやプロービングは行わないでください。 電気ボート アクセサリーの配線ガイドライン

▲ 警告 過度の電圧降下は、DTS システムを損ない、スロットルやシフトの制御不能による重症や死亡事故につながる可能性が あります。DTS システムの 12 V イグニッション キー スイッチ回路には、いかなる電気アクセサリーも配線しないで ください。

重要: イグニッション キー スイッチに、ボートのアクセサリーを接続しないでください。ボートのアクセサリーを配線 する際には、別のスイッチ型の 12 V 電源を使用してください。

重要: DTS システムは、一貫性のある 12 V 電源を必要とします。12 V またはイグニッション キー スイッチの DTS 回 路 (紫色、紫色/白色、または赤色のワイヤ) にアクセサリーを接合したり接続すると、ヒューズが飛んだり回路に過負荷 がかかり、動作が一時的または完全に停止する可能性があります。

#### 電磁干渉



VesselView からの最小距離

# ハーネス設置のガイドライン

- ハーネスの接続を設置ポイントに配線する適切な経路を見つけてください。
- 配線経路の表面に、ハーネスを切断する可能性のある鋭利な端部や、ばりがないかどうかを検査してください。
- ハーネスを配線経路に沿って、45.8 cm (18 インチ) ごとにクランプまたはケーブル タイで固定および支持してください。DTS システム内のすべての接続について、25.4 cm (10 インチ) の範囲内で、クランプまたはケーブル タイを使用する必要があります。
- すべての接続がしっかり固定されていることを確認してください。未使用のコネクタはすべてウェザー キャップで 密封してください。

#### 接続と間隙



- a SmartCraft 接続
- **b** 電源
- **C-** ビデオ入力
- d SIMNET/NMEA 2000
- e- ネットワーク
- f- 101.6 mm (4.00 インチ) 以上
- g- 50.8 mm (2.00 インチ) 以下

#### 取り付け位置

取り付け位置は、穴を開けたり切断する前に慎重に選ぶ必要があります。オペレーターがコントロールを使用してディス プレイ画面をはっきり見られるように、VesselView を取り付ける必要があります。ディスプレイ画面は、直射日光下で も見えるよう高コントラストの反射防止特性を持っています。最良の結果を得るために、ディスプレイは、直射日光が差 さない、窓や明るい物体からの反射光が最小限に抑えられた場所に取り付けてください。

切断する前にパネルの後ろに隠れた電線やその他の部品がないかどうかを確認してください。

手すりとして使用される可能性のある場所、浸水する可能性のある場所、またはボートの運転を妨げる場所には設置しな いでください。

関連するすべてのケーブルを接続するための十分な間隙があることを確認してください。

取り付け位置を特定する際には、換気の良さを考慮する必要があります。換気が悪いと、ディスプレイが過熱する可能性 があります。



これらの設置指示書は、VesselView に付属しているハーネス向けに書かれています。ダッシュボードの厚さが示された 寸法よりも大きいと、90° ハーネス コネクタでは VesselView を設置できない可能性があります。ダッシュボードが最大 許容厚さを上回る場合は、直線コネクタ (部品番号 8M0075080) を注文してください。

56314

オプションの直線コネクタ

- 1. VesselView のハーネスの接続用に十分な間隙があることを確認します。
- 2. 粘着テープを使用して切り欠きテンプレートを取付面に固定します。
- 3. ワッシャー付きのネジやナットを使用する場合は、ドリルで 4 つの 4.5 mm (#16 ドリル ビット) の取り付け穴を開 けます。
- 4. ナベ頭タッピングネジを使用する場合は、ドリルで 4 つの 3.5 mm (#29 ドリル ビット)の取り付け穴を開けます。
- 5. 適切なサイズのドリル ビットまたは穴鋸を使用して、グレーの切り欠き領域の 4 つの 25.4 mm (1 インチ) の角部を 切り欠きます。
- 6. のこぎりなどで残りのグレー領域を除去します。
- 7. 鋭利な端部がある場合はやすりで削ります。
- 8. VesselViewが開口部にうまく収まるかどうかを確認します。障害物がある場合は、開口部から取り除きます。
- 9. ガスケットから粘着性の保護裏当てを取り外し、VesselViewの取り付け接触面に設置します。
- 10. すべてのケーブルをユニットの背面に接続してから、開口部に挿入します。
- 11. 取り付け金具でユニットを固定します。
- 12. 上部および下部のベゼルトリムを設置します。



ベゼル トリムの設置

# VesselView 7 SmartCraft ワイヤ ハーネス



- a SmartCraft ネットワーク接続
- **b** 電源接続
- c- SmartCraft ハーネス コネクタ
- d- 電源ハーネス コネクタ
- e- システム リンク ポート センター
- **f-** 気温センサー
- g- システム リンク スターボード センター
- h- ホーン
- i- システム リンク ポート
- j- システム リンク スターボード
- **k** 接続箱

オプションで電源専用のハーネスが用意されています。このオプションのハーネスは、追加の VesselView MFD が設置さ れている場合に使用します。

# VesselView NMEA 2K の接続 (オプション)



# ボタンの説明 フロント コントロール



- a- タッチ スクリーン
- **b** MARK-MENU ボタン
- c- STBY-AUTO ボタン
- d- 終了ボタン
- e- 回転つまみ(入力する場合に押す)
- f- GO TO-PAGES ボタン
- g IN/OUT ズーム、MOB (man overboard: 人が船外に落ちる)
- **h -** 電源–明るさ
- i- カード リーダー ドア

#### フロント コントロールの操作

**タッチ スクリーン**: VesselView 7 の画面は、タッチ センサー式の多数の領域を備えており、タッチ操作あるいは垂直ま たは水平方向のスワイプ操作に対応しています。

MARK-MENU: MARK-MENU は 2 つの機能を備えており、どの画面モードがアクティブになっているかに依存します。 チャートプロッタが表示されているときに [MARK]-[MENU] ボタンを押すと、ウェイポイントやその他の機能にアクセス できます。SmartCraft 情報が表示されているときにこのボタンを押すと、スクロール バーが起動します。

STBY-AUTO: オペレーターが Navico<sup>®</sup> システムの動作を一時停止 (スタンバイ) させたり作動させることができます。

**終了**: メニューを閉じて、画面からカーソルを消去します。

回転つまみ:メニューの操作、チャートの拡大縮小に使用され、押すと選択項目を入力できます。

GO TO-PAGES: 短押しすると、ホーム パネル ページが表示され、複数回押すことにより、ホーム ページ メニューを切り替えることができます。長押しすると、[GO TO] メニュー オプションが表示されます。

IN OUT-MOB: NMEA の様々なバックボーン コンポーネント用のズーム ボタンです。[IN] ボタンと [OUT] ボタンを同時 に押すと、[MOB] (man overboard: 人が船外に落ちる) アイコンによって船の位置がマークされます (追加の装置が設置さ れている場合)。

**電源–明るさ**: 1 回押すことにより、電源モードへのアクセス、ユニットのバックライトの変更または夜間モードへの切り 替えができます。

**カード リーダー**: VesselView ソフトウェアのアップグレード、航法図のアップロード、およびウェイポイントと設定の 保存が可能です。

#### セットアップ ウィザード

重要: VesselView のシステムの起動中に、船やエンジンのデータを取得するために、急いでいくつものボタンを押さな いようにしてください。VesselView の最初の起動時または工場出荷時設定へのリセット後に、システムが起動プロセス を完了するのに数秒かかります。 VesselView セットアップ ウィザードは、 VesselView の最初の設定手順を順を追って示します。セットアップ ウィザー ドには、スクロール メニューの [SETTINGS] アイコンを使用していつでもアクセスできます。スクロール バーの矢印に タッチして、[Settings] アイコンの方にスワイプしてください。セットアップ ウィザードを開始するには、[Settings]/ [System]/[Setup Wizard] の順に移動します。続行するには [Next] にタッチします。

Device	Configuration
<b>\$</b>	WELCOME This is the first time VesselView has been started and you will be guided through configuring this device for your vessel. We recommend that you key on all engines to ensure proper feature configuration.
Next	56740

#### インポート設定

既存の船の設定をインポートするには、設定ファイルが収録されたマイクロ SD カードを差し込んで、ドロップダウン メ ニューでこのファイルを選択します。インポート ファイルがない場合は、[Next] にタッチして続行します。

Device	Configuration	X
<b>}</b>	IMPORT CONFIG To import configuration, select settings file and press Import.	
	no settings to import	-
	1	
< Previ	ous Next> Import	
		56741

## エンジンのセットアップ

- 1. [Engine Setup] 画面で、回転つまみを使用するか、メニュー フィールドにタッチして適切なオプションを選択します。
- 2. [Engine Setup] 画面の選択を完了します。

Device Configuration		a - [Engine Type] メニュー
<b>\$</b> }	ENGINE SETUP Engine Type Verado Engine Model	b - [Engine Model] メニュー c - [Next] にタッチして続行
	Verado Pro Four Stroke 300	
	Malfunction Indicator Lamp	
	MIL Disabled	
< Previ	ious Next>	
	56742	

 [Engine Setup] 画面の残りのメニュー フィールドで適切なオプションを開いて選択します。選択が完了したら、 [Next] にタッチして続行します。



# ディスプレイのセットアップ

[Engine Setup] 画面に示されたエンジンの数に応じて、この VesselView ユニットに表示するエンジンを選択します。最 大 4 つのエンジンを選択できます。

Devic	e Configuration	┃ a- 表示するエンジンを選択
¢	DISPLAY SETUP Select which engines to show on this display. PORT STBD	b - [Next] にタッチして続行
< Prev	ious) Next >	
	567	46

#### デバイスのセットアップ

デバイスのセットアップ画面で、回転つまみを使用するか、メニュー フィールドにタッチして適切なオプションを選択 します。複数の VesselView デバイスを使用する場合は、データに関する問題を避けるために、各ユニットに一意の番号 を割り当ててください。操舵装置の番号が、個々の VesselView ユニットの場所に一致している必要があります。[Next] にタッチして続行します。

Device Configuration	a - VesselView オプション フィールド
DEVICE SETUP Unique Vesse Niew ID:	<mark>b</mark> - 操舵装置オプション フィールド
1 (a)	
Helm ID:	
< Previous Next >	
5	6747

#### ユニットのセットアップ

VesselView の画面に表示されるデータの測定単位 (速度、距離、および容積) を選択します。特定の測定単位を後で変更 できます。

Device	e Configuration	а-	測定単位オプションフィールド
<b>\$</b> }	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		
< Previ	ous Next> 56748		

# タンクの設定

ドロップダウン フィールドで船の燃料タンクの数を選択します。[Next] にタッチして続行します。

Device Configuration	a - [Number of tanks] オプション フィールド
< Previous Next >	
56749	

回転つまみを使用するか、メニュー フィールドにタッチして、[Tank source]、[Tank type]、および [Tank capacity] を選 択します。オンスクリーン キーパッドを使用して容量を入力してください。タンク容量データの入力が完了したら、 [OK] にタッチしてキーパッドを閉じます。

Device Col	ank source ank source ank type b None ank capacity (gallons) 0000.00 lame		a - タンクの位置オプション フィールド b - [Tank type] オプション フィールド c - [Tank capacity] 入力フィールド
< Previous	s) Next>	56750	
Device (	Configuration Tank source PORT 1 Tank type 1 2 3 - Fuel Tank capacity O Name OK Cancel Nus Next>		a - [Tank capacity] 入力フィールド b - オンスクリーン キーパッド c - [Next] にタッチして続行

56751

[Name] フィールドにタンク名が入力されます。タンクの名前を変更するには、フィールドにタッチして、オンスクリー ン キーパッドを使用してタンク名をカスタマイズします。

Device	Configuration	X
52		
<b>8</b> 3	Tanktype	
	Fuel	-
	Tank capacity (gallons)	
	0100.00	
	Name	
	PORT 1 (a)	
		•
< Previ	ous Next >	
		56752

a- タンク名フィールド



**a -** タンク名の入力 **b -** Enter キーで入力を完了

56753

設定中に入力したタンクの数に基づいて、画面が [Tank source] 画面に戻ります。追加したタンクごとに、すべてのメニ ュー フィールドに、適切な情報を入力する必要があります。すべてのメニュー フィールドの入力が完了したら、[Next] フィールドにタッチして、続行します。

[Vessel fuel capacity] 画面に、入力データに基づいて、総容量が表示されます。

Device	Configuration X
<b>}</b>	Vessel fuel capacity
	0100.00
	The vessel fuel capacity has been set to 100 gallons (the sum of fuel tank capacities). The maximum fuel capacity this network can support is 1731.17 gallons.
_	
< Previ	ous Next>

56756

#### 速度のセットアップ

速度のセットアップ画面には、VesselView で速度情報を取得する方法を決定するためのオプションが 3 つあります。船 に GPS が装備されている場合には、ドロップダウン メニューから利用できるデバイスの選択が可能です。船にピトー管 センサーが装備されている場合は、このオプションが選択されます。船にパドル ホイールが装備されている場合は、選 択するオプションがドロップダウン表示されます。速度ソースを選択したら、[Next] にタッチして続行します。

Device	Configuration	
63	GPS source	
-u~	None ·	
	Pitot source	
	PCM0 🖌 🕞	
	Paddle wheel source	
	РСМО 🗡 -	
< Previ	ous) (Next >	
	5675	7

- a [GPS source] フィールド
- **b** [Pitot source] フィールド
- **c** [Paddle wheel source] フィールド

a - [Vessel fuel capacity] フィールド

**b**- [Next] にタッチして続行

ピトー管ソースを選択した場合は、ピトー管速度センサー画面が表示されます。[Pitot Sensor Type] ドロップダウンを使用して、適切なオプションを選択してください。ほとんどのエンジンは 100psi のピトー管を利用します。Mercury Racing の製品では、200psi のピトー管を利用します。選択したら、[Next] にタッチして続行します。

Devi	ce Configuration	×
<b>}</b>	Pitot Sensor Type	
	100psi	-
	Pitot Multiplier	
	1.000	
< Pre	vious Next >	
		56758

a- ピトー圧フィールド

パドル ホイール ソースを選択した場合は、パドル ホイール センサー画面が表示されます。[Paddle Wheel Sensor Type] ドロップダウンを使用して、適切なオプションを選択してください。選択したら、[Next] にタッチして続行します。

<u>ر</u>	Paddle Wheel Sensor Type
. UV	Legacy 🖌
	Paddle Wheel Multiplier Hz/mph
	4.910
< Previ	ous Next >

a - [Paddle Wheel Sensor Type] フィールド

56759

#### セットアップ ウィザードの終了

VesselView のセットアップ ウィザードを完了するには、[Finish] にタッチします。[Finish] 画面が船の活動画面に切り替 わるまで、ユニットの電源を切らないでください。

Device	Configuration	×
¢}	Configuration is nearly complete. These settings, and more, can be changed at any time in the Settings menu.	
< Previ	ous Finish	56760

データ ソースのセットアップ

検出可能なデータ ソースをセットアップするかどうかを尋ねるメッセージが表示されます。[OK] にタッチして続行しま す。



すべての製品の電源をオンにして、すべてのエンジンにキーを入れ、すべてのデータ生成ソースが検出できるようにしま す。[Start] にタッチすると、処理が開始されます。



自動選択が完了したら、[Close] にタッチします。



a - [Close] ボタン

システム画面が表示されます。設定したパラメータの範囲内で動作しているシステムは、緑色で表示されます。



[System OK] にタッチすると、エンジン時間が表示されます。



#### 設定メニュー

設定内容の変更は、[Settings] メニューを使用していつでも行うことができます。ドロップダウン メニューおよびフライ アウト メニューの操作はすべて、画面をタッチするか、回転つまみを使用して行います。[Settings] メニューにアクセス するには、画面の右下のスクロール バーを使用します。



#### 1. [System] メニュー



#### 2. [Vessel] メニュー



3. [Engines] メニュー



4. [EasyLink] メニュー

Settings				
System	•			
Vessel	•			
Engines	•			
EasyLink			"PORT"	Þ
Preferences	•		"PORTCTR"	•
Alarms	•		"STBDCTR"	•
Personality file	•		"STBD"	+
		_		

5. [Preferences]  $X \equiv 2 -$ 



6. [Alarms] メニュー

Settings		R
System	•	
Vessel	•	
Engines	•	
EasyLink	•	
Preferences	۲	
Alarms	•	Alarm History
Personality file	•	Alarm Settings
		Show all Helm alarms 🔽
		56778

7. [Personality file] メニュー

Settings					
System	٠				
/essel	•				
Engines	•				
EasyLink	•				
Preferences	•				
Alarms	•				
Personality file	Þ	Export	•		
	_	Import	•		
		Restore			

## VesselView7ソフトウェアの更新方法

以下の手順では、VesselView 7 ソフトウェアをアップグレードする方法について説明します。ファイルを FAT または FAT32 マイクロ SD カードに転送するために使用される通信ポートとインターネット アクセスが必要になります。

## ウェイポイント、ルート、およびトラックのバックアップ

ウェイポイント、ルート、およびトラックに影響を与えてはなりませんが、アップグレードを開始する前にこれらをバッ クアップすることをお勧めします。バックアップ プロセスでは、ウェイポイント、ルート、およびトラックがすべてマ イクロ SD カードにコピーされます。このカードを、アップグレード ファイルを備えた同じものにすることができます。 バックアップする情報の量に応じて、このカードにはその情報を保存する容量が確保されている必要があります。

- 1. イグニッション キーをオンして、VesselView がオンになっていることを確認します。
- 2. マイクロ SD カードをカード リーダー ポートにカチッと音がするまで所定の位置に差し込みます。
- 3. 回転つまみの下の [PAGES] ボタンを押します。
- 4. [Tools] を選択し、次に [Files] を選択します。
- 5. ウェイポイント、ルート、およびトラックを選択します。



- 6. 必要なファイル形式を選択し、[Export]を押します。
- 7. バックアップ先としてマイクロ SD カードを選択し、[OK] を選択します。



8. オンスクリーン キーボードを使用してバックアップ ファイルの名前を設定し、決定ボタンを押します。

#### 最新ソフトウェアの取得

 このディスプレイ用の最新ソフトウェアは、Mercury の Web サイト (ww.mercurymarine.com/vesselview) からオン ラインでダウンロード可能です。VesselView のソフトウェア バージョンを調べるには、VesselView の電源を入れま す。システムが起動している間、画面の右下隅にソフトウェア バージョンが表示されます。VesselView の電源がす でに入っている場合は、[Settings]>[System]>[About] の順に選択して、VesselView ソフトウェアの現在のオペレー ティング バージョンを確認します。



55829



- 2. VesselView 7 製品を選択して、[DOWNLOAD UPGRADE] をクリックします。
- コンピュータのセキュリティ設定によっては、セキュリティ警告が表示される場合があります。[Allow] をクリックして続行します。
- 4. ハード ドライブ上にフォルダを作成し、このフォルダにファイルを保存します。
- [SAVE] または [RUN] の実行を求められた場合は、[SAVE] を選択し、ハード ドライブに保存します。
   注意: ファイルのサイズは、通常 70 ~ 100 MB です。
   重要: 一部のブラウザではファイル拡張子が変更されている場合があります。ファイル名と拡張子が変更されていないことを確認してください。ファイル名の後ろの正しい拡張子は .upd です。ファイルの名前や拡張子を変更しな
- **いでください。** 6. ファイルがハード ドライブに保存されたら、そのファイルを、容量が 512 MB 以上の未使用の FAT または FAT 32 マイクロ SD カードのルートにコピーします。ドライブのルートとは、ファイルがフォルダに配置されない、最上位 レベルです。

# Vesselview のアップグレード

アップグレード プロセスの前およびその最中の重要な考慮事項

- ウェイポイント、ルート、およびトラックをバックアップしましたか?
- 各ディスプレイを個別にアップグレードする必要があります。複数の VesselView を同時にアップグレードする自動 ネットワーク機能はありません。
- アップグレード プロセス中にディスプレイの電源を切ったり、電源を中断したりしないでください。
- アップグレード プロセス中にマイクロ SD カードを取り出さないでください。
- イグニッション キーがオフであり、VesselView の電源が入っていないことを確認します。
   注意: 設置条件によっては、イグニッション キー オン回路ではなく、専用の回路で VesselView の電源を入れる場合をあります。

重要:ソフトウェアを アップグレードする少なくとも 30 秒前に、VesselView の電源をオフにする必要があります。

- 2. マイクロ SD カードをカード リーダー ポートにカチッと音がするまで所定の位置に差し込みます。
- 3. イグニッション キーをオンして、VesselView がオンになっていることを確認します。
- システムの起動を許可します。アップグレードするか、キャンセルするかを確認するメッセージが画面に表示されます。
- 5. 回転つまみを使用してアップグレード ファイルをハイライト表示し、つまみを押して確定します。



 ソフトウェアのアップロード中は、イグニッション キーをオフにしたり、VesselView の電源を切ったり、マイクロ SD カードを取り出したりしないでください。アップグレード プロセスが完了するのに数分かかる場合があります。



アップロードが終了したら、マイクロ SD カードを取り出します。アップグレードを完了するために、システムが自動的に再起動されます。



 アップグレードされたソフトウェアのバージョンが、正しいバージョンであることを確認します。[Go To] ボタンを 押し、[Settings] を押して、[Systems] を押し、つまみを回して[About] に合わせます。確認するにはつまみを押しま す。現在のソフトウェア バージョンが表示されます。また、船のキーを 30 秒間オフにしてからキーをオンにする と、初期起動画面の右下隅にソフトウェア バージョンが表示されます。

# タッチスクリーンのキャリブレーション

- 1. ユニットの電源を切ります。
- 2. [MENU] ボタンを長押しして、ユニットの電源を入れます。

3. 電源オン時に、キャリブレーション ユーティリティ画面が表示されるまで (約 15 秒)、[MENU] ボタンを押下げ続け ます。



キャリプレーション ユーティリティ画面

- 4. 画面に表示された十字線にタッチして、9個の点のキャリブレーションを実行します。
- 5. キャリブレーションが正常に完了すると、ユニットが通常のアプリケーション画面に戻ります。

Products of Mercury Marine W6250 Pioneer Road Fond du Lac, WI 54936-1939 Alpha、Axius、Bravo One、Bravo Two、Bravo Three、波形ロゴの付いた円形の M、K-planes、 Mariner, MerCathode, MerCruiser, Mercury, 波形ロゴの付いた Mercury, Mercury Marine, Mercury Precision Parts、Mercury Propellers、Mercury Racing、MotorGuide、OptiMax、Quicksilver、 SeaCore、Skyhook、SmartCraft、Sport-Jet、Verado、VesselView、Zero Effort、Zeus、#1 On the Water、および We're Driven to Win はすべて Brunswick Corporation の登録商標です。Pro XS は Brunswick Corporation の商標です。Mercury Product Protection は、Brunswick Corporation の登録サ ービスマークです。