

VesselView 4

Kapitel 1 - Erste Schritte

VesselView 4 – Überblick	2
Tasten	2
Rückseite	3
VesselView 4 Displaybildschirme – Positionen und	
Beschreibungen	3
Aktualisierung der VesselView 4 Software	4
Erwerb der neuesten Software	4

VesselView Aktualisierung	5
Installation des Umgebungstemperaturfühlers	5
Wartung	6
Reinigung des Displays	6
Reinigung des Medienports	6
Festsitzende Tasten	6

Kapitel 2 - Einschaltbildschirme und Einrichtungsassistent

Startbildschirm	8
Einrichtungsassistent	8
Konfiguration importieren	10
Motoreinrichtung	10
Display-Einrichtung	11
Geräte-Einrichtung	12
Einheiten konfigurieren	12
Tankkonfiguration	12
Geschwindigkeitseinrichtung	15
Einrichtungsassistent beenden	15

Datenquelle einrichten	15
Display-Startbildschirme	16
Start	16
Motor Aus, Zündung Ein	16
Motor läuft mit Leerlaufdrehzahl	16
Motorfehler	17
Fehlernavigation	17
Motor-Wartungsplan	18
Systemscan – Scanbericht	19
Kommunikationsfehler	19
Kommunikationsfehler	

Kapitel 3 - Überblick und Bedienung von Bildschirmen

	~~
Funktionalitat des Systemstatusfeides	. 22
Vergroßern der Datenfelder	. 22
Automatischer Durchlauf	23
Funktion der Bildlaufleiste	24
Aktivierung und Navigation der Bildlaufleiste	. 24
Bereich mit vom Benutzer ausgewählten Daten	. 24
Endgültige Auswahl der vom Benutzer ausgewählte	en
Daten	24
Bildlaufleisten-Symbole	. 25
X-Pand (Erweitern)	. 25
Temperatures (Temperaturen)	. 25
Pressure (Druck)	. 25
Voltages (Spannungen)	. 25
Fuel (Kraftstoff)	. 25
Tanks	. 25
Advanced (Erweitert)	. 25
Performance (Leistung)	. 26
Trim and Tabs (Trimmung und Trimmflossen)	. 26
Trip Log (Fahrtenmesser)	. 26
Navigation	. 26
Generator	. 26
ECO	. 26
Autopilot	. 26
Cruise (Tempomat)	. 27
Troll (Trolling)	. 27
Smart Tow.	27
Einstellungen	. 27
Economy-Modus	. 27
ECO MODE (ECO-Modus)	. 27
ECO-Mindest- und Maximalwerte	. 28
ECO Drehzahl- und Trimmungs-Zielwerte	. 28
Zielwert-Farben	. 28
ECO-Navigation	29
ECO-Aktualisierung	. 30
Minimieren	. 30

Exit ECO (ECO beenden)	31
Ändern der ECO-Zielwerte	31
Ändern der Zielwerte	31
Smart Tow-Modus	32
Smart Tow	32
Merkmale	32
Aktivieren von Smart Tow	33
Smart Tow Ziele	33
Smart Tow Übersichtsfeld	34
Bereich mit vom Benutzer ausgewählten Daten im Sma	art
Tow Modus	34
Navigation	34
Speichern	35
Benutzerdefinierten Start erstellen	36
Deaktivierung von Smart Tow	36
Tempomat-Modus	36
Cruise Control (Tempomat)	36
Tempomat-Datenbereich	37
Änderung des Bereichs mit fest eingestellten	
Daten	37
Tempomat – Bereich mit vom Benutzer ausgewählte	en
Daten	37
Tempomat-Navigation	37
Troll-Steuerung	40
Trolling-Datenbereich	40
Änderung des Bereichs mit fest eingestellten	
Daten	40
Troll-Steuerung – Bereich mit vom Benutzer	
ausgewählten Daten	40
Trolling-Navigation	40
Autopilot-Bildschirme	42
Überblick über die Autopilot-Bildschirme	42
Navigation durch die Autopilot-Bildschirme	42
Autopilot minimieren.	43
· · · F	

Kapitel 4 - Einrichtung und Kalibrierungen

Navigation im Einstellungsmenü	6 6 7 7 7
Einrichtungsassistent4 Restore Defaults (Werkseinstellungen	7
wiederherstellen)	8
Simulieren 4	0 8
Time (Uhrzeit)	8
Boot	9
Trimmflossen	0
Tanks	0
Tankkalibrierung50	0
Geschwindigkeit50	0
Lenkung5	1
Seewassertemperatur5	1
Tiefenkompensierung5	1
Engines (Motoren) 52	2
Angezeigte Motoren5	3
Motormodell5	3
Grenzwerte54	4

Unterstützte Daten	54
ECO MODE (ECO-Modus)	54
	04
Cruise/Smart row Type (Tempomat/Smart row	
Тур)	54
Trimmung	54
Easyl ink	54
Motor und Gatriaba	61
	55
RPM Sync (Drehzahl-Synchronisierung)	56
Tanks	56
Voreinstellungen	56
Warnhorn	57
Pooklight (Hintorgrundholouchtung)	01 50
	50
Scroller Bar (Bildlaufleiste)	58
Data Boxes (Datenfelder)	58
Pop-ups (Popups)	58
Auto-Cycle Interval (Intervall automatischer	
Durchlauf)	59
Finheiten	50
	55
Alarme	59
Profildatei	61
Exportieren	61
Importieren	61
Wiederherstellen	62

Kapitel 5 - Alarmmeldungen

Warnungen – Fehler und Alarme 64	Kritischer Kraftstoffalarm64	4
Warnhinweise – Fehler und Alarme 64	Tiefenalarm6	5

Kapitel 1 - Erste Schritte

1

Inhaltsverzeichnis

VesselView 4 – Überblick	VesselView Aktualisierung
Rückseite	Wartung
VesselView 4 Displaybildschirme - Positionen und	Reinigung des Displays6
Beschreibungen	Reinigung des Medienports 6
Aktualisierung der VesselView 4 Software	Festsitzende Tasten 6
Erwerb der neuesten Software 4	

VesselView 4 – Überblick

WICHTIG: VesselView ist ein Multifunktionsdisplay (MFD), das mit den von Mercury Marine Outboards, Mercury MerCruiser und Mercury Diesel hergestellten Produkten kompatibel ist. Einige der in diesem Handbuch erläuterten Funktionen sind je nach dem Antriebssystem, an das das VesselView Display angeschlossen ist, deaktiviert.

VesselView 4 ist ein umfassendes Bootsinformationszentrum, das Informationen für bis zu zwei Benzin- oder Dieselmotoren anzeigen kann. Das System überwacht und berichtet kontinuierlich Betriebsdaten sowie detaillierte Informationen wie die Wassertemperatur und -tiefe, den Trimmstatus, die Geschwindigkeit und den Lenkungswinkel des Boots sowie den Status der Kraftstoff-, Öl-, Wasser- und Abwassertanks.

VesselView kann außerdem voll in das GPS-System des Boots bzw. andere NMEA-kompatible Geräte integriert werden, um aktuelle Kurs-, Geschwindigkeits- und zielbasierte Kraftstoffinformationen zu liefern.

VesselView ist eine Display-Erweiterung für Autopilot- und Joystick-Anwendungen. Alle Funktionen dieser Steuerungen werden über das Mercury Marine Autopilot-CAN-Pad (Control Area Network) gesteuert. VesselView zeigt an, ob ein Steuerungsmodus im aktiven oder Standby-Status ist; Popup-Meldungen erscheinen, wenn das Boot Wegpunkte erreicht und fordern zur Bestätigung von Wendungen auf. Weitere Textanzeigen erläutern, wie Motoren und Antriebe eingestellt werden müssen, um maximale Leistung zu erzielen.

VesselView ist mit einem Port für micro SD-Karten ausgestattet, über den ein autorisierter Originalhersteller (OEM) oder Vertragshändler die Konfiguration des Bootsprofils importieren kann. Es kann zudem vom Benutzer verwendet werden, um die neueste Softwareversion zu installieren. Wenn mehr als ein VesselView Display verwendet wird, entweder bei Anwendungen mit drei oder vier Motoren oder bei einem zweiten Ruderstand, kann die gleiche micro SD-Karte zum Herunterladen dieser Konfigurationen eingesetzt werden.

Tasten



VesselView 4 a - SEITEN-Taste

- NACH-LINKS-Pfeiltaste
- **c** NACH-RECHTS-Pfeiltaste
- d EINGABE-Taste

- Durch Drücken der SEITEN-Taste wird das Bildlaufleisten-Menü aktiviert. Durch erneutes Drücken der SEITEN-Taste wird das Bildlaufleisten-Menü verlassen.
- Die Pfeiltasten NACH LINKS und NACH RECHTS zum Navigieren (Markieren) der Felder auf dem Bildschirm verwenden.
- Die EINGABE-Taste drücken, wenn das gewünschte Symbol markiert wurde, um dieses Symbol bzw. diese Funktion aufzurufen.

Rückseite



Pos.	Funktion	Beschreibung
а	NMEA 2000	Anschluss an das NMEA 2000 Netzwerk
b	SmartCraft	Stromversorgungseingang und Anschluss an das SmartCraft-Netzwerk, Link für SC 100 Anzeigen

VesselView 4 Displaybildschirme – Positionen und Beschreibungen

VesselView besteht aus verschiedenen Anzeigefeldern, die spezielle Motorinformationen und aktive Modi anzeigen.



- 1. Volt/Depth (Spannung/Wassertiefe): Dieses Datenfeld kann vom Benutzer konfiguriert werden. Eine Liste der Inhalte, die zur Anzeige auf dem Display verfügbar sind, kann im Menü "Settings" (Einstellungen) geändert werden.
 - Die Spannung wird außerhalb des Feldes angezeigt, wenn ein Tiefengeber installiert ist.
 - Die Anzeige der Wassertiefe wird durch die Spannung ersetzt, wenn kein Tiefengeber installiert ist oder dieser ausgebaut wurde.
- 2. Fuel (Kraftstoff): Dieses Datenfeld kann vom Benutzer konfiguriert werden. Eine Liste der Inhalte, die zur Anzeige auf dem Display verfügbar sind, kann im Menü "Settings" (Einstellungen) geändert werden.
 - Zeigt nur den Gesamt-Kraftstoffstand an. Die detaillierten Kraftstoffdaten werden auf dem Bildschirm unter "Fuel Management" (Kraftstoffmanagement) dargestellt.
- 3. Steering angle (Lenkungswinkel): Wenn diese Option installiert ist, kann der Benutzer maximale Lenkungswinkel von 45° oder 60° wählen und den Winkel invertieren. Der Lenkungswinkel wird angezeigt, wenn der Sensor installiert ist und vom Steuergerät überwacht wird. Wenn das Boot durch einen Außenbordmotor angetrieben wird, ist diese Funktion standardmäßig ausgeschaltet, kann jedoch im Menü "Settings" (Einstellungen) manuell eingeschaltet werden.
- 4. RPM (U/min): Zeigt einen sich bewegenden Balken an, der die Motordrehzahl repräsentiert. Bei Anwendungen mit zwei Motoren werden zwei separate sich bewegende Balken angezeigt.
- 5. Speed (Geschwindigkeit): Zeigt die Fahrgeschwindigkeit des Boots an. Wenn keine Quelle für die Geschwindigkeit verfügbar ist, werden Striche im Display angezeigt. Auf dem Display werden der Geschwindigkeitswert, die Quelle für die Geschwindigkeitsberechnung (Schaufelrad-, Pitotsensor oder GPS) und die Maßeinheiten (Standardanzeige in MPH) angezeigt. Ein Geschwindigkeitswert mit mehr als zwei Ziffern wird mit einer kleineren Schriftart angezeigt.
- Gear position (Getriebeposition): DTS Produkte zeigen alle Getriebepositionen f
 ür die einzelnen Motoren an. Die Getriebepositionen sind F (Vorw
 ärts), N (Neutral) und R (R
 ückw
 ärts). Bei Produkten ohne DTS wird N (Neutral) und G (Gang eingelegt) angezeigt.

Kapitel 1 - Erste Schritte

- 7. Trim (Trimmung): Dieses Datenfeld kann vom Benutzer konfiguriert werden. Es können Trimmstellungen für maximal zwei Motoren angezeigt werden. Ein Popup-Fenster für Trimmung ist im Bereich mit vom Benutzer ausgewählten Daten verfügbar. Das Popup-Fenster für die Trimmung kann im Menü "Settings" (Einstellungen) ein- oder ausgeschaltet werden.
- 8. Tabs (Trimmflossen): Dieses Datenfeld kann vom Benutzer konfiguriert werden. Eine Liste der Inhalte, die zur Anzeige auf dem Display verfügbar sind, kann im Menü "Settings" (Einstellungen) geändert werden.
 - Wenn diese Option installiert ist, wird die backbordseitige Trimmflosse auf der linken Seite der Trimmungsdaten und die steuerbordseitige Trimmflosse auf der rechten Seite der Trimmungsdaten angezeigt.
- Bildlaufleisten-Symbol: Ein Symbol repräsentiert die derzeit im gewählten Datenbereich des Bildschirms angezeigten Daten. Zum Öffnen der Bildlaufleiste die SEITEN-Taste drücken. Der Benutzer kann ein weiteres Symbol auf der Bildlaufleiste auswählen und die entsprechenden Daten werden dann angezeigt.
- 10. System status (Systemstatus): Zeigt den derzeitigen aktiven Modus und aktive Warnungen an.
- 11. Vom Benutzer ausgewählte Daten: In diesem Bereich werden alle ausgewählten Daten angezeigt, zu denen beispielsweise der Status des erstmaligen Start-Scans, Meldungen über verantwortungsvolle Verhaltensweisen, Wartungszeitpläne und Warnhinweise gehören.

Aktualisierung der VesselView 4 Software

Die folgenden Anweisungen erläutern, wie die VesselView 4 Software aktualisiert wird. Hierzu ist Internet-Zugang erforderlich, ebenso ein Kommunikationsport für die Übertragung der Datei auf eine FAT oder FAT32 Micro SD-Karte.

Erwerb der neuesten Software

 Die neueste Software f
ür das Display ist online auf der Mercury Website unter www.mercurymarine.com zum Herunterladen verf
ügbar. Um festzustellen, welche Softwareversion in VesselView installiert ist, muss das Ger
ät eingeschaltet werden. Die Softwareversion wird beim Hochfahren des Systems in der rechten unteren Bildschirmecke angezeigt. Wenn VesselView bereits eingeschaltet ist, den Men
üpfad "Settings>System>About" (Einstellungen>System>Info) verwenden, um die aktuelle Version der VesselView Software anzuzeigen.





56943

- 2. Das VesselView 4 Produkt auswählen und auf DOWNLOAD UPGRADE (Upgrade herunterladen) klicken.
- 3. Je nach den Sicherheitseinstellungen Ihres Computers wird evtl. ein Sicherheits-Warnhinweis angezeigt. Auf die Schaltfläche **Allow** (Zulassen) klicken, um fortzufahren.
- 4. Einen Ordner auf der Festplatte erstellen, in dem diese Datei gespeichert werden soll.
- 5. Bei der Aufforderung SAVE (Speichern) oder RUN (Ausführen) die Option SAVE wählen, um die Datei auf der Festplatte zu speichern.

HINWEIS: Die Datei hat gewöhnlich eine Größe von 20-40 MB.

WICHTIG: Manche Browser ändern möglicherweise die Dateierweiterung. Achten Sie darauf, dass Dateiname und Erweiterung nicht geändert werden. Nach dem Dateinamen muss die Erweiterung .upd lauten. Die Datei bzw. die Dateierweiterung dürfen nicht umbenannt werden.

 Nachdem die Datei auf der Festplatte gespeichert wurde, die Datei in ein Stammverzeichnis einer leeren FAT oder FAT 32 micro SD-Karte mit mindestens 512 MB Speicherplatz kopieren. Das Stammverzeichnis des Laufwerks ist die höchste Ebene und wird nicht in einem Ordner platziert.

VesselView Aktualisierung

Wichtige Erwägungen vor und während der Aktualisierung:

- Jedes Display muss separat aktualisiert werden. Es gibt keine automatische Netzwerkfunktion, mit der mehrere VesselView Displays gleichzeitig aktualisiert werden können.
- Das Display nicht ausschalten und die Stromversorgung nicht unterbrechen, solange der Aktualisierungsvorgang läuft.
- Die micro SD-Karte während des Aktualisierungsvorgangs nicht entfernen.
- Sicherstellen, dass die Zündung und das VesselView ausgeschaltet sind.
 HINWEIS: Bei manchen Installationen wird das VesselView Display über einen dedizierten Stromkreis versorgt, unabhängig von der Zündung des Bootes.
 WICHTIG: Das VesselView muss mindestens 30 Sekunden lang ausgeschaltet sein, bevor die Software aktualisiert werden kann.
- 2. Die micro SD-Karte vollständig in den Kartenleserport einstecken, bis sie mit einem Klick einrastet.
- 3. Die Zündung einschalten und überprüfen, ob das VesselView Display eingeschaltet ist.
- 4. Das System hochfahren. Der Aktualisierungsvorgang ist automatisch.
- 5. Die Zündung und das VesselView nicht ausschalten und die micro SD-Karte nicht aus dem Display entfernen, während die Software hochgeladen wird. Der Aktualisierungsvorgang kann einige Minuten dauern.



56561

6. Wenn der Upload beendet ist, die micro SD-Karte entfernen. Das System führt automatisch einen Neustart durch, um das Upgrade abzuschließen.



56563

7. Überprüfen, ob die Software auf die korrekte Version aktualisiert wurde. Hierzu die SEITEN-Taste drücken und mit der RECHTEN Pfeiltaste zum Menü Settings (Einstellungen) navigieren. Die EINGABE-Taste und die Pfeiltasten verwenden, um das Menü System zu markieren und About (Info) zu öffnen. Die aktuelle Softwareversion wird angezeigt.

Installation des Umgebungstemperaturfühlers

HINWEIS: Der Umgebungstemperaturfühler kann als optionale Ausrüstung installiert werden.

- 1. Den Einbauort für den Umgebungstemperaturfühler auswählen. Den Fühler so montieren, dass er der Umgebungsluft, aber keiner direkten Sonneneinstrahlung ausgesetzt ist.
- 2. Eine Bohrung mit einem Durchmesser von 19 mm (0.75 in.) bohren.

3. Den Montageadapter wie unten abgebildet installieren.



4. Den Fühler in den Montageadapter schrauben.

5. Den Temperaturfühler mit dem Steckverbinder am VesselView-Kabelbaum verbinden.

Wartung

WICHTIG: Es wird empfohlen, die mitgelieferte Sonnenschutzabdeckung anzubringen, wenn das Gerät nicht in Betrieb ist.

Reinigung des Displays

Es wird empfohlen, das Display regelmäßig zu reinigen, um Ansammlung von Salz und anderem Schmutz zu verhindern. Kristallisiertes Salz kann die Beschichtung des Displays verkratzen, wenn ein trockenes oder feuchtes Tuch verwendet wird. Sicherstellen, dass das Tuch mit reichlich frischem Wasser getränkt wurde, um Salzablagerungen aufzulösen und zu entfernen. Bei der Reinigung keinen übermäßigen Druck auf den Bildschirm ausüben.

Wenn Wasserflecken nicht mit diesem Tuch entfernt werden können, sollte eine Lösung aus gleichen Teilen warmem Wasser und Isopropylalkohol zur Reinigung des Bildschirms verwendet werden. Keine Lösungsmittel wie Aceton, Waschbenzin, Terpentin oder Reinigungsprodukte auf Ammoniakbasis verwenden. Die Verwendung starker Lösungs- oder Reinigungsmittel kann zu einer Beschädigung der blendfreien Beschichtung, des Kunststoffs oder der Gummitasten führen.

Es wird empfohlen, die Sonnenschutzabdeckung anzubringen, wenn das Gerät nicht verwendet wird, um eine Beschädigung der Kunststoffblende und der Gummitasten durch die UV-Strahlen zu verhindern.

Reinigung des Medienports

Der Bereich um die Medienportklappe sollte regelmäßig gereinigt werden, um Ansammlung von kristallisiertem Salz und anderem Schmutz zu verhindern. Ein roter Stopfen aus einer Gummimischung im Port für die micro SD-Karte verhindert das Eindringen von Wasser in den Kartenport.

WICHTIG: Den Stopfen nach der Reinigung des Displays oder nach der Aktualisierung der Software wieder installieren.

HINWEIS: Den Stopfen mit der Nut nach oben einsetzen. Auf der gegenüberliegenden Seite befindet sich eine Anfasung, damit die Klappe nicht an den Stopfen anschlägt.



Festsitzende Tasten

Sicherstellen, dass keine Tasten in der unteren Stellung klemmen. Wenn eine solche Taste vorgefunden wird, kann sie durch vorsichtiges Wackeln gelöst werden.

2

Kapitel 2 - Einschaltbildschirme und Einrichtungsassistent

Inhaltsverzeichnis

Startbildschirm	8
Einrichtungsassistent	8
Konfiguration importieren	10
Motoreinrichtung	10
Display-Einrichtung	11
Geräte-Einrichtung	12
Einheiten konfigurieren	12
Tankkonfiguration	12
Geschwindigkeitseinrichtung	15
Einrichtungsassistent beenden	15

Datenquelle einrichten	15
Display-Startbildschirme	16
Start	. 16
Motor Aus, Zündung Ein	16
Motor läuft mit Leerlaufdrehzahl	16
Motorfehler	17
Fehlernavigation	17
Motor-Wartungsplan	. 18
Systemscan – Scanbericht	19
Kommunikationsfehler	19

Startbildschirm

Beim Einschalten der Zündung wird ein Mercury Startbildschirm angezeigt. Die Anzahl der Betriebsstunden kann bis zu 9999 Stunden angezeigt werden. In der rechten unteren Ecke des Bildschirms wird die Softwareversion angegeben. Antriebssysteme mit Emissionsbegrenzungssystem werden mit einem Motorsymbol in der linken unteren Ecke des Bildschirms dargestellt.



Mercury Startbildschirm

Einrichtungsassistent

WICHTIG: Während der Einschaltvorgang des Systems läuft, um Boots- und Motordaten zu erfassen, keine Tasten auf dem VesselView drücken. Wenn VesselView zum ersten Mal bzw. nach einer Rücksetzung auf die Werkseinstellungen gestartet wird, benötigt das System einige Sekunden, um das Einschaltverfahren abzuschließen.

Der VesselView-Einrichtungsassistent führt Sie durch die ersten Schritte zur Konfiguration des VesselView. Der Einrichtungsassistent kann jederzeit über das Symbol EINSTELLUNGEN im Bildlauf-Menü aufgerufen werden. Verwenden Sie die SEITEN-Taste, die RECHTE PFEILTASTE und die EINGABE-Taste, um im Menü **Settings (Einstellungen)** zu navigieren.



Kapitel 2 - Einschaltbildschirme und Einrichtungsassistent

 Die Anzeigesprache von VesselView auswählen. Die verfügbaren Sprachen mit der Pfeiltaste NACH LINKS und NACH RECHTS durchlaufen. Zur Auswahl der Sprache die EINGABE-Taste drücken. VesselView zeigt den Bildschirm zur Änderungsbestätigung der Sprache und startet neu. Der Bildschirm zum Neustart wird angezeigt. Alle Anzeigen werden danach in der ausgewählten Sprache angezeigt.



2. Es wird ein Begrüßungsbildschirm angezeigt. Die Pfeiltaste NACH RECHTS drücken, um das Feld Next (Weiter) zu markieren.



56793

 Der Hauptbildschirm von VesselView wird in der gewählten Sprache angezeigt Das Symbol EINSTELLUNGEN ist markiert. Die EINGABE-Taste drücken. System wird im Menü Settings (Einstellungen) markiert. Die EINGABE-Taste drücken. Das Ausklappmenü wird angezeigt. Die Pfeiltaste NACH RECHTS drücken, um nach unten zum Setup wizard (Einrichtungsassistenten)zu navigieren.



90-8M0126150 deu MÄRZ 2016

Konfiguration importieren

Zum Importieren einer vorhandenen Bootskonfiguration eine micro SD-Karte mit der Konfigurationsdatei einlegen und diese Datei im Dropdown-Menü auswählen. Wenn keine Importdatei vorhanden ist, die Pfeiltaste NACH RECHTS drücken, um **Next (Weiter)** zu markieren, und EINGABE-Taste drücken.



Motoreinrichtung

1. Auf dem Bildschirm **Engine Setup (Motoreinrichtung)** die Pfeiltaste NACH RECHTS bzw. NACH LINKS drücken, um die Dropdown-Felder zu markieren. Die einzelnen Funktionen basierend auf dem Motortyp und -modell auswählen.



Auswahl "Engine type" (Motortyp)

ENGINE SETUP	
Engine Type	
Verado	[▼]
Engine Model	
Pro Four Stroke 300	ale de la compañeste 🗸
Pro Four Stroke 300	
Pro Four Stroke 250	
Pro Four Stroke 200	
Six-Cylinder 300	
Six-Cylinder 275	
Six-Cylinder 250	
Six-Cylinder 225	
Six-Cylinder 200	Ť
Four-Cylinder 200	
Next?	_
	601

Auswahl "Engine model" (Motormodell)

2. Nach unten scrollen, um die Auswahl auf dem Bildschirm Engine Setup (Motoreinrichtung) abzuschließen. Nach dem Abschluss der Auswahl Next (Weiter) markieren und die EINGABE-Taste drücken.

Engine	Гуре				
Verad	0				
Engine	Model				
Pro Fo	ur Stroke	300			
Does ve	ssel have a	a joystick	?	•	
No					
No					
Yes					

60113

Αι	JSW	vah	aol	tion	_Jc	ovsti	ick
	_	_					

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

60114

Auswahl Anzahl der Motoren

Display-Einrichtung

Je nach Anzahl der auf dem Bildschirm **Engine Setup (Motoreinrichtung)** eingegebenen Motoren die Motoren auswählen, die VesselView anzeigen soll. Es können bis zu zwei Motoren ausgewählt werden.

	DISPLAY SETUP	
	Select which engines to show on this display.	
$\left(\right)$	O PORT	
	Previous Next >	
-		60116

Geräte-Einrichtung

Auf dem Bildschirm **Device Setup (Geräteeinrichtung)** die Pfeiltaste NACH RECHTS bzw. NACH LINKS verwenden, um die Dropdown-Menüs zu markieren. Bei Verwendung mehrerer VesselView-Geräte sicherstellen, dass jedem Gerät eine eindeutige Nummer zugeordnet wird, um Datenprobleme zu vermeiden. Die Ruderstandsnummern müssen der Position des jeweiligen VesselView-Geräts entsprechen. Markieren Sie **Next (Weiter)** und dann die EINGABE-Taste drücken, um fortzufahren.



- a VesselView-Gerätenummer
- **b** Ruderstand-Positionsnummer

Einheiten konfigurieren

Die Maßeinheiten auswählen, in denen VesselView Daten wie Geschwindigkeit, Entfernung und Füllstände auf dem Bildschirm anzeigt. Die einzelnen Maßeinheiten können später geändert werden. Nach Auswahl der Maßeinheiten Next (Weiter) markieren und die EINGABE-Taste drücken.

UNITS SETUP	-
What units of measure do you want to use? Selects the general type of units of measure. You can change any particular unit of measure.	later
U.S. Standard	-
Metric	
U.S. Standard	
Previous	
	60119

Tankkonfiguration

Auf dem Bildschirm **Tank Setup (Tankeinrichtung)** können Tanktyp, Kapazität und Tankname für bis zu acht Tanks zugewiesen werden. Die %-Spalte zeigt das aktuelle Tankvolumen an. Bei Auswahl der Schaltfläche **Refresh** (Aktualisieren) werden die Tanksensoren erneut abgefragt und die Anzeigewerte aktualisiert.

Der Tank "Unmonitored" (nicht überwacht) ist ein Tank, dem kein Sensor zugeordnet ist.

POPT 1		a distantinggal () () () () () () () () () ((yal)	
L OIVER		Fuel	200.00	PORT FUEL
PORT 2		Live well	100.00	LIVEWELL
STBD 1		Fuel	200.00	STBDFUEL
STBD 2		Water	200.00	WATER
Unmoni	••••	Fuel		

Verwenden Sie die Pfeiltasten, um zwischen den Tanktyp-Optionen zu wechseln.

PORT 1 TANK CONFIGURATION	
Tank type	
Fuel	-
None	
ruel Oil Water Gray Black Live well	
OK Cancel	
	60121

Geben Sie die Tankkapazität mithilfe der Pfeiltasten durch Änderung der Werte ein. Die EINGABE-Taste drücken, um mit der nächsten Ziffer fortzufahren. Nach dem Ändern aller Ziffern die EINGABE-Taste drücken, um fortzufahren.

Tank type			
Fuel			· · · · · · ·
Tank capacity (gallons)		
000.00			
Name			
PORT FUEL			

60122

Das Fenster Name (Bezeichnung) verwenden. Mithilfe der Pfeiltasten können die einzelnen Zeichen ausgewählt werden.

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

Die Schaltfläche OK mit den Pfeiltasten und der EINGABE-Taste auswählen. Hierdurch wird erneut der Bildschirm für die Tankauswahl aufgerufen, um die Konfiguration eines zusätzlichen Tanks abzuschließen.

тапктуре	
Fuel	
Tank capacity (gallons)	
0200.00	
Name	
PORT FUEL	

60124

Das Verfahren zum Zuweisen von Tanktyp, Kapazität und Tankbezeichnung für die verbleibenden Tanks auf dem Boot wiederholen. Anschließend die Schaltfläche **Next (Weiter)** wählen, um mit dem Einrichtungsassistenten fortzufahren.

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

60125

Geschwindigkeitseinrichtung

Der Bildschirm **Speed Setup (Geschwindigkeitseinrichtung)** bietet drei Optionen für die Bestimmung, wie VesselView die Geschwindigkeitsinformationen erfasst. Bei Ausstattung des Bootes mit einem GPS-System ermöglicht das Dropdown-Menü die Auswahl verfügbarer Geräte. Wenn das Boot mit einem Pitot-Sensor ausgestattet ist, wird diese Option ausgewählt. Bei Ausstattung des Bootes mit einem Schaufelrad wird die entsprechende Option in einem Dropdown-Menü aufgeführt. Nach dem Auswählen der Geschwindigkeitsquelle **Next (Weiter)** markieren und die EINGABE-Taste drücken, um fortzufahren.



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

Einrichtungsassistent beenden

Durch Markieren von **Finish (Beenden)** mit der Pfeiltaste NACH RECHTS und Drücken der EINGABE-Taste wird der Einrichtungsassistent von VesselView beendet. Der Bildschirm zum Neustart wird angezeigt. Das Gerät erst dann ausschalten, wenn der Bildschirm zum Neustart durch den Bootsaktivitäts-Bildschirm ersetzt wurde.



Datenquelle einrichten

Die Stromversorgung aller Produkte und die Zündung aller Motoren einschalten, um sicherzustellen, dass alle datenerzeugenden Quellen erkannt werden können.

VesselView fordert dazu auf, die erkennbaren Datenquellen einzurichten. "OK" auswählen, um fortzufahren.

"Start" auswählen, um das Verfahren zu beginnen.

HINWEIS: Wenn "Cancel" (Abbrechen) versehentlich ausgewählt wurde, kann die Einrichtung der Datenquelle durch Navigation zu "Settings>System>Network>Auto select" (Einstellungen>System>Netzwerk>Automatische Auswahl) abgeschlossen werden. Mit "Auto select" (Automatische Auswahl) wird das Bootsnetzwerk gescannt und alle an Bord befindlichen kompatiblen Geräte werden identifiziert.

Nach Abschluss der automatischen Auswahl "Close" (Schließen) auswählen.

Display-Startbildschirme

Start

Beim Start des Systems wird das Hauptdisplay nach der Anzeige der Startbildschirme geladen und alle Daten und Grafiken sind aktiv. Zwei Zustände sind verfügbar: Motor abgestellt oder Motor läuft. Die folgende Tabelle und die Informationen erläutern die Folge, wie sich die Bereiche für fest eingestellte und vom Benutzer ausgewählte Daten ändern.

Motorzustand	Vom Benutzer ausgewählte Daten
Motor aus, Zündung ein	Meldung über verantwortungsvolle Verhaltensweisen
Motor dreht	Systemscan läuft, animierter Propeller wird angezeigt
Motor läuft mit Leerlaufdrehzahl	Das Propellersymbol wechselt auf Grün
Motor läuft, Gang eingelegt	Stufe 1 intelligente kontextbezogene Daten

Motor Aus, Zündung Ein

Der Mercury Bildschirm mit einer Meldung über verantwortungsvolle Verhaltensweisen wird im Bereich mit vom Benutzer ausgewählten Daten angezeigt, wenn die Zündung eingeschaltet ist und die Motoren nicht laufen. Alle Funktionen sind verfügbar und es werden keine Motordaten angezeigt.

- Die Meldungen werden nach dem Zufallsprinzip ausgewählt. Beispiele: Haben Sie Schwimmhilfen an Bord? Mercury möchte Sie daran erinnern, auf Sicherheit bei der Bootsfahrt zu achten.
 - Der Inhalt der Liste über verantwortungsvolle Verhaltensweisen hängt vom Motortyp oder der Profilkonfiguration ab.

Motor läuft mit Leerlaufdrehzahl

Wenn der Motor läuft, zeigt der Bereich des Displays mit vom Benutzer ausgewählten Daten ein grünes Propellersymbol, nachdem der Systemscan-Bericht erstellt wurde.

• Der Bereich des Bildschirms mit vom Benutzer ausgewählten Daten zeigt einen animierten Propeller und eine Statusanzeige, um darauf hinzuweisen, dass ein Scan läuft.



Systemscan a - Animierter Propeller

b - Statusanzeige

• Wenn bei laufendem Motor ein Gang eingelegt wird, wird der Systemscan unterbrochen, das Propellersymbol wechselt auf Grün und es werden intelligente Daten der Stufe 1 angezeigt.

Wenn der Scan abgeschlossen ist, können verschiedene Popup-Meldungen angezeigt werden: Motorfehler, Hinweise auf fällige Wartungen, Kommunikationsfehler, Systemscan OK-Bericht.



Scan abgeschlossen

Motorfehler

Wird während des Systemscans ein Motorfehler erkannt, wird im Bereich mit vom Benutzer ausgewählten Daten ein Text mit einer Beschreibung des Fehlers in einer fett dargestellten farbigen Fehleranzeige dargestellt. Die Farbe der Fehleranzeige ist abhängig von der Art des erkannten Fehlers. Das Systemstatusfeld ändert sich je nach angezeigtem Fehler.



Fehlernavigation

Wenn Fehler auftreten, werden diese mit Zahlen in der Fußzeile des Fehlerfeldes identifiziert.

- 1. Das Auswahlfeld gibt standardmäßig die erste Nummer an.
- 2. Die einzelnen Fehler mit der Pfeiltaste NACH LINKS oder NACH RECHTS durchlaufen.



- 3. Der ausgewählte Fehler wird mit einem weiß ausgefüllten Kästchen mit einer schwarzen Nummer angezeigt.
- 4. Der ausgewählte Fehler wechselt zwischen der Fehlernummer und einem Plussymbol (+), um anzugeben, dass weitere Daten angezeigt werden können.



- a Anzahl der Fehler in der Fußzeile
- **b** Ausgewählter Fehler
- c EXIT-Symbol (Beenden) in der Fehler-Fußzeile

- 5. Wenn ein Plussymbol (+) angezeigt wird, die EINGABE-Taste drücken, um die zusätzlichen Daten zu diesem Fehler aufzurufen.
- Wenn sich die weiteren Daten über mehr als eine Seite erstrecken, erscheinen ein oder mehrere Kreise in der Fußzeile des Fehlerbereichs. Der ausgewählte Seiten-Kreis ist Weiß. In diesem Bereich wird die ausführliche Beschreibung des Fehlers angezeigt.
- Zum Verlassen der Fußzeile des Fehlerbereichs die Pfeiltaste NACH LINKS oder NACH RECHTS verwenden, um das X in der Fußzeile zu markieren. Die EINGABE-Taste drücken, um die Fußzeile des Fehlerbereichs zu verlassen und zum Systemstatusfeld zurückzukehren.

Motor-Wartungsplan

Wird während des Systemscans eine Wartungserinnerung erkannt, wird im Bereich mit vom Benutzer ausgewählten Daten ein Text mit einer Beschreibung in einer fett dargestellten farbigen Fehleranzeige dargestellt. Das Systemstatusfeld in der linken unteren Ecke ändert sich je nach der angezeigten Wartungsanforderung. Wenden Sie zum Schutz Ihrer Investition gesunden Menschenverstand an und prüfen Sie das Motoröl regelmäßig – am besten vor jedem Betrieb.

1. Wenn der geplante Wartungszeitraum vollkommen abgelaufen ist, wird im Bereich mit vom Benutzer ausgewählten Daten eine allgemeine Wartungserinnerung angezeigt, die darauf hinweist, dass die geplante Wartung durchgeführt werden muss.



2. Das + Symbol öffnen, um den vollständigen Text anzuzeigen. Die Wartungserinnerung kann auf 100 % zurückgesetzt werden oder Sie können diesen Bildschirm verlassen.

HINWEIS: Das Schraubenschlüssel-Symbol für die Wartungserinnerung wird im Systemstatusfeld angezeigt, bis der Fehler aus dem System gelöscht wurde.



52448

3. Nach dem Zurücksetzen der Wartungserinnerung wird das Schraubenschlüssel-Symbol nicht mehr im Systemstatusfeld angezeigt.



Systemscan – Scanbericht

Wenn ein Systemscan abgeschlossen ist und keine Fehler, Wartungserinnerungen oder Kommunikationsfehler vorlagen, wird im Bereich mit vom Benutzer ausgewählten Daten die Meldung SCAN COMPLETE (Scan abgeschlossen) mit einem Bericht und einer Meldung über verantwortungsvolle Verhaltensweisen aufgeführt. Der Scanbericht wird angezeigt, bis der Motor in einen Gang geschaltet wird, oder die Pfeiltaste NACH LINKS oder NACH RECHTS drücken, um das X zu markieren und dann die EINGABE-Taste drücken.

- Die Meldungen über verantwortungsvolle Verhaltensweisen werden nach dem Zufallsprinzip ausgewählt. Beispiele: Haben Sie Schwimmhilfen an Bord? Mercury möchte Sie daran erinnern, auf Sicherheit bei der Bootsfahrt zu achten.



Scan abgeschlossen

Meldung über verantwortungsvolle Verhaltensweisen

Kommunikationsfehler

Wenn ein Systemscan einen Kommunikationsfehler erkennt, wird der Scan gestoppt und alle Datenfelder werden mit gestrichelten Linien angezeigt. Das Systemstatusfeld wird grau angezeigt, mit einem X in einem roten Kreis und dem Text "Comm Error".



Kommunikationsfehler

Notizen:

Kapitel 3 - Überblick und Bedienung von Bildschirmen

Inhaltsverzeichnis

Funktionalität des Systemstatusfeldes	22
Vergrößern der Datenfelder	22
Automatischer Durchlauf	23
Funktion der Bildlaufleiste	24
Aktivierung und Navigation der Bildlaufleiste	24
Bereich mit vom Benutzer ausgewählten Daten	24
Endgültige Auswahl der vom Benutzer	
ausgewählten Daten	24
Bildlaufleisten-Symbole	25
X-Pand (Erweitern)	25
Temperatures (Temperaturen)	25
Pressure (Druck)	25
Voltages (Spannungen)	25
Fuel (Kraftstoff)	25
Tanks	25
Advanced (Erweitert)	25
Performance (Leistung)	26
Trim and Tabs (Trimmung und Trimmflossen)	26
Trip Log (Fahrtenmesser)	26
Navigation	26
Generator	26
ECO	26
Autopilot	26
Cruise (Tempomat)	27
Troll (Trolling)	27
Smart Tow	27
Einstellungen	27
Economy-Modus	27
ECO MODE (ECO-Modus)	27
ECO-Mindest- und Maximalwerte	28
ECO Drehzahl- und Trimmungs-Zielwerte	28
Zielwert-Farben	28
ECO-Navigation	29
ECO-Aktualisierung	30
Minimieren	30

Exit ECO (ECO beenden)	31	
Ändern der ECO-Zielwerte	31	
Ändern der Zielwerte	31	
Smart Tow-Modus	32	
Smart Tow	32	2
Merkmale	32	U
Aktivieren von Smart Tow	33	
Smart Tow Ziele	33	
Smart Tow Übersichtsfeld	34	
Bereich mit vom Benutzer ausgewählten Daten im		
Smart Tow Modus	34	
Navigation	34	
Speichern	35	
Benutzerdefinierten Start erstellen	36	
Deaktivierung von Smart Tow	36	
Tempomat-Modus	36	
Cruise Control (Tempomat)	. 36	
Tempomat-Datenbereich	. 37	
Anderung des Bereichs mit fest eingestellten		
Daten	37	
Tempomat – Bereich mit vom Benutzer		
ausgewählten Daten	37	
Tempomat-Navigation	37	
Troll-Steuerung	40	
Trolling-Datenbereich	40	
Anderung des Bereichs mit fest eingestellten		
Daten	40	
I roll-Steuerung – Bereich mit vom Benutzer		
ausgewählten Daten	40	
I rolling-Navigation	40	
Autopilot-Bildschirme	42	
Uberblick uber die Autopilot-Bildschirme	. 42	
Navigation durch die Autopilot-Bildschirme	42	
Autopilot minimieren	43	

Funktionalität des Systemstatusfeldes

Das Systemstatusfeld dient der Kommunikation von speziellen Motorinformationen und der aktiven Modi. Es wird immer im Hauptbildschirm unten links angezeigt, es sei denn eine Popup-Warnung erstreckt sich über den gesamten Bildschirm. Farbe, Symbol und Text ändern sich je nach Systemstatus, Warnhinweisen, Wartungsanzeigen und aktiven Modi. Das jeweilige Bootsprofil und die Art des installierten Antriebssystems haben direkten Einfluss darauf, welche Symbole im Systemstatusfeld zur Verfügung stehen. Nicht alle der verfügbaren Symbole sind in der folgenden Tabelle aufgeführt.



Vergrößern der Datenfelder

Die Datenfelder können durch Markieren des entsprechenden Symbols (X-PAND) und Drücken der Eingabetaste vergrößert werden.



Symbol "Erweitern"

Nachdem das Symbol aktiviert wurde, wird der Bereich mit vom Benutzer ausgewählten Daten mit den vergrößerten Daten aus dem derzeit angezeigten Datenbereich gefüllt. Es können bis zu sechs Datenfelder (jeweils ein Datenfeld auf einmal) vergrößert werden. Dabei wird die chronologische Folge durchlaufen, die in der folgenden Abbildung dargestellt ist. Die Datenfelder 3 und 4 zeigen nur die optionalen, vom Benutzer ausgewählten Daten an.

HINWEIS: Die Standardeinstellung für Trimmung und Trimmflossen wird nicht vergrößert, es sei denn, sie wurden über externe Steuerungen aktiviert. Wenn diese aktiviert sind, wird ein Popup-Verfahren angewandt. Die Popups für Trimmung und Trimmflossen können im Menü Settings (Einstellungen) ausgeschaltet werden.

- 1. Volt/Depth (Spannung/Wassertiefe): Dieses Datenfeld ist benutzerkonfigurierbar. Eine Liste aller Inhalte, die zur Anzeige auf dem Display verfügbar sind, ist im Menü Settings (Einstellungen) verfügbar.
- Der Lenkungswinkel wird angezeigt, wenn der installierte Sensor mit dem SmartCraft Control Area Network verbunden ist. Die Lenkungswinkel-Funktion ist standardmäßig ausgeschaltet, kann jedoch manuell im Menü Settings (Einstellungen) eingeschaltet werden.
- 3. Speed (Geschwindigkeit): Zeigt die Fahrgeschwindigkeit des Boots an. Wenn keine Quelle für die Geschwindigkeit verfügbar ist, werden Striche im Display angezeigt. Auf dem Display werden der Geschwindigkeitswert, die Geschwindigkeitsquelle (Schaufelrad-, Pitot-Sensor oder GPS) und die Maßeinheiten (Standardanzeige in MPH) angezeigt. Ein Geschwindigkeitswert mit mehr als zwei Ziffern wird in einer kleineren Schriftart angezeigt.
- 4. RPM (U/min): Zeigt einen sich bewegenden Balken an, der die Motordrehzahl repräsentiert. Bei Anwendungen mit zwei Motoren werden zwei separate sich bewegende Balken angezeigt.
- 5. Fuel (Kraftstoff): Dieses Datenfeld zeigt den gesamten an Bord befindlichen Kraftstoff an.
 - Zeigt nur den Gesamt-Kraftstoffstand an. Die detaillierten Kraftstoffdaten sind im Bereich mit ausgewählten Daten unter Fuel Management (Kraftstoffmanagement) zu finden.
- Über die Bildlaufleiste kann der Benutzer die verschiedenen Mercury Anwendungsbildschirme auswählen und im benutzergewählten Datenbereich öffnen. Mithilfe der SEITEN-Taste und den Pfeiltasten zwischen den Symbolen in diesem Bildschirmabschnitt navigieren.
- Gear position (Getriebeposition): DTS-Produkte zeigen alle Getriebepositionen f
 ür die einzelnen Motoren an. Die Getriebepositionen sind F(Vorwärts), N(Neutral) und R(R
 ückwärts). Bei Produkten ohne DTS wird N(Neutral) und G(Gang eingelegt) angezeigt.
- 8. Trim (Trimmung): Dieses Datenfeld ist benutzerkonfigurierbar. Es können Trimmstellungen für maximal zwei Motoren angezeigt werden. Ein Popup-Fenster für Trimmung ist im Bereich mit ausgewählten Daten verfügbar. Das Trimmung-Popup-Fenster kann im Menü Settings (Einstellungen) ein- und ausgeschaltet werden.
- 9. Symbol für ausgewählte Daten: Ein Symbol repräsentiert die derzeit im Bereich mit ausgewählten Daten des Bildschirms angezeigten Daten. Zudem wird das Symbol für die zuvor ausgewählten Daten angezeigt, wenn derzeit keine ausgewählten Daten angezeigt werden. Zum Öffnen der Bildlaufleiste die SEITEN-Taste auswählen. Der Benutzer kann ein Symbol auf der Bildlaufleiste auswählen und die entsprechenden ausgewählten Daten werden dann angezeigt.
- 10. System status (Systemstatus): Zeigt den derzeitigen aktiven Modus und aktive Warnungen an.
- 11. Bereich mit ausgewählten Daten: In diesem Bereich werden alle ausgewählten Daten angezeigt, zu denen beispielsweise der Status des erstmaligen Start-Scans, Meldungen über verantwortungsvolle Verhaltensweisen, Wartungszeitpläne und Warnhinweise gehören.
- 12. Das Symbol für automatischen Durchlauf zeigt alle mit einer Menüauswahl in Verbindung stehenden Datenbildschirme an. Die Datenbildschirme werden in einem vom Benutzer gewählten Zeitintervall der Reihe nach auf dem Display angezeigt.
- 13. Durch Drücken von X wird die aktuelle Datenauswahl geschlossen bzw. beendet.

Jedes einzelne Datenfeld ist mit einer speziellen Seitenanzeige in der unteren linken Ecke des Bereichs mit vom Benutzer ausgewählten Daten gekennzeichnet. Mit den Pfeiltasten zu den einzelnen Seiten navigieren oder das Symbol für den automatischen Durchlauf oder das EXIT-Symbol (Beenden) verwenden. Die Eingabetaste drücken, wenn das Symbol für den automatischen Durchlauf oder das EXIT-Symbol markiert ist.



- a Seitenanzeigen
- b Symbol f
 ür automatischen Durchlauf
- c EXIT-Symbol (Beenden)

Automatischer Durchlauf

- Wenn der automatische Durchlauf gewählt wurde, aber nicht aktiv ist, wird das Symbol auf einem weißen Feld dargestellt.
- Die Eingabetaste drücken, um den automatischen Durchlauf zu aktivieren. Das Symbol wird auf einem blauen Feld mit weißen Pfeilen angezeigt und es bleibt bei diesem Farbschema, bis der automatische Durchlauf deaktiviert wird. Die Standardzeit für den automatischen Durchlauf beträgt 5 Sekunden pro Seite. Dies kann im Menü Settings (Einstellungen) geändert werden.

Kapitel 3 - Überblick und Bedienung von Bildschirmen

- Wenn der automatische Durchlauf aktiviert ist, sind die Pfeiltasten nicht verfügbar. Eine der Seiten markieren und die Eingabetaste drücken. Der automatische Durchlauf bleibt aktiv, ist jedoch nicht sichtbar. Das Symbol für den automatischen Durchlauf markieren und die Eingabetaste drücken, um zum automatischen Durchlauf zurückzukehren.
- Zum Ausschalten des automatischen Durchlaufs das X markieren und die Eingabetaste drücken. Der Bildschirm verlässt den Bereich mit vom Benutzer ausgewählten Daten.

Funktion der Bildlaufleiste

Die Bildlaufleiste ermöglicht Zugriff auf Elemente, die derzeit nicht im Bereich mit vom Benutzer ausgewählten Daten auf dem Bildschirm angezeigt werden. Das jeweilige Element ist ausgeblendet, bis es aktiviert wird. Es wird dann für die Zeitspanne angezeigt, die der Benutzer im Menü **Settings (Einstellungen)** gewählt hat. Wenn mehr als fünf Sekunden lang keine Aktivität erkannt wird, wird das Symbol im Bereich mit vom Benutzer ausgewählten Daten wieder ausgeblendet. Im aktiven Status werden die Bezeichnung des Symbols und die zu dieser Funktion gehörigen Daten im Bereich mit vom Benutzer ausgewählten Daten angezeigt.

Aktivierung und Navigation der Bildlaufleiste

- 1. Durch Drücken der SEITEN-Taste wird das Bildlaufleisten-Menü aktiviert.
- 2. Das Symbol, das angezeigt werden soll, mit der Pfeiltaste NACH LINKS oder NACH RECHTS markieren. Ein blauer Rahmen markiert das Bildlaufleisten-Symbol, das ausgewählt werden soll.

HINWEIS: Ein Pfeilsymbol wird links und rechts neben der Bildlaufleiste angezeigt. Wenn nur eines der Pfeilsymbole zu sehen ist, muss die entsprechende Pfeiltaste verwendet werden, um die Auswahl zu bewegen. Wenn beide Pfeile dargestellt sind, kann eine der beiden Pfeiltasten verwendet werden.



Bereich mit vom Benutzer ausgewählten Daten

Wenn während der Navigation mithilfe der Bildlaufleiste ein Symbol markiert und dann die Eingabetaste nicht gedrückt wird, wechselt die Anzeige im Bereich mit vom Benutzer ausgewählten Daten und das Symbol, die Bezeichnung des Symbols und eine Beschreibung dieser Funktion wird angezeigt. Diese Informationen werden bis zu 30 Sekunden lang im Bereich mit den vom Benutzer ausgewählten Daten angezeigt. Die Dauer, für die die markierten vom Benutzer ausgewählten Daten und die entsprechende Bildlaufleiste auf dem Bildschirm angezeigt werden, ohne dass die EINGABE-Taste gedrückt werden muss, kann durch Navigieren zu Preferences>Scroller Bar>Auto hide delay (Einstellungen>Bildlaufleiste>Verzögerung für automatisches Ausblenden) eingestellt werden.

Endgültige Auswahl der vom Benutzer ausgewählten Daten

Die Eingabetaste drücken, nachdem das Symbol ausgewählt wurde. Das Symbol wird neben dem Systemstatusfeld angezeigt und im Bereich mit vom Benutzer ausgewählten Daten erscheinen die vollständigen Daten für diese Auswahl.

Bildlaufleisten-Symbole

X-Pand (Erweitern)

Erweitern – Anzeige vergrößerter Daten von ausgewählten Datenbildschirmen. Die ausgewählten Daten werden nacheinander auf dem Bildschirm durchlaufen.



Temperatures (Temperaturen)

Temperaturen – Anzeige der Motor- und Flüssigkeitstemperaturwerte für Öl, Wasser und Kraftstoff. Zeigt die Umgebungsund Ansauglufttemperatur an. Die verfügbaren Informationen sind vom jeweiligen Antriebssystem abhängig.



Pressure (Druck)

Druck – Anzeige der Motordruckwerte für Wasser, Öl, Kraftstoff und Ladedruck. Die verfügbaren Informationen sind vom jeweiligen Antriebssystem abhängig.



Voltages (Spannungen)

Spannungen – Anzeige der Batteriewerte für alle Motoren.



Fuel (Kraftstoff)

Kraftstoff – Anzeige der Statistikdaten des Kraftstoffsystems: aktueller Verbrauch, durchschnittlicher Verbrauch, Volumenverbrauch pro Stunde, Gesamt-Füllmenge und Kraftstoffverbrauch.



Tanks

Tanks – Anzeige der Füllstandsdaten für an Bord installierte Tanks für Kraftstoff, Wasser, Abwasser und bei Zweitaktern der Ölfüllmenge.



Advanced (Erweitert)

Erweitert – Anzeige von zusätzlichen Motorinformationen: Ansaugkrümmer-Temperatur, Drosselklappen-Prozentwert, Motorlast und Ansaugkrümmer-Ladedruck. Die verfügbaren Informationen sind vom jeweiligen Antriebssystem abhängig.



Performance (Leistung)

Leistung – Anzeige von erweiterten Leistungsdaten: Spitzenleistung (Drehzahl oder Geschwindigkeit) und Zoll pro Propellerumdrehung.



Trim and Tabs (Trimmung und Trimmflossen)

Trimmung und Trimmflossen – Anzeige der Position der Antriebstrimmung und der Position der Trimmflossen. Es muss ein Sensor an den Trimmflossen installiert sein, damit diese Funktion Informationen anzeigen kann.



Trip Log (Fahrtenmesser)

Fahrtenmesser – Anzeige der aufgezeichneten Fahrstreckendaten: Zurückgelegte Entfernung insgesamt, Gesamtfahrzeit, durchschnittliche Geschwindigkeit, durchschnittlicher Kraftstoffverbrauch. Die im Fahrtenmesser aufgezeichneten Daten können gelöscht und auf Null zurückgesetzt werden.



Navigation

Navigation – Anzeige von Daten des installierten Navigationssystems: Kompasskurs, Längen- und Breitengrad, Zeit zum Wegpunkt (TTW), Peilung zum Wegpunkt (BTW), Entfernung zum Wegpunkt (DTW) und Kurs über Grund (COG).



Generator

Generator – Anzeige von Daten, die der Generator über ein Control Area Network mit NMEA 2000 oder J1939 Protokoll senden kann: aktueller Lauf-/Stopp-Zustand, Spannung – AC/DC, Hertz, Stunden, Öldruck und Wassertemperatur.



ECO

ECO – Anzeige von Informationen, die der Bootsführer verwenden kann, um die optimale Trimmposition und Motordrehzahl einzustellen und den besten Kraftstoffverbrauch zu erzielen.

HINWEIS: Siehe Economy-Modus in diesem Abschnitt bzgl. zusätzlicher Informationen zum Betrieb.



Autopilot

Autopilot - Anzeige der Autopilot-Daten.

HINWEIS: Siehe Autopilot-Modus in diesem Abschnitt bzgl. zusätzlicher Informationen zum Betrieb.



Cruise (Tempomat)

Tempomat – Aktiviert den Tempomat. Ermöglicht dem Bootsführer die Kontrolle über das Boot mithilfe der Motordrehzahl oder der Fahrgeschwindigkeit. Für die Tempomat-Funktion ist ein Schaufelradsensor oder GPS erforderlich. *HINWEIS:* Siehe **Tempomat-Modus** in diesem Abschnitt bzgl. zusätzlicher Informationen zum Betrieb.



Troll (Trolling)

Troll (Trolling) – Aktiviert die Motorsteuerung für niedrige Geschwindigkeit. Kann zur Steuerung der Motordrehzahl verwendet werden.

HINWEIS: Siehe Troll-Steuerung in diesem Abschnitt bzgl. zusätzlicher Informationen zum Betrieb.



Smart Tow

Smart Tow – Aktiviert Smart Tow-Profile für die Auswahl durch den Benutzer. Profile können geändert, hinzugefügt oder gespeichert werden.

HINWEIS: Siehe Smart Tow-Modus in diesem Abschnitt bzgl. zusätzlicher Informationen zum Betrieb.



Einstellungen

Settings (Einstellungen) – Hauptbereich zum Ein- oder Ausschalten der Anzeige von Daten, zum Ändern der Sensordaten-Toleranz ±, zur Auswahl der bevorzugten Anzeige der Werte (metrisch/Englisch/nautisch) und zum Zurücksetzen auf die Werkseinstellungen.

HINWEIS: Durch Zurücksetzen auf die Werkseinstellungen werden alle vom Benutzer definierten Einstellungen gelöscht. Siehe Abschnitt 4 bzgl. Einzelheiten.



Economy-Modus ECO MODE (ECO-Modus)



Der ECO-Modus zeigt Informationen an, die der Bootsführer verwenden kann, um die optimale Trimmposition und Motordrehzahl einzustellen und so den besten Kraftstoffverbrauch zu erzielen. Das Motorsteuergerät (ECM) oder Antriebssteuergerät (PCM) berechnet den optimalen Kraftstoffverbrauch basierend auf den Informationen von verschiedenen Sensoren am Antriebssystem und am Boot.

1. Zum Aktivieren der Bildlaufleiste die SEITEN-Taste drücken.

Kapitel 3 - Überblick und Bedienung von Bildschirmen

2. Die Pfeiltaste drücken, um das ECO-Symbol zu markieren und dann die Eingabetaste drücken. Im Bereich mit vom Benutzer ausgewählten Daten wird ein ECO-Symbol-Element angezeigt, zusammen mit einer kurzen Beschreibung, wie der optimale Kraftstoffverbrauch erzielt werden kann.



HINWEIS: Wenn der ECO-Modus aktiv ist, zeigt das Fußzeilen-Datenfeld 4 des Systems automatisch die Trimmwerte an, wenn dort derzeit ein anderer Datenwert angezeigt wurde. Die Trimmwerte werden in der unteren rechten Bildschirmecke angezeigt, wenn ein anderer Datenwert derzeit angezeigt wird.



Trimmwerte bei aktivem ECO-Modus

ECO-Mindest- und Maximalwerte

Wenn der ECO-Modus aktiv ist und die Motoren in den Vorwärtsgang geschaltet sind, werden die Linien für den Mindestund Maximalwert beim Ausschlag der Drehzahlmessernadel angezeigt. Diese Linien zeigen den aktiven optimierten Bereich an, der berechnet werden muss. Dieses Fenster kann im Menü **Settings (Einstellungen)** angepasst werden.



ECO Drehzahl- und Trimmungs-Zielwerte

Wenn die Drehzahlwerte den Mindestwert-Bereich erreichen, werden die Drehzahl- und Trimmungs-Zielwerte angezeigt. Eine farbige Linie erstreckt sich über diesen Drehzahlbereich mit farbigen Zielmarkierungen, um den Benutzer darauf hinzuweisen, wo diese Zielwerte liegen. Die Farbe ändert sich, wenn diese Optimierung erzielt wurde.

Zielwert-Farben

Richtlinien für die Dreieck-Farben					
Status	Farbe	Füllungsgrad	Maßnahme	Abbildung in der An- zeige	
Ziel nicht erreicht	Gelb	Umriss	Blinkt	52170	
Ziel erreicht	Grün	Ausgefüllt	Kontinuierlich	52171	

Nachfolgend sind Beispiele für ECO-Drehzahlziele in verschiedenen Zuständen abgebildet.





Nicht optimiert

Optimiert

Der Bereich mit vom Benutzer ausgewählten Daten zeigt die Trimmungs-Zielwerte an.



Wenn alle Ziele erreicht wurden, wechselt der Bildschirm mit dem Bereich mit vom Benutzer ausgewählten Daten von Anweisungen zur Anzeige OPTIMIZED (Optimiert) und zeigt den aktuellen Kraftstoffverbrauch an.



ECO-Navigation

In der Fußzeile des Bereichs mit vom Benutzer ausgewählten Daten wird REFRESH (Aktualisieren), MINIMIZE (Minimieren) und X angezeigt. Diese Funktionen können mithilfe der Seiten-, Pfeil- und Eingabetasten durchlaufen werden.

- Durch Auswahl von MINIMIZE (Minimieren) werden die ECO-Anweisungen ausgeblendet und ECO MODE (ECO-Modus) wird im Systemstatusfeld angezeigt. Durch diese Funktion kann der Benutzer andere Informationen im Bereich mit vom Benutzer ausgewählten Daten anzeigen.
- Mit der Option Refresh (Aktualisieren) werden die ECO-Werte zur
 ückgesetzt und die neuen Parameter werden f
 ür die Ermittlung der Drehzahl- und Trimmungs-Zielwerte verwendet.
- Mit X wird der ECO-Modus geschlossen und die Drehzahl- und Trimmungs-Zielwerte werden aus dem Bereich mit fest eingestellten Daten entfernt.

Kapitel 3 - Überblick und Bedienung von Bildschirmen

Der aktive Bereich ist weiß umrandet.



ECO-Aktualisierung

Die Option Refresh (Aktualisieren) ermöglicht die Neuberechnung der aktuellen Werte, die der ECO-Modus für die Drehzahl- und Trimmungs-Zielwerte verwendet.

- Die Pfeiltasten verwenden, um die Option Refresh (Aktualisieren) zu markieren, und die Eingabetaste drücken. 1.
- Im Bereich mit vom Benutzer ausgewählten Daten werden Anweisungen angezeigt. Die Pfeiltaste verwenden, um die 2. Option "Refresh" (Aktualisieren) zu markieren, und dann die Eingabetaste drücken.

Aktualisieren



- 3. Wenn das System die Berechnung der neuen Zielwerte angeschlossen hat, ändert sich der Bereich mit vom Benutzer ausgewählten Daten und gibt an, dass die Werte aktualisiert wurden.
- Das "X" markieren und die Eingabetaste drücken, um zum ECO-Hauptbildschirm zurückzukehren. 4



Im Bereich mit vom Benutzer ausgewählten ECO-Daten werden Anweisungen angezeigt, zusammen mit den neuen 5 Zielwerten zur Optimierung des Kraftstoffverbrauchs.

Minimieren

Mit der Funktion MINIMIZE (Minimieren) kann der Benutzer weiterhin die ECO-Funktionen verwenden und gleichzeitig weitere Informationen im Bereich mit vom Benutzer ausgewählten Daten anzeigen.

- Wenn die Option "Minimize" (Minimieren) gewählt wurde, werden die ECO-Anweisungen entfernt und dann weitere 1. Informationen im Bereich mit vom Benutzer ausgewählten Daten angezeigt. Es können auch bestimmte Elemente der Bildlaufleiste gewählt werden.
 - Die Auswahl von der Bildlaufleiste ist beschränkt auf: Erweitern, Kraftstoffmanagement, Fahrtenmesser, Spannung, Navigation, Druck, Temperatur, Tanks und Generator. HINWEIS: Die auf der Bildlaufleiste verfügbaren Optionen sind von den von der Anzeige und vom Bootsprofil verfügbaren Informationen abhängig.
 - Die bei aktivem ECO-Modus auf der Bildlaufleiste grau angezeigten Optionen sind nicht verfügbar und können nicht ausgewählt werden.
- Wenn die Funktion MINIMIZE (Minimieren) aktiv ist, wird ECO im Systemstatusfeld angezeigt. 2

- 3. Zum Vergrößern des ECO-Modus das ECO-Symbol mit den Pfeiltasten markieren und die Eingabetaste drücken.
- 4. Wenn eine Optimierung im ECO-Modus erzielt wurde, wechselt der Text im Bereich mit vom Benutzer ausgewählten Daten auf OPTIMIZED (Optimiert).

Exit ECO (ECO beenden)

Zum Beenden des ECO-Modus das X in der Fußzeile des vom Benutzer ausgewählten Datenbereichs auswählen. Die ECO-Funktion wird dann von VesselView ausgeschaltet.

Ändern der ECO-Zielwerte

Die Software für den ECO-Modus überwacht die Motorsensoren und sucht nach dem besten Kraftstoffverbrauchswert, während das Boot in Betrieb ist. Wenn die Software eine Verbesserung des Kraftstoffverbrauchs erkennt, werden idie zu dem Zeitpunkt eingestellten Werte für Trimmung und Motordrehzahl m VesselView Display aufgezeichnet. Diese Berechnung wird durchgeführt, unabhängig davon, ob der ECO-Bildschirm angezeigt wird oder nicht. Wenn die Software die Angaben für die Drehzahl und die Trimmung aufgezeichnet hat, weist sie den Benutzer mit Pfeilen auf die Einstellung der optimalen Fahrgeschwindigkeit und Trimm-Einstellung hin. In den meisten Fällen erfordert der ECO-Bildschirm keine Kalibrierung, es können jedoch Einstellungen vorgenommen werden, um die Anzeige Ihren Fahrgewohnheiten anzupassen. Die Standard-Einstellungen liegen für die meisten Bootsanwendungen innerhalb der akzeptablen Parameter. Nachfolgend sind die Standardeinstellungen und die Einstelloption aufgeführt, die durch Drücken der EINGABE-Taste bei markierten Parametern aktiviert werden können.





Standard-Einstellungen der ECO-Zielwerte			
Kraftstoffverbrauch-Stabilität	0,7 Sekunden		
Drehzahl-Stabilität	0,7 Sekunden		
Drehzahl-Fenster min.	2000 U/min		
Drehzahl-Fenster max.	4000 U/min		
Drehzahl-Zielwert Annäherung	10%		
Trimmungs-Zielwert Annäherung	10%		

WICHTIG: Eine manuelle Kalibrierung der Trimmung muss ausgeführt werden, bevor der ECO-Bildschirm verwendet werden kann, wenn das Bootsprofil nicht mit einer micro SD-Karte hochgeladen wurde. Wenn die Standard-Trimmkalibrierung durchgeführt wird, kann der ECO-Bildschirm nicht richtig funktionieren.

Ändern der Zielwerte

- 1. Zum Öffnen der Bildlaufleiste die SEITEN-Taste drücken.
- 2. Die Pfeiltaste drücken, um das Symbol Settings (Einstellungen) zu markieren. Die Eingabetaste drücken.
- 3. Die Pfeiltaste drücken, um Network (Netzwerk) zu markieren und dann die Eingabetaste drücken.
- 4. Die Pfeiltaste drücken, um ECO-Mode (ECO-Modus) zu markieren und dann die Eingabetaste drücken.
- 5. Die Pfeiltaste drücken, um den Zielwert zu markieren, der geändert werden soll Drehzahl-Fenster "Minimum" oder Drehzahl-Fenster "Maximum" und dann die Eingabetaste drücken.
- Die Pfeiltasten verwenden, um die einzelnen Ziffern (X000) zu ändern. Die Eingabetaste drücken, um die jeweilige Ziffer zu speichern und mit der nächsten Ziffer (0X00) fortzufahren. Anschließend die Pfeiltasten verwenden, um diese Ziffer zu ändern.
- 7. Die Eingabetaste drücken, nachdem die letzte Ziffer (000X) geändert wurde.

HINWEIS: Das Menü **Settings (Einstellungen)** wird geschlossen, nachdem die EINGABE-Taste gedrückt wurde. Zum Ändern anderer Zielwerte die Seiten-Taste drücken. Das Symbol "Settings" (Einstellungen) ist dann markiert. Das gleiche Verfahren wie zuvor beschrieben zum Ändern der anderen Zielwerte verwenden.

Smart Tow-Modus Smart Tow



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

Smart Tow basiert auf der Motordrehzahl, es sei denn ein GPS ist am Boot installiert und mit dem CAN-Netzwerk verbunden. Wenn das Boot mit einem GPS ausgestattet ist, können die Geschwindigkeits-Zielwerte oder die Motordrehzahl-Zielwerte bei den Smart Tow Steuerungsoptionen ausgewählt werden. Es können auch benutzerdefinierte Startprofile erstellt werden.



Merkmale

Smart Tow verwendet den Bereich mit vom Benutzer ausgewählten Daten und den Fußzeilenbereich für die Änderung der Einstellungen. Durch Berühren oder Wischen durch die Felder mit den Auswahlkästchen navigieren. Über den Fußzeilenbereich können die Smart Tow-Optionen "Enable" (Aktivieren), "Disable" (Deaktivieren), "Save" (Speichern) und X (Beenden) gewählt werden. Die Elemente in der Fußzeile des Datenbereiches müssen durch Berühren des jeweiligen Elements oder Verwenden des Drehknopfes markiert und ausgewählt werden.

Smart Tow bietet fünf werksseitig voreingestellte Startprofile. Neue benutzerdefinierte Startprofile können zudem vom Bootsführer erstellt werden. Benutzerdefinierte Profile sind hilfreich, wenn die Personen auf dem Boot einen unterschiedlichen Grad an Erfahrung mit Wassersportgeräten haben. Der Bootsführer kann aggressivere Starts für erfahrene Wasserskifahrer erstellen, oder sanftere Starts für das Ziehen von Kindern oder Personen in großen Schwimmreifen.



Werkseitig voreingestellte Profile

Pro Profil stehen fünf Auswahlfelder zur Verfügung. Die Pfeiltasten und die EINGABE-Taste drücken, um die Profilauswahl zu ändern.

- Der Sollwert ist die Drehzahl oder die Geschwindigkeit. Der Bootsführer kann die Werte für Drehzahl oder Geschwindigkeit im Datenbereich auf dem Bildschirm anpassen.
- "Ramp" (Anstieg) ist die vom Boot benötigte Zeit, um den Sollwert zu erreichen.
- "Overshoot" (Überschwingen) ist der Prozentsatz, den das Boot über dem Sollwert erreichen wird.
- Overshoot duration (Überschreitungsdauer) ist die Zeitspanne, die das Boot über dem Sollwert verbleibt.

Nachdem die gewünschten Einstellungen geändert wurden, NEXT (WEITER) in der Fußzeile des Datenbereichs auswählen. Es wird eine Tastatur zum Benennen und Speichern in die Profilliste angezeigt. Das Profil benennen und die EINGABE-Taste drücken, um das neue Profil zur Liste hinzuzufügen.

Die Funktion wird durch ENABLE (Aktivieren) oder DISABLE (Deaktivieren) ein- bzw. ausgeschaltet. Die Daten des Drehzahlbereichs werden als nicht aktive weiße Bereiche angezeigt, wenn diese deaktiviert wurden. Die Daten des Drehzahlbereichs werden als aktive orangefarbene Bereiche angezeigt, wenn sie aktiviert wurden. Der Bootsführer kann alle Einstellungen ändern, wenn Smart Tow ausgeschaltet (deaktiviert) ist.

SAVE (Speichern) auswählen. Durch Drücken auf SAVE (Speichern) ändert sich der Smart Tow-Bildschirm und der Benutzer kann unter folgenden Optionen wählen: QUICK SAVE (Schnelles Speichern), SAVE AS NEW (Als Neu speichern), CREATE CUSTOM (Benutzerdefinierte Option erstellen) oder DELETE PROFILE (Profil löschen).

Durch Drücken von X wird Smart Tow deaktiviert und der Bereich mit fest eingestellten und vom Benutzer ausgewählten Daten kehrt zum Standard-Bildschirm zurück.

Aktivieren von Smart Tow

Wählen Sie ein voreingestelltes Startprofil oder ein benutzerdefiniertes Profil aus, um Smart Tow zu aktivieren. Den Gashebel in die Vollgasstellung bringen, wenn das Boot und die zu ziehende Person bereit sind. Smart Tow führt das Startprofil aus. Ein animierter Punkt bewegt sich auf dem Profilpfad entlang und zeigt damit den Fortschritt des Startprofils an.

- 1. Enable (Aktivieren) wird grün angezeigt, wenn es aktiv ist.
- 2. Disable (Deaktivieren) wird rot angezeigt, wenn es nicht aktiv ist.

Das Boot fährt mit der eingestellten Drehzahl oder mit der Zielgeschwindigkeit weiter, bis "Disable" (Deaktivieren) ausgewählt wird, oder bis der Bootsführer den Gashebel in den Leerlauf bewegt.

Smart Tow Ziele

Smart Tow ändert die Bereiche mit fest eingestellten Daten durch Einbeziehung der Drehzahl- und Überschwingungs-Anzeigen in den Messbereich. Der Drehzahl-Sollwert wird orangefarben und die Überschwingungs-Skala weiß angezeigt.



Der Drehzahl-Sollwert ändert sich von einer umrandeten Markierung im inaktiven Zustand zu einer voll ausgefüllten Markierung im aktiven Zustand.

Drehzahl-Sollwert				
Status	Farbe	Füllungsgrad	Abbildung in der Anzeige	
Sollwert	Orange	Umriss	52182	
Aktiv	Orange	Ausgefüllt	52183	

Wenn Smart Tow nicht aktiv ist, ist die Drehzahlbereichsanzeige Weiß. Wenn Smart Tow aktiv ist, ändert sich die Farbe der Drehzahlbereichsanzeige auf Orange.



Aktive Drehzahlbereichsanzeige ist orangefarben

Smart Tow Übersichtsfeld

Bevor Smart Tow zum ersten Mal gestartet wird, zeigt Smart Tow ein Übersichtsfeld an. Dieser Bildschirm wird nur für einen kurzen Zeitraum angezeigt. Dieses Übersichtsfeld enthält Anweisungen zum Navigieren der Smart Tow Bildschirme. Die Optionen in diesem Smart Tow Bildschirm sind HIDE HELP (Hilfe ausblenden), CONTINUE (Weiter) oder X (Beenden).

- Durch Auswahl von CONTINUE (Weiter) wird der Smart Tow Bildschirm aufgerufen und beim nächsten Start von Smart Tow bleibt die Übersichtsseite weiter in der Startsequenz.



• Durch Auswahl von X wird die Option Smart Tow geschlossen.

Bereich mit vom Benutzer ausgewählten Daten im Smart Tow Modus

Der Smart Tow Standard-Bildschirm ermöglicht die Auswahl, Einstellung und Änderung von Einstellungen der Smart Tow Funktionen. Der Punkt in der Startkurve ist animiert, wenn Smart Tow aktiv ist und eine Startsequenz durchläuft. Der Punkt bewegt sich entlang der Startkurve und zeigt an, welche Startsequenz das System ausführt.



Animierter Punkt in der Startkurve

Navigation

Smart Tow verwendet den Bereich mit vom Benutzer ausgewählten Daten und dessen Fußzeilenbereich für die Änderung der Einstellungen. Mit der SEITEN-Taste wird das Auswahlkästchen durch die einzelnen Felder bewegt. Über den Fußzeilenbereich können die Smart Tow-Optionen "Enable" (Aktivieren), "Disable" (Deaktivieren), "Save" (Speichern) und X (Beenden) gewählt werden.

Es stehen fünf Auswahlfelder zur Verfügung. Mit der SEITEN-Taste können die Profilauswahl, der Drehzahl-/ Geschwindigkeits-Sollwert und die Optionen "Enable/Disable" (Aktivieren/Deaktivieren) durchlaufen werden. Wenn das Auswahlfeld aktiviert ist, können die Optionen "Save" (Speichern) oder X (Beenden) mit den Pfeiltasten gewählt werden.

- Die Auswahl der Optionen im Fußzeilenbereich wird durch Drücken der Eingabetaste bestätigt.
- Die Eingabetaste muss f
 ür die anderen Felder
 über dem Fu
 ßzeilenbereich nicht verwendet werden.



Mit dem Sollwert kann der Bootsführer die gewünschte Drehzahl oder Geschwindigkeit einstellen. Diese werden standardmäßig auf 10 mph oder 1700 U/min eingestellt, bis der Bootsführer die Werte schnell speichert.

Der Sollwert ist die Standardeinstellung, wenn Smart Tow aktiv ist. Die Werte für die Drehzahl oder Geschwindigkeit können mit den Pfeiltasten geändert werden.



a - Auswahl des vorgegebenen Sollwerts

Nachdem der Bootsführer die gewünschten Einstellungen vorgenommen hat, wird der Cursor durch Drücken der SEITEN-Taste auf den Bereich "Enable" (Aktivieren) im Fußzeilenbereich des Bereichs mit vom Benutzer ausgewählten Daten bewegt.

- Die Funktion wird durch ENABLE (Aktivieren) oder DISABLE (Deaktivieren) ein- bzw. ausgeschaltet. Die fest eingestellten Daten des Drehzahlbereichs werden als nicht aktive weiße Bereiche angezeigt. Der Bootsführer kann alle Einstellungen ändern, wenn das System deaktiviert ist.
 - a. Das Symbol ENABLE (Aktivieren) ist grün, wenn es aktiv ist.
 - b. Das Symbol DISABLE (Deaktivieren) ist rot, wenn es nicht aktiv ist.



- a Nicht aktiv rot
- b Normale Anzeige des Drehzahlbereichs, wenn MPH als Anzeigemodus gewählt ist

- Die Pfeiltasten verwenden, um SAVE (Speichern) zu markieren. Durch Drücken auf SAVE (Speichern) ändert sich der Smart Tow Bildschirm und der Benutzer kann unter folgenden Optionen wählen: QUICK SAVE (Schnell speichern), SAVE AS NEW (Als Neu speichern) oder CREATE CUSTOM (Benutzerdefinierte Option erstellen).
- Durch Drücken von X und der Eingabetaste wird Smart Tow deaktiviert und der Bereich für fest eingestellte und vom Benutzer ausgewählte Daten kehrt zum Standard-Bildschirm zurück.

Speichern

Durch Drücken von SAVE (Speichern) und der Eingabetaste wechselt der Bereich mit vom Benutzer ausgewählten Daten zu den Optionen für Speichern. Die Standard-Auswahl ist QUICK SAVE (Schnell speichern).

• Mit der SEITEN-Taste können die Optionen durchlaufen werden. Die Eingabetaste drücken, um die Auswahl zu bestätigen.



- a Quick save (Schnelles Speichern)
- **b** Save as new (Als neu speichern)
- c Create custom (Benutzerdefinierte Option erstellen)
- QUICK SAVE (Schnell speichern) speichert das aktuelle Profil mit den neuen Drehzahl- oder Geschwindigkeitswerten. Die Eingabetaste drücken, um die Daten zu speichern und zum Smart Tow Bildschirm zurückzukehren.
- SAVE AS NEW (Als Neu speichern) wählen, um die aktuelle Einstellung mit einem benutzerdefinierten Namen zu speichern. Die Eingabetaste drücken, um den neuen Dateinamen eingeben zu können. Das Feld für die Auswahl des Dateinamens ist automatisch aktiv.
 - a. Die Pfeiltasten drücken, um den Buchstaben zu ändern.

b. Die Eingabetaste drücken, um mit dem nächsten Buchstaben fortzufahren.



c. Die Seiten-Taste drücken, um SAVE (Speichern) zu markieren und dann die EINGABE-Taste drücken, um die Änderungen zu speichern.

HINWEIS: Wenn der Benutzer diesen Bildschirm verlassen will, die Seiten-Taste drücken und das Auswahlfeld zur Navigations-Fußzeile bewegen und dann mithilfe der Pfeiltasten das X markieren und die Eingabetaste drücken. Der Bildschirm kehrt zum Hauptbildschirm zurück, ohne die neuen Daten zu speichern.

Benutzerdefinierten Start erstellen

Mit der Funktion "Create Custom" (Benutzerdefinierten Start erstellen) kann der Benutzer ein individuelles Startprofil erstellen. Dabei kann der Benutzer den Sollwert für Drehzahl oder Geschwindigkeit, Rampe, Überschwingungen und Überschwingungsdauer anpassen. Wenn diese Option gewählt wurde, wechselt der Bereich mit vom Benutzer ausgewählten Daten zum Einrichtungsbildschirm für ein benutzerdefiniertes Profil.

SET POINT	2500> RPM
RAMP	3 .8
OVERSHOOT	16%
OVERSHOOT DURATION	2.5 SEC
NEXT	Х

- Die SEITEN-Taste drücken, um das Auswahlfeld zu den gewünschten Feldern zu bewegen, die angepasst werden sollen. Den Wert der gewünschten Option mit den Pfeiltasten anpassen.
- Wenn das benutzerdefinierte Profil erstellt ist, mit der SEITEN-Taste Next (Weiter) oder Xmarkieren.
 - Bei Auswahl von Next (Weiter) wechselt der Bereich mit vom Benutzer ausgewählten Daten auf SAVE AS NEW (Als Neu speichern), um einen benutzerdefinierten Namen f
 ür das neue Startprofil zu erstellen. Zum Best
 ätigen der Auswahl die Eingabetaste dr
 ücken.
 - b. Durch Auswahl von **X (Beenden)**werden die benutzerdefinierten Profileinstellungen nicht gespeichert und der Bildschirm wechselt zum Smart Tow Hauptbildschirm.

Deaktivierung von Smart Tow

Um Smart Tow zu verlassen muss DISABLE (Deaktivieren) ausgewählt werden. VesselView übergibt die Gasregelung zurück an den Bootsführer. Wenn Smart Tow aktiviert ist, führt die Bewegung des Gashebels an einen beliebigen Punkt unterhalb der Zielgeschwindigkeit zur Reduzierung der Geschwindigkeit des Bootes, aber die Höchstgeschwindigkeit des Bootes wird nicht über die Zielgeschwindigkeit hinaus erhöht.

Tempomat-Modus

Cruise Control (Tempomat)



Mit der Tempomat-Funktion kann der Benutzer einen Sollwert wählen und diesen Wert anpassen, damit das Boot eine bestimmte Geschwindigkeit oder Motordrehzahl beibehält.

- Die Tempomat-Funktion basiert auf der Drehzahl, sofern das Boot nicht mit einem Mercury Marine GPS im Control Area Network ausgestattet ist.
- Bei Ausstattung mit einem Mercury Marine GPS ist die Bootsgeschwindigkeit die Standard-Einstellung.

- Der Benutzer kann Sollwerte basierend auf der Drehzahl oder der Geschwindigkeit auswählen. Die Auswahl der Tempomat-Option kann im Menü Settings (Einstellungen) geändert werden.
- Die Bildlaufleiste aufrufen und das Symbol für den Tempomat markieren. Siehe **Bildlaufleisten-Symbole** bzgl. der Identifizierung des Tempomat-Symbols.

Tempomat-Datenbereich

Änderung des Bereichs mit fest eingestellten Daten

Die Tempomat-Funktion führt zu einer Änderung des Bereichs mit fest eingestellten Daten auf diesem Bildschirm, indem eine Drehzahlanzeige im Drehzahlbereich angezeigt wird, ähnlich wie bei den Zielen im Smart Tow- und ECO-Modus.

- Wenn der Tempomat aktiviert ist, ändern sich die Elemente des Bereichs mit fest eingestellten Daten und zeigen Folgendes an:
 - Drehzahl-Sollwert.
 - Wenn diese Funktion aktiviert ist, ändert sich die Farbe des Drehzahlbereichs auf Orange und zeigt so an, dass der Motor durch den Computer gesteuert wird.



- a Tempomat nicht aktiviert
- b Tempomat aktiviert

Tempomat – Bereich mit vom Benutzer ausgewählten Daten

- Wenn der Tempomat aktiviert ist, wird der Bereich mit vom Benutzer ausgewählten Daten auf dem Bildschirm geändert.
- Die Elemente im Bereich mit vom Benutzer ausgewählten Daten ändern sich, damit der Benutzer Folgendes einstellen kann:
 - a. Drehzahl-Sollwert
 - b. Tempomat-Status aktivieren oder deaktivieren



Tempomat-Navigation

Im Tempomat-Modus steht ein modifiziertes Navigationssystem zur Verfügung, ähnlich wie bei Smart Tow. In der Fußzeile des Bereichs mit vom Benutzer ausgewählten Daten kann der Benutzer den Tempomat ein- oder ausschalten, das Feld minimieren oder das Programmelement verlassen. Beim Navigieren durch die Fußzeile wird die gleiche grundlegende Navigationsstrategie wie bei den anderen Funktionen verwendet.

1. Die Pfeiltasten verwenden, um die Auswahlmöglichkeiten zu durchlaufen.

2. Die Eingabetaste drücken, um die Auswahl zu aktivieren.



- 60839
- a. Die Tempomat-Funktion wird durch ENABLE (Aktivieren) oder DISABLE (Deaktivieren) ein- bzw. ausgeschaltet. Nach Auswahl von ENABLE (Aktivieren) den Gashebel in die vorderste Vollgasstellung bringen. VesselView übernimmt die Steuerung der Bootsgeschwindigkeit.



60841

ENABLE (Aktivieren) ausgewählt



DISABLE (Deaktivieren) ausgewählt

b. Wenn der Tempomat deaktiviert ist, kann das Boot vom Benutzer mittels Gashebel mit jeder beliebigen Geschwindigkeit gefahren werden, und die Zielmarkierung verbleibt im Drehzahlbereich am Tempomat-Sollwert.



c. Durch Auswahl von ENABLE (Aktivieren) wird der Drehzahlbereich an den Tempomat-Sollwert angepasst.



- Durch Auswahl von MINIMIZE (Minimieren) werden die Tempomat-Daten ausgeblendet und CRUISE (Tempomat) wird im Systemstatusfeld angezeigt. Dadurch kann der Benutzer Informationen von anderen ausgewählten Symbolen anzeigen.
- Das Auswahlfeld zum Einstellen des Sollwerts ist das vorgegebene Anzeigefeld beim Starten der Tempomat-Funktion. Nachdem der Bootsführer die gewünschten Einstellungen vorgenommen hat, das Auswahlfeld durch Drücken der SEITEN-Taste auf die Auswahloptionen "ENABLE/DISABLE" (Aktivieren/Deaktivieren) in der Fußzeile des Bereichs mit vom Benutzer ausgewählten Daten bewegen.
 - a. Mit den Pfeiltasten zwischen den einzelnen Sollwert-Auswahloptionen navigieren.
 - b. Wenn das Auswahlfeld außerhalb des Navigationsbereichs (Sollwert-Feld) liegt, müssen lediglich die Einstellungen für die Drehzahl oder die Geschwindigkeit geändert werden. Die Eingabetaste muss nicht gedrückt werden, um die neue Einstellung zu bestätigen.
- 4. Mit der Funktion MINIMIZE (Minimieren) kann der Benutzer die Tempomat-Funktion verwenden, während im Bereich mit vom Benutzer ausgewählten Daten weitere Daten angezeigt werden.

WICHTIG: Sollwerte können nicht angepasst werden, wenn das Tempomat-Feld minimiert ist.

- a. Die Auswahlmöglichkeiten der Bildlaufleiste sind begrenzt. Optionen, die nicht verfügbar sind, werden ausgeblendet, wenn die Tempomat-Funktion aktiv ist.
- b. Bei aktiviertem Autopilot und minimiertem Tempomat wird CRUISE (Tempomat) im Systemstatusfeld angezeigt.
 - Die Tempomat-Daten werden über den Autopilot-Einstellungen angezeigt, wenn der Benutzer das Systemstatusfeld wählt.
 - Wenn eine Autopilot-Popup-Benachrichtigung angezeigt wird oder wenn der Bootsführer das Autopilot-CAN-Trackpad verwendet, füllen die Autopilot-Daten automatisch den Bereich mit vom Benutzer ausgewählten Daten. Der Bootsführer muss das Feld minimieren, um die Popup-Daten auszublenden.
- 5. Wenn die Funktion MINIMIZE (Minimieren) aktiviert ist, wird CRUISE (Tempomat) im Systemstatusfeld angezeigt.
- 6. Wenn X (Beenden) gewählt wird, während das Tempomat-Element angezeigt wird und der Benutzer die Eingabetaste drückt, wird die Tempomat-Funktion deaktiviert. Das Tempomat-Symbol wird neben dem Systemstatusfeld angezeigt, bis ein anderes Symbol aus der Bildlaufleiste ausgewählt wird.

Troll-Steuerung



Mit der Trolling-Funktion kann der Benutzer einen Sollwert wählen und diesen Wert anpassen, damit das Boot eine bestimmte Geschwindigkeit oder Motordrehzahl beibehält.

- Die Trolling-Funktion basiert auf der Drehzahl, sofern das Boot nicht mit einem Mercury Marine GPS im Control Area Network ausgestattet ist.
- Bei Ausstattung mit einem Mercury Marine GPS ist die Bootsgeschwindigkeit die Standard-Einstellung.
- Der Benutzer kann Sollwerte basierend auf der Drehzahl oder der Geschwindigkeit auswählen. Die Auswahl der Trolling-Option kann im Menü Settings (Einstellungen) geändert werden.
- Das Trolling-Symbol mit den Pfeiltasten markieren. Siehe Bildlaufleisten-Symbole bzgl. der Identifizierung des Trolling-Symbols.

Trolling-Datenbereich

Änderung des Bereichs mit fest eingestellten Daten

Die Trolling-Funktion führt zu einer Änderung des Bereichs mit fest eingestellten Daten auf diesem Bildschirm, indem eine Drehzahlanzeige im Drehzahlbereich angezeigt wird, ähnlich wie bei den Zielen im Smart Tow- und ECO-Modus.

- Wenn die Troll-Steuerung aktiviert ist, ändern sich die Elemente des Bereichs mit fest eingestellten Daten und zeigen Folgendes an:
 - Drehzahl-Sollwert
 - Wenn diese Funktion aktiviert ist, ändert sich die Farbe des Drehzahlbereichs auf Orange und zeigt so an, dass der Motor durch den Computer gesteuert wird.



Troll-Steuerung – Bereich mit vom Benutzer ausgewählten Daten

Wenn die Trolling-Funktion aktiviert ist, wird der Bereich mit vom Benutzer ausgewählten Daten auf dem Bildschirm geändert.

- Die Elemente im Bereich mit vom Benutzer ausgewählten Daten ändern sich, damit der Benutzer Folgendes einstellen kann:
 - a. Drehzahl-Sollwert
 - b. Trolling-Status aktivieren oder deaktivieren



Trolling-Navigation

Im Trolling-Modus steht ein modifiziertes Navigationssystem zur Verfügung, ähnlich wie bei Smart Tow. In der Fußzeile des Bereichs mit vom Benutzer ausgewählten Daten kann der Benutzer die Trolling-Funktion ein- oder ausschalten, das Feld minimieren oder das Programmelement verlassen. Beim Navigieren durch die Fußzeile wird die gleiche grundlegende Navigationsstrategie wie bei den anderen Funktionen verwendet.

1. Die Optionen in der Fußzeile mit den Pfeiltasten durchlaufen.



- 2. Die Eingabetaste drücken, um die Auswahl zu aktivieren.
 - a. Die Funktion des Elements aktivieren oder deaktivieren.



ENABLE (Aktivieren) ausgewählt



DISABLE (Deaktivieren) ausgewählt

- b. Durch Auswahl von DISABLE (Deaktivieren) erfolgt die Gashebelsteuerung wieder vom Bootsführer. Trolling kann erst dann wieder aktiviert werden, wenn der Gashebel bei eingekuppeltem Getriebe in die Leerlaufstellung gebracht wird.
- c. Durch Auswahl von MINIMIZE (Minimieren) werden die Trolling-Daten ausgeblendet und TROLL (Trolling) wird im Systemstatusfeld angezeigt. Dadurch kann der Benutzer Informationen von anderen ausgewählten Symbolen anzeigen.
- Das Auswahlfeld zum Einstellen des Sollwerts ist das vorgegebene Anzeigefeld beim Starten der Trolling-Funktion. Nachdem der Bootsführer die gewünschten Einstellungen vorgenommen hat, den Cursor mithilfe der Pfeiltasten zum Bereich "ENABLE/DISABLE" (Aktivieren/Deaktivieren) in der Fußzeile des Bereichs mit vom Benutzer ausgewählten Daten bewegen.
 - a. Mithilfe der Pfeiltasten zwischen den einzelnen Sollwert-Auswahloptionen und der Fußzeile navigieren.

Kapitel 3 - Überblick und Bedienung von Bildschirmen

- b. Wenn das Auswahlfeld über dem Fußzeilen-Navigationsbereich (Sollwert-Feld) liegt, müssen lediglich die Einstellungen für die Drehzahl und die Geschwindigkeit mithilfe der Pfeiltasten geändert werden. Die Eingabetaste muss nicht gedrückt werden, um die neue Einstellung zu bestätigen.
- 4. Mit der Funktion MINIMIZE (Minimieren) kann der Benutzer die Trolling-Funktion verwenden, während im Bereich mit vom Benutzer ausgewählten Daten weitere Daten angezeigt werden.

WICHTIG: Sollwerte können nicht angepasst werden, wenn das Trolling-Feld minimiert ist.

- a. Die Auswahlmöglichkeiten der Bildlaufleiste sind begrenzt. Optionen, die nicht verfügbar sind, werden ausgeblendet, wenn die Trolling-Funktion aktiv ist.
- b. Bei aktiviertem Autopilot und minimierter Trolling-Funktion wird TROLL (Troll-Steuerung) im Systemstatusfeld angezeigt.



- Die Trolling-Daten werden über den Autopilot-Einstellungen angezeigt, wenn der Benutzer das Systemstatusfeld wählt.
- Wenn eine Autopilot-Popup-Benachrichtigung angezeigt wird oder wenn der Bootsführer das Autopilot-CAN-Trackpad verwendet, füllen die Autopilot-Daten automatisch den Bereich mit vom Benutzer ausgewählten Daten. Der Bootsführer muss das Feld minimieren, um die Popup-Daten auszublenden.
- 5. Wenn die Funktion MINIMIZE (Minimieren) aktiviert ist, wird TROLL (Trolling) im Systemstatusfeld angezeigt.
- 6. Wenn X (Beenden) gewählt wird, während ein Trolling-Element angezeigt wird, wird die Trolling-Funktion deaktiviert Das Trolling-Symbol wird neben dem Systemstatusfeld angezeigt, bis ein anderes Symbol aus der Bildlaufleiste ausgewählt wird.

Autopilot-Bildschirme

Überblick über die Autopilot-Bildschirme



VesselView ist eine Display-Erweiterung für Autopilot-Funktionen und Joystick-Anwendungen. Alle Funktionen dieser Steuerungen werden über das Mercury Marine Autopilot-CAN-Pad (Control Area Network) gesteuert. Das VesselView Display zeigt an, ob ein Modus im aktiven oder Standby-Status ist; Popup-Informationen geben an, dass das Boot einen Wegpunkt erreicht hat und fordern zur Bestätigung der Wendung auf, und das System zeigt Text an, der erläutert, wie Motor und Antriebe eingestellt werden müssen, um maximale Leistung zu erzielen.

- Durch Drücken einer beliebigen Taste auf dem Autopilot CAN-Trackpad zeigt VesselView automatisch den Autopilot-Bildschirm an.
- Wenn die Autopilot-Funktion eingeschaltet wird, wird dieses Fenster aktiv angezeigt. Alle Modi und Funktionen werden über das CAN-Pad gesteuert.

Navigation durch die Autopilot-Bildschirme

Bei der Navigation der Autopilot-Bildschirme wird ein modifiziertes System angewandt. Informationen werden auf zwei Seiten mit Daten angezeigt. Die Seitenanzeigen und das X sind die einzigen verfügbaren Auswahloptionen.

- Seite 1 enthält die grundlegenden Autopilot-Informationen.
- Seite 2 enthält weitere Navigationsdaten.
- Das X verwenden, um die Autopilot-Daten auszublenden und den Autopilot-Modus im Systemstatusfeld anzuzeigen.
 Dadurch können andere Informationen im Bereich mit vom Benutzer ausgewählten Daten angezeigt werden.



a - Seiten

b - Minimiert die Autopilot-Daten

Autopilot minimieren

Wenn MINIMIZE (Minimieren) im Bereich mit vom Benutzer ausgewählten Daten gewählt wird, werden die Autopilot-Daten entfernt. Eine begrenzte Anzahl von Elementen der Bildlaufleiste kann zur Anzeige im Bereich mit vom Benutzer ausgewählten Daten ausgewählt werden. Die zuletzt vom Benutzer ausgewählten Daten werden standardmäßig angezeigt.

- Die Auswahl von der Bildlaufleiste ist beschränkt auf: Expand, ECO, Fuel Management, Trip Log, Voltage, Navigation, Pressure, Temperature, Tanks, Cruise, Genset und Settings (Erweitern, ECO, Kraftstoffmanagement, Fahrtenmesser, Spannung, Navigation, Druck, Temperatur, Tanks, Tempomat, Genset und Einstellungen).
 HINWEIS: Die verfügbaren Optionen der Bildlaufleiste sind vom im Einrichtungsassistenten ausgewählten Motor abhängig.
- Bei aktiviertem ECO-Modus und minimiertem Autopilot wird AUTO im Systemstatusfeld angezeigt.
- Optionen der Bildlaufleiste, die nicht ausgewählt werden können, werden ausgeblendet, wenn Autopilot aktiv ist.
- Wenn ein Autopilot-Popup angezeigt wird oder eine Taste auf den Autopilot-CAN-Pad gedrückt wird, wird der Bereich mit vom Benutzer ausgewählten Daten automatisch mit den Autopilot-Daten gefüllt. Durch Auswahl von X werden die Daten ausgeblendet.
- Im Systemstatusfeld wird angezeigt, in welchem Modus sich Autopilot befindet: Track, Auto, Waypoint Sequence oder Standby (Tracking, Autopilot, Wegpunkt-Folge oder Standby). Die Wegpunkt-Folge wird orangefarben im Systemstatusfeld angezeigt, alle anderen Modi werden ausgeblendet (erscheinen grau).

Notizen:

Kapitel 4 - Einrichtung und Kalibrierungen

Inhaltsverzeichnis

Navigation im Einstellungsmenü	46
Menü-Navigation	46
System	46
Language (Sprache)	47
About (Info)	47
Helm 1, Device 1 (Ruderstand 1, Gerät 1)	47
Einrichtungsassistent	47
Restore Defaults (Werkseinstellungen	
wiederherstellen)	48
Netzwerk	48
Simulieren	48
Time (Uhrzeit)	48
Boot	49
Trimmflossen	50
Tanks	50
Tankkalibrierung	50
Geschwindigkeit	50
Lenkung	51
Seewassertemperatur	51
Tiefenkompensierung	51
Engines (Motoren)	52
Angezeigte Motoren	53
Motormodell	53
Grenzwerte	54

Unterstützte Daten	54	
ECO MODE (ECO-Modus)	54	
Cruise/SmartTow Type (Tempomat/SmartTow		
Тур)	54	
Trimmung	54	
EasyLink	. 54	
Motor und Getriebe	55	
RPM Sync (Drehzahl-Synchronisierung)	56	
Tanks	56	Λ
Voreinstellungen	. 56	4
Warnhorn	57	
Backlight (Hintergrundbeleuchtung)	58	
Scroller Bar (Bildlaufleiste)	58	
Data Boxes (Datenfelder)	58	
Pop-ups (Popups)	58	
Auto-Cycle Interval (Intervall automatischer		
Durchlauf)	. 59	
Einheiten	59	
Alarme	59	
Profildatei	61	
Exportieren	61	
Importieren	61	
Wiederherstellen	62	

Navigation im Einstellungsmenü

Menü-Navigation

- 1. Die Seiten-Taste drücken.
- 2. Die rechte Pfeiltaste mehrmals drücken, bis das letzte Symbol markiert ist. Das letzte Symbol ist das Menü Settings (Einstellungen).
- 3. Die Eingabetaste drücken.
- 4. Die linke oder rechte Pfeiltaste zum Navigieren zu den Seiten verwenden.
- 5. Zum Aufrufen des Menüs die Eingabetaste drücken.
- 6. Nach dem Ändern der Einstellungen die Seiten-Taste mehrmals drücken, um zum Symbol für die Einstellungen zurückzukehren.



System



Die folgende Tabelle zeigt die Navigation im Menü **Settings (Einstellungen)**. Ein Sternchen (*) zeigt an, dass auf dieser Menüebene eine zusätzliche Auswahl erforderlich ist.

System					
Language (Sprache) >	Gewünschte Sprache auswählen	—			
About (Info)	Display software version (Softwareversion an- zeigen)	—			
Helm 1, Device 1 (Ru-	Select helm position (Ruderstandposition aus- wählen) >	Cancel (Abbrechen) oder Save (Spei- chern) und Restart (Neustart)			
derstand 1, Gerät 1) >	Select device position (Geräteposition auswäh- len) >	Cancel (Abbrechen) oder Save (Spei- chern) und Restart (Neustart)			
Setup wizard (Einrich- tungsassistent) >	Next to begin Setup wizard > (Weiter, um Ein- richtungsassistent zu starten >)	*			
	All Settings (Alle Einstellungen) >	Ausgewählt – Punkt, Nicht ausgewählt – leer			
Restore defaults (Werkseinstellungen wiederherstellen) >	Engine Limits (Motorgrenzen) >	Ausgewählt – Punkt, Nicht ausgewählt – leer			
	Alarm History (Alarmprotokoll) >	Ausgewählt – Punkt, Nicht ausgewählt – leer			
Network (Netzwerk) >	Auto Select (Automatische Auswahl) >	Sources (Quellen) >	Data Source Selection (Auswahl der Datenquelle) >	*	
Simulate (Simulieren) >	Ein – Häkchen, Aus – kein Häkchen	*			
	Local time offset (Zeitverschiebung)	—			
Zeit >	Time Format (Zeitformat) >	12 hr or 24 hr (12- oder 24-Stundenan- zeige)			
	Date Format (Datumsformat) >	mm/dd/yyyy (MM/TT/JJJJ) oder dd/mm/yyyy (TT/MM/JJJJ)			

Mithilfe des Menüs **Settings (Einstellungen)** können jederzeit Änderungen an den Einstellungen vorgenommen werden. Alle Dropdown- und Ausklappmenüs können mit den Pfeiltasten NACH LINKS und NACH RECHTS sowie der EINGABE-Taste navigiert werden.

Language (Sprache)

Die Anzeigesprache von VesselView auswählen.

1. Wenn das Symbol EINSTELLUNGEN markiert ist, die EINGABE-Taste drücken. Das Menü Settings (Einstellungen) wird angezeigt.



2. Die EINGABE-Taste drücken, um das Ausklappmenü der **Systemoptionen aufzurufen** und **Language** (Sprache) auswählen.



About (Info)

Anzeige der aktuellen Softwareversion von VesselView.

Helm 1, Device 1 (Ruderstand 1, Gerät 1)

Legt eine eindeutige Bezeichnung von VesselView fest. Dies ist bei Booten mit mehreren Ruderständen oder zusätzlichen VesselView-Geräten entscheidend, um eine ordnungsgemäße Datenübertragung über das Netzwerk zu gewährleisten.

Einrichtungsassistent

Ein praktisches und einfach zu verwendendes Konfigurationstool. Der Einrichtungsassistent führt Sie durch die erforderlichen Auswahlschritte der Bootsinformationen, die dann die dem Bootsführer zur Verfügung stehenden Funktionen und Optionen bestimmen.

- Import configuration from a micro SD card (Konfiguration von Micro SD-Karte importieren)
- Engine setup (Motoreinrichtung)
 - Select engine type (Motortyp auswählen)
 - Select engine model (Motormodell auswählen)
 - Vessel has a joystick, yes/no (Boot verfügt über Joystick, ja/nein)
 - Select number of engines (Anzahl der Motoren auswählen)
- Die Anzeigeeinrichtung wählt die Motoren aus, die von VesselView angezeigt werden.
- Die Geräteeinrichtung legt Kennzeichnung und Ort von VesselView fest.
- Die Einrichtung der Maßeinheit wählt die Maßeinheiten aus, die angezeigt werden, metrisch oder US-Norm. Die Maßeinheit kann jederzeit im Menü Preferences (Voreinstellungen) angepasst werden.
- Die Konfiguration des Tanks legt den Tanktyp, die Kapazität und die Bezeichnung der Bootstanks fest.

Kapitel 4 - Einrichtung und Kalibrierungen

- Die Einrichtung der Geschwindigkeit legt den Gerätetyp fest, der für die Übertragung der Daten an VesselView verwendet wird.
- Durch Beenden des Einrichtungsassistenten werden alle Änderungen gespeichert und der Navigationsbildschirm erneut angezeigt.

Restore Defaults (Werkseinstellungen wiederherstellen)

Ermöglicht dem Bootsführer, alle Einstellungen, das Alarmprotokoll oder Motorgrenzen zu löschen. *HINWEIS:* Das Löschen der Motorgrenzen hat keine Auswirkungen auf das Motorschutzsystem. Motorgrenzen werden an die Anforderungen des Bootsführers angepasst und können jederzeit geändert oder gelöscht werden.

Netzwerk

Mit den Netzwerkeinstellungen kann der Benutzer zahlreiche Datenquellen auswählen, den CAN-Bus und NMEA-Backbone nach installierten Komponenten zur Datenprotokollierung (Ein- und Ausgang) scannen und Diagnoseberichte prüfen. Die Diagnose zeigt fehlerhafte Daten und Überlaufdaten in den CAN und NMEA Kommunikationsnetzwerken. Dies kann für einen erfahrenen Mechaniker bei der Diagnose der CAN und NMEA Kommunikationsfehler hilfreich sein. Die Option Device List (Geräteliste) zeigt alle CAN-Bus und NMEA-Backbone Komponenten der Daten-Berichterstattung, die unterstützt werden.

- Mit "Auto Select" (Automatische Auswahl) wird das Netzwerk gescannt und es werden alle kompatiblen Geräte identifiziert.
- Mit "Sources" (Quellen) kann der Bootsführer das Gerät auswählen, das Daten an VesselView übertragen soll. Die Standardauswahl für jedes Element ist VesselView.

Auswahl der Datenquelle					
GPS >	All data (Alle Daten) >	Auto			
Vessel (Boot) >	Heading (Kompasskurs), Vessel fuel rate (Kraftstoffverbrauch des Bootes), Rudder angle (Ruderwinkel) und Trim tabs (Trimmflossen) >				
Engine (Motor) >	Port (Backbord) und Starboard (Steuerbord) >	Temp (Temperatur), Oil Temp (Öltemperatur), Boost Pressure (Ladedruck), Oil Pressure (Öldruck), Water Pressure (Wasserdruck), RPM (Drehzahl), Alternator (Generator), Fuel Rate (Kraftstoffverbrauch), Engine Hours (Motorbetriebsstunden), Predictive General Maintenance (Vorbeugende allgemeine Wartung), Trim Status (Trimmstatus), Malfunction Indicator Light (Störungsanzeigeleuchte), Engine Performance (Motorleistung)			
Fuel Tank (Kraftstofftank) >	Port Fuel (Backbord-Kraftstoff) und Starboard Fuel (Steuerbord-Kraftstoff) >				
Fuel Tank (Kraftstofftank) >	Port (Backbord) und Starboard (Steuerbord) >	Fuel Level (Kraftstoffstand) und Fuel Remaining (Verbleibender Kraftstoff)			
Water Tank (Wassertank) >	Water (Wasser) >	Fresh Water Level (Frischwasserstand)			
Live Well (Fischkasten) >	Live Well (Fischkasten) >	Live Well Level (Wasserstand im Fischkasten)			
Battery (Batterie) >	# > (Nummer >)	Battery Voltage (Batteriespannung)			
Speed/Depth (Geschwindigkeit/ Tiefe) >	Pitot Speed and Depth (Pitot-Geschwindigkeit und -Tiefe) >	Source (Quelle)			
Log/Timer (Fahrtenmesser/Timer) >	Water Distance (Abstand zum Wasser) >	Calculated (Berechnet)			
Environment (Umgebung) >	Outside Temperature (Außentemperatur) >	Source (Quelle)			

- Die Geräteliste zeigt alle Komponenten an, die während des Verfahrens der automatischen Auswahl erkannt wurden.
- Die Diagnoseoption zeigt die aktuelle Aktivität und die Auslastung des CAN Netzwerks in Prozent an.
- Die magnetische Abweichung kann auf "Auto" gestellt werden bzw. nach oben oder unten um bis zu 5 Ziffern (einschließlich zwei Dezimalstellen) korrigiert werden.
- Mit "Smart Contextual Enabled" wird die Anzeige der digitalen Motor-Drehzahlwerte in dem vom Benutzer ausgewählten Datenbereich ein- bzw. ausgeschaltet.
- CAN H kann für die Diagnose von Kommunikationsproblemen ausgeschaltet werden. Diese Funktion ist während des normalen Betriebs stets eingeschaltet.

Simulieren

Im Simulationsmodus wird VesselView vom Netzwerk getrennt und es werden Zufallsdaten auf dem Bildschirm generiert. Keine der angezeigten Daten sollten als genau angesehen bzw. zur Navigation des Bootes verwendet werden. Im Simulationsmodus kann sich der Bootsführer mit VesselView vertraut machen, bevor es auf dem Wasser verwendet wird.

Time (Uhrzeit)

Die Zeiteinstellungen können wie folgt geändert werden: Ortszeit, 12-/24-Stunden-Format und Datumsformat. Das Größer-als-Zeichen (>) weist auf weitere Menüoptionen hin. Ein Sternchen (*) zeigt an, dass auf dieser Menüebene weitere Informationen verfügbar sind.

Boot



Folgende Aktionen sind möglich: einer Quelle Trimmflossendaten zuweisen, Tankbezeichnungen und -kapazitäten konfigurieren, Geschwindigkeitsquelle bestimmen, Geschwindigkeit und Wassertemperatur einstellen und Tiefenkompensierung des Messwandlers, Quelle der Motoren, Anzahl der Kraftstofftanks und Gesamtkraftstoffkapazität einstellen. Die Kraftstoff-Füllmenge kann auch nach dem Auftanken zurückgesetzt werden.

Das Größer-als-Zeichen (>) weist auf weitere Menüoptionen hin. Ein Sternchen (*) zeigt an, dass auf dieser Menüebene weitere Informationen verfügbar sind.

Boot				
Trimmflossen >	Source (Quelle) >	Starboard Calibration (Steuerbord- Kalibrierung) >	Calibration Window (Kalibrie- rungsfenster) >	Reset (Rücksetzen), Save (Speichern) oder Cancel (Abbrechen)
		Outboard Calibration (Außenbor- der-Kalibrierung) >	Calibration Window (Kalibrie- rungsfenster) >	Reset (Rücksetzen), Save (Speichern) oder Cancel (Abbrechen)
Tanks >	Tank name (Tankbe- zeichnung) und position (Lage) >	Kalibrierung >	Calibration Window (Kalibrie- rungsfenster) >	Reset (Rücksetzen), Save (Speichern) oder Cancel (Abbrechen) *
		Strategy (Strategie) oder GPS >	GPS >	CAN P oder CAN H
Geschwindig-	Speed Source (Quelle	Pitot >	Pitot Source (Pitot-Quelle) >	Sensor Type (Sensortyp)
keit >	für Geschwindigkeit) >	Paddle wheel (Schaufelrotor) >	Paddle wheel Source (Quelle für Schaufelrotor) >	Sensor – Current (Aktuell) oder Legacy
Lenkung >	Steering Angle Source (Quelle für Lenkungs- winkel) >	Auswahl		
	Show (Anzeigen) >	Punkt – Anzeige, leer – ausgeblen- det		
	Invert Steering (Len- kung invertieren) >	Punkt – ja, leer – nein		*
	Kompensierung >	Offset options (Ausgleichsoptio- nen) >	Save (Speichern) oder Cancel (Abbrechen)	*
Sea Temp (Seewasser- temperatur) >	Selection (Auswahl) >			

Boot				
Tiefenkompen- sierung >	Kompensierung >	Offset options (Ausgleichsoptio- nen) >	Kalibrierung >	Save (Speichern) oder Cancel (Abbre- chen)

Trimmflossen

Die Quelle der Trimmflossendaten kann mit dieser Einstellung ausgewählt werden. Zu den Quellen der Trimmflossendaten zählen Trimmflossen, TVMs und PCMs.

Nachfolgend sind die Positionen der Quellen der Trimmflossenoptionen aufgeführt.

- 1. PCM0 = Steuerbordmotor außen
- 2. PCM1 = Backbordmotor außen
- 3. PCM2 = Mittlerer oder Steuerbordmotor innen
- 4. PCM3 = Backbordmotor innen
- 5. TVM = Pod-Antrieb
- 6. TAB = Trimmflossenmodul

Die Option "Show" (Anzeigen) bestimmt, ob die Trimmflossendaten auf dem Bildschirm angezeigt werden (markiert = ja, nicht markiert = nein).

Die Trimmflossen-Kalibrierung ermöglicht dem Benutzer, die Trimmflossen in ihre höchsten und niedrigsten Positionen zu stellen und den Prozentsatz aufzuzeichnen. Dies ist hilfreich für die Bestimmung der wahren 0 °-Position – der Punkt, an dem die Trimmflossen parallel mit der Unterseite des Boots sind. Korrekt kalibrierte Trimmflossen zeigen eine genaue Position der Schieberegler auf dem Bildschirm.

Zur Kalibrierung der Trimmflossen die Flossen parallel zum Rumpf trimmen und die Messung notieren. Dies ist die tatsächliche 0 %-Stellung der Trimmflossen. Die Flossen ganz abwärts trimmen und die Messung notieren. Dies ist die tatsächliche 100 %-Stellung der Trimmflossen. SAVE (Speichern) auswählen, um die neu kalibrierten Trimmflossendaten beizubehalten.

Tanks

Es gibt viele Situationen, in denen ein Tank eine Kalibrierung erfordern kann, wie zum Beispiel ungleichmäßig geformte Tanks, Tanks mit V-förmigem Boden, stufenförmige Tanks und auch die Aspekte eines Tanks, wenn das Boot sich im Wasser befindet. Schwimmer und Sender können dem Bootsführer ungenaue Daten senden und Probleme mit den Kraftstoff- und anderen Volumenanzeigen verursachen. Die genaueste Methode für die Tankkalibrierung besteht darin, mit einem leeren Tank mit einem bekannten Fassungsvermögen zu beginnen. Den Tank auf ein Viertel der Kapazität füllen und die Schwimmer- oder Senderposition aufzeichnen. Das Verfahren in Viertel-Schritten wiederholen bis der Tank voll ist und die Schwimmer- und Senderpositionen jedes Mal aufzeichnen.

"Configure Tanks" (Tanks konfigurieren) wird während des Verfahrens mit dem Einrichtungsassistenten behandelt. Änderungen sind jedoch jederzeit möglich.

Tankkalibrierung

Die Tankkalibrierung ermöglicht es dem Benutzer, die Füllstands-Messwerte eines Tanks von "Voll" bis "Leer" anzupassen. Einen Tank markieren und die EINGABE-Taste drücken, um den Kalibrierungsbildschirm aufzurufen.

Die Standardmesswerte sind in der zweiten Spalte aufgeführt und können durch Drücken der Pfeiltasten ausgewählt werden. Im folgenden Beispiel wissen wir, dass der Tank voll ist, jedoch erhalten wir eine Anzeige von 79 Prozent voll. Die Schaltfläche RECORD (Aufzeichnen) in der 100-Prozent-Spalte auswählen. VesselView betrachtet nun eine Messung von 79 Prozent als "Voll" und passt die Messungen für "Halbvoll" und "Leer" entsprechend an. Wenn dem Bootsführer der Füllstand eines Tanks bekannt ist, kann die Tankkalibrierung verwendet werden, um die Messwerte der Messinstrumente jederzeit an den bekannten Füllstand anzupassen.

Geschwindigkeit

Die Einstellungen für die Geschwindigkeitsquelle werden im Verfahren des Einrichtungsassistenten behandelt. Es ist jedoch eine Auswahl von GPS, Pitot-Sensor und Schaufelrotor als Quelle möglich und kann in diesem Menü geändert werden. Die Optionen sind "Strategy" (Strategie) und GPS. Wenn das Boot mit einem GPS ausgestattet ist, das an das CAN Netzwerk angeschlossen ist, wird diese Option ausgewählt. Wenn das Boot mit einem Pitot-Sensor und/oder Schaufelrotor ausgestattet ist, wird diese Option ausgewählt. Eine Geschwindigkeitsstrategie unter Verwendung von Pitot-Sensoren und Schaufelrotoren wird später in diesem Abschnitt beschrieben.

"Speed Source" (Geschwindigkeitsquelle) bietet die Option zur Auswahl eines GPS und der GPS-Quelle, des CAN-P-oder CAN-H-Netzwerks. Eine Strategie zur Nutzung eines Pitot-Sensors und/oder eines Schaufelrads kann ebenfalls ausgewählt werden. Bei Auswahl der Pitot- oder Schaufelrad-Option (Paddle/Paddle Wheel) wird ein Fenster zur Auswahl der Quelle geöffnet.

In der folgenden Abbildung sind die PCM-Optionen aufgeführt:



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

Der Grenzwert für STW (Speed-Through-Water) ist die ungefähre Übergangsgeschwindigkeit, bei der von einem Schaufelrotor auf eine andere Quelle (GPS oder Pitot) umgeschaltet wird. Zum Ändern der Standardgeschwindigkeit das Feld mithilfe der Bildschirm-Tastatur auswählen und einen neuen Wert eingeben.

Lenkung

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

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

Die Lenkungsoption "Offset" (Ausgleich) wird verwendet, um den Außenborder, Z-Antrieb oder Innenbordmotor auf 0° auszurichten. Wenn der Antrieb senkrecht zum Rumpf positioniert ist, stimmt der Lenkungswinkel ggf. nicht mit dem Lenkungssensor am Antrieb überein. Um diese Abweichung anzupassen, die Registerkarte "Offset" (Ausgleich) auswählen. Das Dialogfeld "Steering Angle Calibration" (Kalibrierung des Lenkungswinkels) wird angezeigt. Die Auswahl der Taste "Zero" (Null) in der Spalte "Calibrated" (Kalibriert) wendet den Ausgleich an. Bitte beachten Sie, dass der Ausgleich sich auf der Anzeige nicht ändert, bis die Taste SAVE (Speichern) ausgewählt wird.

Seewassertemperatur

In Abhängigkeit des jeweiligen am Boot befindlichen Wassertemperatursenders kann der Bootsführer die Datenquelle auswählen. PCM-Optionen sind für Boote gedacht, die mit einem SmartCraft-Sensor ausgestattet sind. Die Airmar®-Optionen sind für Boote gedacht, die mit einem Sensor ausgestattet sind, der am 4-poligen Diagnoseanschluss am Motor angeschlossen ist. Das Diagramm zeigt die Position des Motors, der für die Übertragung der Temperaturdaten an VesselView verwendet wird.

SmartCraft-Sensor		Airmar-Sensor	
PCM0	Steuerbordseitiger äußerer Motor	Airmar0	Steuerbordseitiger äußerer Motor
PCM1	Backbordseitiger äußerer Motor	Airmar1	Backbordseitiger äußerer Motor
PCM2	Steuerbordseitiger innerer oder mittlerer Motor	Airmar2	Steuerbordseitiger innerer Motor
PCM3	Backbordseitiger innerer Motor	Airmar3	Backbordseitiger innerer Motor

Tiefenkompensierung

Die Tiefenkompensierung ist der Abstand vom Messwandler zur eigentlichen Wasserlinie. Die Standardeinstellung für den Ausgleich beträgt 0,0 ft. Um einen Kompensierungswert unter der Position des Messwandlers einzugeben, vom Tiefenkompensierungswert subtrahieren. Um einen Kompensierungswert über der Position des Messwandlers einzugeben, zum Tiefenkompensierungswert addieren.



- a Echolot-Geber
- b Um einen Kompensierungswert unter der Position des Messwandlers einzugeben, vom Tiefenkompensierungswert subtrahieren.
- c Keine Kompensierung. Abstand zwischen Tiefenmesswandler und Grund.
- d Um einen Kompensierungswert über der Position des Messwandlers einzugeben, zum Tiefenkompensierungswert addieren.

Engines (Motoren)



56818

Die Einstellungen unter "Engines" (Motoren) umfassen den Motortyp und das -modell. Motorgrenzen können mit Minimalund Maximalwerten für Betriebsparameter eingestellt werden. Die Auswahl unterstützter Datenelemente kann in diesem Menü ein- und ausgeschaltet werden. Die Einstellungen für ECO, Cruise (Tempomat), Smart Tow und Trimmung werden über die Einstellungen im Menü **Engines** (Motoren) **vorgenommen**.

Das Größer-als-Zeichen (>) weist auf weitere Menüoptionen hin.

	Motoren			
Engines shown (An-	Soloot (Augwählon) >	Backbord, Punkt – ja, leer – nein		
gezeigte Motoren) >		Steuerbord, Punkt – ja, leer – nein		
Engine model (Motor- modell) >	Wählen Sie die Option			
	RPM (Drehzahl) >	Min, Max, and Warnings Options (Min, Max und Warnungsoptio- nen) >	Reset (Rücksetzen), Save (Spei- chern) oder Cancel (Abbrechen)	
	Fuel Rate (Kraftstoffver- brauch) >	STBD (STEUERBORD) oder PORT (BACKBORD) >	Min, Max, and Warnings Options (Min, Max und Warnungsoptio- nen) >	Reset (Rücksetzen), Save (Speichern) oder Cancel (Ab- brechen)
	Coolant Temp (Kühlmittel- temperatur) >	Min, Max, and Warnings Options (Min, Max und Warnungsoptio- nen) >		
Grenzwerte >	Oil Temp (Öltemperatur) >	Min, Max, and Warnings Options (Min, Max und Warnungsoptio- nen) >	Reset (Rücksetzen), Save (Spei- chern) oder Cancel (Abbrechen)	
	Oil Pressure (Öldruck) >	Min, Max, and Warnings Options (Min, Max und Warnungsoptio- nen) >	Reset (Rücksetzen), Save (Spei- chern) oder Cancel (Abbrechen)	
	Water Pressure (Wasser- druck) >	Min, Max, and Warnings Options (Min, Max und Warnungsoptio- nen) >	Reset (Rücksetzen), Save (Spei- chern) oder Cancel (Abbrechen)	
	Battery Voltage (Batterie- spannung) >	Min, Max, and Warnings Options (Min, Max und Warnungsoptio- nen) >	Reset (Rücksetzen), Save (Spei- chern) oder Cancel (Abbrechen)	

		Motoren		
	Intake Temp (Ansaugtem- peratur) >	STBD (STEUERBORD) oder PORT (BACKBORD) >	Min, Max, and Warnings Options (Min, Max und Warnungsoptio- nen) >	Reset (Rücksetzen), Save (Speichern) oder Cancel (Ab- brechen)
	Boost Pressure (Lade- druck) >	STBD (STEUERBORD) oder PORT (BACKBORD) >	Min, Max, and Warnings Options (Min, Max und Warnungsoptio- nen) >	Reset (Rücksetzen), Save (Speichern) oder Cancel (Ab- brechen)
	Trans Oil Pressure (Ge- triebeöldruck) >	STBD (STEUERBORD) oder PORT (BACKBORD) >	Min, Max, and Warnings Options (Min, Max und Warnungsoptio- nen) >	Reset (Rücksetzen), Save (Speichern) oder Cancel (Ab- brechen)
	Trans Oil Temperature (Getriebeöltemperatur) >	STBD (STEUERBORD) oder PORT (BACKBORD) >	Min, Max, and Warnings Options (Min, Max und Warnungsoptio- nen) >	Reset (Rücksetzen), Save (Speichern) oder Cancel (Ab- brechen)
	Actual Gear (Tatsächli- cher Gang) >	Punkt – ja, leer – nein		
	Boost Pressure (Lade- druck) >	Punkt – ja, leer – nein		
	Fuel Pressure (Kraftstoff- druck) >	Punkt – ja, leer – nein		
	Gear Pressure (Getriebe- druck) >	Punkt – ja, leer – nein		
	Gear Temperature (Ge- triebetemperatur) >	Punkt – ja, leer – nein		
terstützte Daten) >	Load Percent (Auslastung in Prozent) >	Punkt – ja, leer – nein		
	Manifold Temperature (Ansauglufttemperatur) >	Punkt – ja, leer – nein		
	Oil Pressure (Öldruck) >	Punkt – ja, leer – nein		
	Oil Temperature (Öltem- peratur) >	Punkt – ja, leer – nein		
	Throttle Percent (Prozent Gasstellung) >	Punkt – ja, leer – nein		
	Water Pressure (Wasser- druck) >	Punkt – ja, leer – nein		
	Fuel Economy Stability (Kraftstoffverbrauch-Sta- bilität) >	Enter Data (Daten eingeben)		
	RPM Stability (Drehzahl- Stabilität) >	Enter Data (Daten eingeben)		
ECO Mode (ECO-Mo-	RPM Window Minimum (Drehzahlfenster min.) >	Enter Data (Daten eingeben)		
dus) >	RPM Window Maximum (Drehzahlfenster max.) >	Enter Data (Daten eingeben)		
	RPM Target Proximity (Annäherung an Dreh- zahlzielwert) >	Enter Data (Daten eingeben)		
	Trim Target Proximity (Annäherung an Trim- mungs-Zielwert) >	Enter Data (Daten eingeben)		
Cruise/SmartTow Ty- pe (Tempomat/Smart- Tow Typ) >	RPM (Drehzahl) – Auto, Drehzahl oder Geschwin- digkeit			
Trimmung >	Show (Anzeigen) – PORT (BACKBORD) und STBD (STEUERBORD) >	Ist getrimmt – Punkt – ja, leer – nein	Calibration Data (Kalibrierungsda- ten) >	Reset (Rücksetzen), Save (Speichern) oder Cancel (Ab- brechen)

Angezeigte Motoren

Die Einrichtung von "Engines shown" (Angezeigte Motoren) wird im Abschnitt über den Einrichtungsassistenten behandelt, die Anzeigeoptionen können jedoch jederzeit im Einstellungsmenü **Engines (Motoren)** geändert werden. VesselView kann bis zu zwei Motoren anzeigen, je nach der im Einrichtungsassistenten gewählten Motorenanzahl. Der Benutzer kann auswählen, welche Motoren angezeigt werden. Das An- oder Abwählen der Motorauswahl bestimmt, welche Motoren auf dem VesselView angezeigt werden.

Motormodell

Mit der Auswahl "Engine model" (Motormodell) kann der Benutzer die Beschreibung des Antriebssystems ändern. Die Auswahl der Motormodelle ist im Abschnitt über den Einrichtungsassistenten beschrieben; Änderungen können jedoch jederzeit vorgenommen werden. Alle hier vorgenommenen Änderungen können dazu führen, dass andere Einstellungen oder Anzeigeoptionen in VesselView nicht mehr verfügbar sind. Mit dem Drehknopf durch die Liste der Motoren blättern und durch Drücken des Drehknopfes die Auswahl bestätigen.

Grenzwerte

Die Festlegung von Grenzwerten hilft, bestimmte Bereiche für viele Motordatenparameter wie Drehzahl, Kühlmitteltemperatur, Öltemperatur, Batteriespannung und Ladedruck einzurichten. An den Grenzwerten vorgenommene Änderungen wirken sich nicht auf das Antriebssystem oder den Betrieb der Mercury Motorschutzprogrammierung aus. Die tatsächlichen Motorgrenzwerte werden von dem werksseitig programmierten Steuermodul am Motor bestimmt.

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

Unterstützte Daten

Die Einstellungen für "Supported Data" (Unterstütze Daten) ermöglichen es dem Bootsführer, die auf dem Bildschirm anzuzeigenden Motor- und Antriebsinformationen auszuwählen. Datenfelder werden entsprechend dem ausgewählten Motormodell im Voraus bestimmt, können jedoch jederzeit geändert werden. Die unterstützten Daten können von Motor zu Motor unterschiedlich sein.

ECO MODE (ECO-Modus)

Mit den Einstellungen für den ECO-Modus können der Kraftstoffverbrauch und die Aktualisierungszeit für die Drehzahl, der gewünschte Drehzahlbereich und die Genauigkeit der Drehzahl- und Trimm-Ziele angepasst werden. Die Standardwerte basieren auf dem Motormodell, das im Auswahlmenü "Engine model" (Motormodell) ausgewählt wird. Siehe **Abschnitt 3 – ECO-Modus** bezüglich weiterer Informationen.

Cruise/SmartTow Type (Tempomat/SmartTow Typ)

Mit den Einstellungen für Tempomat/SmartTow Typ kann der Bootsführer auswählen, von welcher Quelle VesselView Geschwindigkeitsdaten empfängt (GPS, Drehzahl oder Auto). Die Standardeinstellung ist Auto. VesselView überwacht Daten der Auswahl für die Geschwindigkeitsquelle, die im Einrichtungsassistenten eingegeben wurden.

Trimmung

Mit den Trimmeinstellungen kann der Bootsführer auswählen, welche Motor- oder Antriebstrimmposition auf dem VesselView Bildschirm angezeigt wird. Wenn die Trimmung im Menü **Settings (Einstellungen)** nicht markiert ist, wird die eingeblendete Trimmanzeige durch ein zusätzliches Datenfeld ersetzt.

Außerdem kann der Trimmanzeigebereich eines Antriebs oder eines Motors mit den Trimmeinstellungen kalibriert werden. VesselView zeigt eine abgestufte Skala in dem vom Benutzer ausgewählten Datenfeld sowie einen abgestuften Schieberegler im unteren Bildschirmbereich an. Die Trimm-Prozentwerte werden durch hellgraue Markierungen dargestellt. Das Kippen wird durch dunklere Markierungen dargestellt. Der weiße Balken im Diagramm stellt die tatsächliche Trimmposition dar.

Trimm-Prozentwerte können mithilfe des Kalibrierungsfensters fein abgestimmt werden, um die tatsächlichen Grenzwerte auf dem Bildschirm in den Trimmstatusfeldern besser darzustellen.

Der Punkt, an dem der Trimmbereich und der Kippbereich zusammentreffen, ist der Punkt, an dem die Trimmung zum Kippen wird. Dieser Prozentsatz des Übergangsbereichs kann angepasst werden, sodass er die Position des Schiebereglers in der Anzeige der Trimmskala besser darstellt.

EasyLink





Bei Booten mit SC 100 Anzeigen müssen die EasyLinks im VesselView aktiviert sein (Punkt), damit die Daten an der SC 100 Anzeige empfangen werden können.

		EasyLink
	Motor und Getriebe >	Backbord oder Steuerbord – On (ein) – Punkt, Off (aus) – kein Punkt
	RPM sync (Drehzahl-Synchronisierung) >	Backbord oder Steuerbord – On (ein) – Punkt, Off (aus) – kein Punkt
Backbord, Steuerbord >	Fuel tank 1 (Kraftstofftank 1) >	Backbord oder Steuerbord – On (ein) – Punkt, Off (aus) – kein Punkt
	Fuel tank 2 (Kraftstofftank 2) >	On (ein) – Punkt, Off (aus) – kein Punkt
	Oil tank (Öltank) >	On (ein) – Punkt, Off (aus) – kein Punkt
	Fresh Water (Frischwasser) >	On (ein) – Punkt, Off (aus) – kein Punkt
	Abwassertank >	Gray tank 1 (Grauer Tank 1), Black tank 1 (Schwarzer Tank 1) – On (ein) – Punkt, Off (aus) – kein Punkt

Mittels der EasyLink Einstellungen können die Link-Anzeige-Anschlüsse am VesselView-Kabelbaum zur Datenübertragung an Link-Anzeigen im Ruderstand verwendet werden. Vier Link-Anzeige-Anschlüsse am VesselView-Kabelbaum sind gekennzeichnet: SYS LINK STBD und SYS LINK PORT.

Die Backbord- und Steuerbord-Link-Anschlüsse können für die Übertragung von Daten von Quellen verwendet werden, die nicht mit der Link-Kabelbaum-Kennzeichnung übereinstimmen. Dies kann hilfreich sein, wenn ähnliche Anzeigen sich außerhalb der Reichweite der Buchse des Link-Anzeige-Verlängerungskabelbaums befinden.



Beispiel eines EasyLink Anschlusses an einen VesselView Kabelbaum

Motor und Getriebe

Motor- und Getriebedaten können für die Anzeige auf einer kompatiblen Link-Anzeige und durch die Auswahl des Kabelbaumanschlusses für die Datenübertragung ausgewählt werden.

RPM Sync (Drehzahl-Synchronisierung)

Mit der Drehzahl-Synchronisierung kann die Drehzahl mehrerer Motoren mittels der SYNC-Taste auf dem CAN Trackpad angeglichen werden. Wenn das Boot über eine SYNC-Link-Anzeige verfügt, ist eine Nadelbewegung erkennbar, bis eine Synchronisierung erreicht ist. Die Standard-Anschlussposition des Link-Kabelbaumanschlusses ist für diese Anzeige PORT (Backbord). PORT (Backbord) sollte stets markiert sein.



Tanks

Während der Tank-Einrichtung wurden Informationen eingegeben, die die Lage, die Bezeichnung und die Kapazität individueller Tanks beschrieb. Mit den Link-Anzeige-Einstellungen kann der Bootsführer bestimmen, welcher Link-Kabelbaum Daten des auf der Registerkarte "Tank" ausgewählten Tanks übertragen soll. Tank-Registerkarten mit einer Pfeilspitze zeigen an, dass der Tank während der Einrichtung im Menü **Vessel Settings (Bootseinstellungen)** bestimmt wurde und einer EasyLink Position zugeordnet werden kann.

Voreinstellungen





Im Menü **Preferences (Voreinstellungen)** kann der Bootsführer die Lautstärke des Warnhorns einstellen, die Einstellungen für die Hintergrundbeleuchtung ändern, Elemente der Bildlaufleiste aktivieren, Datenfelder ausfüllen, Popup-Fenster anpassen und Maßeinheiten auswählen.

Das Größer-als-Zeichen (>) weist auf weitere Menüoptionen hin.

Voreinstellungen				
Warnton >	Key beeps (Tastentöne) – Off (aus), Quiet (leise), Normal (normal) oder Loud (laut)	-		
Wanton >	Alarm beeps (Alarmtöne) – On (ein) – Punkt, off (aus) – kein Punkt	_		
	Stufe >	0 % bis 100 % auswählen		
Warnton > Hintergrundbeleuchtung > Scroller Bar (Bildlaufleiste) > Datenfelder > Pop-ups (Popups) > Auto-cycle interval (Intervall automatischer Durchlauf) > Einheiten >	Night mode (Nachtmodus) >	On (ein) – Punkt, Off (aus) – kein Punkt		
	Network update (Netzwerk-Aktualisierung) >	On (ein) – Punkt, Off (aus) – kein Punkt		
	Vertressungen Key beeps (Tastention-) (G (aus), Cielieis), Normal (normal) oder Loud (aut)	0 % bis 100 % auswählen		
	Auto-hide delay (Verzögerung der automatischen Ausblendung) >	5, 10, 15 oder 20 Sekunden auswählen		
		X-Pand (Erweitern) – On (ein) – Punkt, Off (aus) – kein Punkt		
		Temperatures (Temperaturen) – On (ein) – Punkt, Off (aus) – kein Punkt		
		Pressure (Druck) – On (ein) – Punkt, Off (aus) – kein Punkt		
		Voltages (Spannungen) – On (ein) – Punkt, Off (aus) – kein Punkt		
		Fuel (Kraftstoff) – On (ein) – Punkt, Off (aus) – kein Punkt		
		Tanks – On (ein) – Punkt, Off (aus) – kein Punkt		
		Advanced (Erweitert) – On (ein) – Punkt, Off (aus) – kein Punkt		
Scroller Bar (Bildlaufleiste) >		Performance (Leistung) – On (ein) – Punkt, Off (aus) – kein Punkt		
	Item visibility (Sichtbarkeit der Optionen) >	Trim (Trimmung) und Tabs (Trimmflossen) – On (ein) – Punkt, Off (aus) – kein Punkt		
		Trip Log (Fahrtenmesser) – On (ein) – Punkt, Off (aus) – kein Punkt		
		Navigation – On (ein) – Punkt, Off (aus) – kein Punkt		
		Generator – On (ein) – Punkt, Off (aus) – kein Punkt		
		ECO – On (ein) – Punkt, Off (aus) – kein Punkt		
		Autopilot – On (ein) – Punkt, Off (aus) – kein Punkt		
		Cruise (Tempomat) – On (ein) – Punkt, Off (aus) - kein Punkt		
		Troll Control (Troll-Steuerung) – On (ein) – Punkt, Off (aus) – kein Punkt		
		Smart Tow – On (ein) – Punkt, Off (aus) – kein Punkt		
	HINWEIS: Die verfügbaren Datenfelder sind vom jeweiligen			
Datenfelder >	Antriebssystem abhangig. Die Optionen auswahlen, die Sie anzeigen möchten	—		
		On (sin) Dunkt Off (suc) kein Dunkt		
	varnings (warnungen) >	On (ein) – Punkt, On (aus) – kein Punkt		
Pop-ups (Popups) >	Joystick Piloting (Joystick-Steuerung) >	On (ein) – Punkt, Off (aus) – kein Punkt		
	Trimmung >	On (ein) – Punkt, On (aus) – kein Punkt		
Auto-cycle interval (Intervall	1, 5 oder 10 Sekunden auswählen	2, 5 oder 10 Sekunden auswanien		
	Distance (Entfernung) – nm, km oder mi	_		
	Distance small (Entfernung 2) – ft, m oder yd	—		
	Speed (Geschwindigkeit) – kn, km/h oder mph	_		
	Wind speed (Windgeschwindigkeit) - kn, km/h, mph oder m/s	_		
	Depth (Tiefe) – m, ft oder fa			
	Altitude (Höhe) – m oder ft	-		
Einheiten >	Heading (Kompasskurs) –°M oder °T	—		
	Temperature (Temperatur) –°C oder °F	_		
	Volume (Volumen) – I oder gal	—		
	Economy (Kraftstoffverbrauch) – Distance/Volume (Entfernung/ Volumen), Volume/Distance (Volumen/Entfernung), mpg, g/mi, km/l oder I/100 km	_		
	Pressure (Druck) – in. Hg, bar, psi oder kPa	_		
	Baro Pressure (Luftdruck) – in. Hg, mb oder hPa	_		

Warnhorn

Mit der Warnhorn-Einstellung kann der Bootsführer die Lautstärke der Touch-Tastentöne einstellen. Der Ton dient als akustische Bestätigung einer Auswahl.

Auf dieser Registerkarte können Alarmtöne ein- bzw. ausgeschaltet werden. Alle Alarme werden auf dem VesselView Bildschirm ungeachtet des Alarmtonstatus angezeigt. Die Voreinstellungen für Alarmtöne gelten nur für Alarme, die nicht vom Mercury Guardian System ausgelöst werden. Beispiel: niedriger Kraftstoffstand.

Backlight (Hintergrundbeleuchtung)

In diesem Menü können die Voreinstellungen für die Hintergrundbeleuchtung eingestellt werden.

- Die Helligkeit der Hintergrundbeleuchtung kann in Schritten von 10 Prozent im Bereich von 10 bis 100 Prozent geändert werden.
- · Der Nachtmodus eignet sich besonders bei schwierigen Lichtverhältnissen oder bei Nacht.
- Mit "Network update" (Netzwerk-Aktualisierung) werden alle Link-Anzeigen und Geräte angezeigt, die an VesselView mit gleicher Helligkeit angeschlossen sind, wie vom Bootsführer auf der Registerkarte "Level" (Stärke) ausgewählt.
- "Local gain" (Lokale Verstärkung) kann nur dazu verwendet werden, um die VesselView Anzeige unabhängig von anderen Anzeigen anzupassen, selbst dann, wenn das Kontrollkästchen "Network update" (Netzwerk-Aktualisierung) aktiviert ist. Unter einigen Lichtverhältnissen kann die VesselView Anzeige zum Betrachten zu hell erscheinen, während die Helligkeit anderer Anzeigen möglicherweise angemessen ist. Folgen Sie diesen Anweisungen, um die VesselView Anzeige lokal zu verstärken:
 - a. "Level" (Stärke) auswählen und einen Prozentsatz für die Helligkeit einstellen.
 - b. "Local gain" (Lokale Verstärkung) auswählen und den unter Schritt **a**ausgewählten Prozentsatz eingeben und auf dem Tastenfeld **OK**auswählen.
 - c. Die Stärke-Option wieder auf **100 %**einstellen. Die VesselView Anzeige bleibt abgedunkelt, während alle Netzwerkgeräte und -Anzeigen ihre Helligkeit beibehalten.
 - d. Um VesselView wieder auf die maximale Helligkeit einzustellen, "Local gain" (Lokale Verstärkung) auswählen, 100 eingeben und OKauswählen.
 - e. Die Registerkarte "Level" (Stärke) auswählen, einen anderen Prozentsatz als 100 eingeben und die EINGABE-Taste drücken. 100 % **auswählen.** Die Helligkeit der Einheit wird wieder auf 100 % eingestellt.

Scroller Bar (Bildlaufleiste)

Die Einstellungen für die Bildlaufleiste enthalten eine automatische Abblendverzögerung von fünf bis 30 Sekunden, bevor diese minimiert wird, nachdem keine Auswahl erfolgt ist.

Die Bildlaufleiste verfügt über eine Option zur Sichtbarkeit, bei der alle aktivierten Elemente im Menü der Bildlaufleiste im unteren Teil der VesselView Anzeige angezeigt werden. Die Elemente der Bildlaufleiste werden basierend auf der Motorauswahl im Einrichtungsassistenten ausgewählt. Jedes dieser Elemente in der Bildlaufleiste lässt sich jedoch jederzeit ein- bzw. ausschalten.

Data Boxes (Datenfelder)

Datenfelder zeigen bis zu drei Datenelemente auf dem Bildschirm an.

Die Anzahl der Datenfelder kann von eins bis maximal drei eingestellt werden, ist jedoch von der getätigten Auswahl im Einstellungsmenü abhängig. Wird ein Datenfeld zur Anzeige ausgewählt, so wird es in der linken oberen Bildschirmecke platziert. Wenn die Option für zusätzliche Datenfelder ausgeblendet ist, wird der gesamte Bildschirminhalt von VesselView verwendet. Mitfilfe der folgenden Anweisungen Platz auf dem Bildschirm freigeben.

Das Menü "Settings" (Einstellungen) aufrufen, um ein zweites Datenfeld zu aktivieren. Vessel (Boot)>Tabs (Trimmflossen)>Show (Anzeigen) auswählen. Die Option "Show" (Anzeigen) deaktivieren, um die Trimmflossendaten vom Bildschirm zu entfernen. Dieser Bildschirmbereich wird durch ein zweites Datenfeld ersetzt.

Zum Aktivieren des dritten Datenfelds das Menü "Settings" (Einstellungen) aufrufen. Engines (Motoren)>Trim (Trimmung)>Show (Anzeigen) auswählen. Die Option "Show" (Anzeigen) deaktivieren, um die Trimmdaten vom Bildschirm zu entfernen. Dieser Bildschirmbereich wird durch ein drittes Datenfeld ersetzt.

HINWEIS: Der Wert des Datenfelds "Fuel Used" (Kraftstoffverbrauch) kann nicht zurückgesetzt werden. Fuel Used (Kraftstoffverbrauch), gekennzeichnet als FULUSD, ist ein Wert, der sich während der Lebensdauer der Anzeige stetig erhöht. Nur ein "Master Reset" (Hauptrückstellung) löscht den Wert für "Fuel Used" (Kraftstoffverbrauch). Alternativ zur Anzeige des Datenfelds "Fuel Used" (Kraftstoffverbrauch) das Datenfeld "Fuel Used Trip" (Kraftstoffverbrauch auf Tagesfahrt) auswählen. Das Rücksetzverfahren ist über das Fahrtenmesser-Symbol in der Bildlaufleiste abrufbar. Bei Auswahl von RESET (Zurücksetzen) im vom Benutzer gewählten Datenbereich wird jeder Wert auf der Anzeige gelöscht. Fuel Used Trip (Kraftstoffverbrauch auf Tagesfahrt), gekennzeichnet als FULTRP, kann sooft wie gewünscht mittels dieses Verfahrens zurückgesetzt werden.

Pop-ups (Popups)

Mit Pop-ups (Popups) kann der Bootsführer auswählen, welche Popup-Typen auf dem Bildschirm angezeigt werden. Folgende Popups sind möglich: Warnungen, Joystick-Steuerung und Trimminformationen.

Alarme zur Joystick-Steuerung werden in der Systemstatusleiste im unteren Teil des Bildschirms angezeigt, um den Bootsführer über die Aktivierung einer Autopilotfunktion zu informieren.

Bei aktiviertem Kontrollkästchen "Warnings" (Warnungen) kann der Bootsführer beliebige Motorfehler in voller Größe im vom Benutzer ausgewählten Bereich anzeigen. Bei deaktiviertem Kontrollkästchen wird der Fehler im Systemstatusfeld im unteren linken Bereich des Bildschirms angezeigt.

Auto-Cycle Interval (Intervall automatischer Durchlauf)

Auto-Cycle Interval (Intervall automatischer Durchlauf) bestimmt, wie lange die Daten im vom Benutzer ausgewählten Datenbereich angezeigt werden. Mögliche Optionen sind 1, 5 oder 10 Sekunden.

Einheiten

Die Maßeinheiten können unabhängig davon ausgewählt werden. Der Bootsführer kann zwischen US-Norm, metrisch oder nautisch auswählen.

Alarme



Mit der Alarmfunktion können Sie die Alarmprotokolle einsehen, einen bestimmten Alarm ein- oder ausschalten oder alle Alarme anzeigen. Die Option mit den Pfeiltasten markieren und die Eingabetaste drücken, um die Alarmfunktion zu aktivieren oder zu deaktivieren.

Alarms (Alarme)				
	Alarm History (Alarmprotokolle)	Legacy-Alarme anzeigen	HINWEIS: Weitere Informationen im Text nach der Tabelle.	
		HINWEIS: Diese Einstellungen müssen aktiviert sein, damit die Alarme ausgelöst und angezeigt werden.		
		Shallow water (Flaches Wasser) – On (ein) – Punkt, Off (aus) – kein Punkt		
		Deep water (Tiefes Wasser) – On (ein) – Punkt, Off (aus) – kein Punkt		
		Speed through water rationality fault (Geschwindigkeit im Wasser – Rationalitätsfehler) – On (ein) – Punkt, Off (aus) – kein Punkt		
		Fuel remaining low (Verbleibender Kraftstoff niedrig) – On (ein) – Punkt, Off (aus) – kein Punkt		
			PORT FUEL low (BACKBORD-KRAFTSTOFF niedrig) – On (ein) – Punkt, Off (aus) – kein Punkt	
		Fuel Tanka (Kraffataffanka) >	PORT FUEL (BACKBORD-KRAFTSTOFF hoch) – On (ein) – Punkt, Off (aus) – kein Punkt	
	Alarm Settings (Alarmeinstellungen) >		STBD FUEL low (STEUERBORD-KRAFTSTOFF niedrig) – On (ein) – Punkt, Off (aus) – kein Punkt	
			STBD FUEL high (STEUERBORD-KRAFTSTOFF hoch) – On (ein) – Punkt, Off (aus) – kein Punkt	
Alarme >		Oil tanks (Öltanks) >	Oil Iow (Öl niedrig) – On (ein) – Punkt, Off (aus) – kein Punkt	
			Oil high (Öl hoch) – On (ein) – Punkt, Off (aus) – kein Punkt	
		Fresh water tanks (Frischwassertanks) >	Fresh water low (Frischwasser niedrig) – On (ein) – Punkt, Off (aus) – kein Punkt	
			Fresh water high (Frischwasser hoch) – On (ein) – Punkt, Off (aus) – kein Punkt	
		Grav water tanks (Grauwassertanks) >	Gray water low (Grauwasser niedrig) – On (ein) – Punkt, Off (aus) – kein Punkt	
		Citay water taring (Citad wassertaring) -	Gray water high (Grauwasser hoch) – On (ein) – Punkt, Off (aus) – kein Punkt	
		Black water tanks (Schwarzwassertanks) >	Black water low (Schwarzwasser niedrig) – On (ein) – Punkt, Off (aus) – kein Punkt	
			Black water high (Schwarzwasser hoch) – On (ein) – Punkt, Off (aus) – kein Punkt	
		l ive well water tanks (Fischkasten-Wassertanks) >	Live well low (Fischkasten niedrig) – On (ein) – Punkt, Off (aus) – kein Punkt	
			Live well high (Fischkasten hoch) – On (ein) – Punkt, Off (aus) – kein Punkt	
	Show all Helm alarms (Alle Ruderstandalarme anzeigen)	On (ein) – Punkt, Off (aus) – kein Punkt		

Unter Alarm History (Alarmprotokoll) die SEITEN-Taste drücken und gedrückt halten. Es wird ein Popup-Fenster mit der Option zum Löschen aller Fehler eingeblendet. Dieses Fenster auswählen und das Alarmprotokoll wird gelöscht. Das Alarmprotokoll und die Daten können nicht gespeichert oder von der VesselView Einheit übertragen werden.

Alarm Settings (Alarmeinstellungen) ermöglichen dem Bootsführer, die Parameter (Minimal- und Maximalwerte) auszuwählen und zu ändern, bei denen ein Alarm ertönt.

Das Kontrollkästchen Show all Helm alarms (Alle Ruderstandalarme anzeigen) kann entweder aktiviert (Punkt) oder deaktiviert (kein Punkt) werden.

Profildatei



Mit dem Menü **Personality Settings (Profileinstellungen)** kann der Bootsführer ein Bootsprofil exportieren oder importieren. Bootsprofile sind Dateien, die von Bootsbauern und Bootseigentümern verwendet werden, um alle Voreinstellungen und Einstellungen in VesselView einzustellen und die Systeme an Bord zu optimieren. Der Micro SD-Kartenanschluss dient zur Übertragung von Dateien an und von VesselView. Importierbare Profile werden von VesselView auf der Micro SD-Karte erkannt und der Bootsführer kann aus einer Liste das entsprechende Profil auswählen. Die Micro SD-Karte muss in VesselView eingesteckt sein, um eine Profildatei zu exportieren.

Die Wiederherstellungsoption darf nur von geschultem Personal verwendet werden, um OEM-Einstellungen wiederherzustellen. Ein VesselView Gerät, das durch einen Bootsbauer oder Händler konfiguriert wurde, enthält eine Datei, die auf das Boot abgestimmt ist, und kann zum Wiederherstellen der konfigurierten Einstellungen verwendet werden. Kontakt mit einem autorisierten Händler aufnehmen, sofern diese Option erforderlich ist.

Personality File (Profildatei)			
	Export (Exportieren) >	To new file (In neue Datei)	
Personality file (Profildatei) >	Import (Importieren) >	Geeignete Datei muss sich auf SD-Karte befinden	
	Restore (Wiederherstellen) >	HINWEIS: Verwendung nur durch geschulten Mechaniker	

Exportieren

Der Export der Profildatei aus VesselView erfolgt durch Auswahl der Exportoption. Es wird ein Bestätigungsfenster zum Export des Profils angezeigt. Hierdurch wird eine Datei erstellt, die alle Einstellungen und Voreinstellungen von VesselView enthält. Diese Datei kann zu einem späteren Zeitpunkt importiert werden und so auf VesselView das aktuelle Profil wiederherstellen.

Importieren

Sicherstellen, dass die SD-Karte in VesselView eingesteckt ist, um eine Profildatei zu importieren. "Import" (Importieren) und eines der angezeigten Profile auswählen. Alle Profile auf der SD-Karte müssen sich im Stammverzeichnis und nicht in Ordnern befinden. Das Importieren einer Profildatei kann ebenfalls im Einrichtungsassistenten durchgeführt werden.

Wiederherstellen

Die Wiederherstellungsoption darf nur von geschultem Personal verwendet werden, um OEM-Einstellungen wiederherzustellen. Ein VesselView Gerät, das durch einen Bootsbauer oder Händler konfiguriert wurde, enthält eine Datei, die auf das Boot abgestimmt ist, und kann zum Wiederherstellen der konfigurierten Einstellungen verwendet werden. Kontakt mit einem autorisierten Händler aufnehmen, sofern diese Option erforderlich ist.

Kapitel 5 - Alarmmeldungen

Inhaltsverzeichnis

Warnungen – Fehler und Alarme	64	Kritischer Kraftstoffalarm	64
Warnhinweise – Fehler und Alarme	64	Tiefenalarm	65

Warnungen – Fehler und Alarme

Warnhinweise - Fehler und Alarme

Alle Mercury Alarmmeldungen – Fehler und Alarme – werden angezeigt, unabhängig davon, welcher Bildschirm zum Zeitpunkt des Alarms angezeigt wird. Wenn ein Alarm aktiviert ist, zeigt das Systemstatusfeld den Text und das Symbol des Alarms an. Fehler werden mit einer Kurzbeschreibung, einer detaillierten Beschreibung und Hinweisen auf Abhilfemaßnahmen auf dem vollen Bildschirm angezeigt.

- Wenn ein Fehler auftritt:
 - a. Das Systemstatusfeld wechselt auf Rot und zeigt das Warnsymbol und den Text der Warnung an.



- b. Bei Fehlern mit dem Kraftstoffsystem und den Tiefenalarmen stehen weitere Optionen zur Verfügung, die unter Kritischer Kraftstoffalarm und Tiefenalarmbeschrieben sind.
- c. Ein Fehler der Stufe 3 (Trimmung, Navigation, ECO, Kraftstoff) kann vom Benutzer im Menü "Settings" (Einstellungen) aus- und eingeschaltet werden. Diese Fehlerstufe ist standardmäßig aktiviert. Wenn der Fehler im Menü "Settings" (Einstellungen) deaktiviert ist, werden Fehler nur im Systemstatusfeld angezeigt.
- d. Alle Fehler der Stufe 4 (Motorschutzsystem) werden immer angezeigt, unabhängig von der Auswahl im Menü "Settings" (Einstellungen).
- e. Wenn der Fehler mit dem Emissionsbegrenzungssystem im Zusammenhang steht, wird das Motor-Symbol im Systemstatusfeld angezeigt.
- Bei Auswahl eines Fehlers im Bereich mit vom Benutzer ausgewählten Daten:
 - a. Die Bezeichnung des Fehlers wird oben im Feld mit einem Warnsymbol angezeigt.
 - b. Eine kurze Textbeschreibung des Fehlers und die entsprechende Stelle (Motor) wird unter der Bezeichnung aufgeführt.
 - c. Wenn mehr als ein Fehler auftritt, die SEITEN-Taste drücken, um die Fehlerliste aufzurufen. Die Pfeiltasten zum Durchlaufen der einzelnen Fehler verwenden.



- a Fehlerbezeichnung mit Warnsymbol
- b Kurzer Text oder Legacy-Text
- c Motor-Fehlerstelle
- d Maßnahmentext
- e Anzahl der Fehler

Kritischer Kraftstoffalarm

Der Kraftstoffalarm wird über VesselView unter Settings>Alarms>AlarmSettings>

- (Einstellungen>Alarme>Alarmeinstellungen>) und nicht durch das Motor-Steuergerät/Antriebssteuergerät gesteuert.
- Die Eigenschaften der Benachrichtigungen und die Kraftstoffstandalarme können im Menü "Settings" (Einstellungen) eingestellt werden.
- Wenn Kraftstoff als ein fest eingestelltes Datenfeld an Position 2 ausgewählt ist (siehe **Displaybildschirme Positionen** und **Beschreibungen**), dann wird die Warnung im Kraftstoff-Datenfeld angezeigt.
- Das Warnsymbol ersetzt das Kraftstoff-Symbol und das Datenfeld bleibt rot.
- Wenn Kraftstoff nicht als fest eingestelltes Datenfeld angezeigt wird (Position 2), aber als ein Warnalarm aktiv ist, dann wird im Systemstatusfeld ein rotes Feld mit der Bezeichnung FUEL (Kraftstoff) angezeigt.
- Der Kraftstoffalarm kann auch im Menü "Settings" (Einstellungen) als Popup-Fenster im Bereich mit vom Benutzer ausgewählten Daten angezeigt werden. Durch Auswahl von X wird der Kraftstoffstandalarm minimiert. Der Fehler wird weiterhin an einer der beiden Positionen angezeigt, je nach Einrichtung des Bildschirms.

Tiefenalarm

Der Tiefenalarm wird über VesselView unter Settings>Alarms>AlarmSettings>

(Einstellungen>Alarme>Alarmeinstellungen>) und nicht durch das Motor-Steuergerät/Antriebssteuergerät gesteuert.

- Die Eigenschaften der Benachrichtigungen und die Tiefenalarmstufen können im Menü "Settings" (Einstellungen) eingestellt werden.
- Wenn die Tiefe als ein fest eingestelltes Datenfeld an Position 1 angezeigt wird (siehe **Displaybildschirme Positionen und Beschreibungen**), dann wird die Warnung im Tiefen-Datenfeld angezeigt.
- Das Warnsymbol ersetzt das Tiefen-Symbol und das Datenfeld bleibt rot.
- Wenn die Tiefenanzeige nicht als fest eingestelltes Datenfeld in Position 1 ausgewählt wurde, aber als ein Warnalarm aktiv ist, dann wird im Systemstatusfeld ein rotes Feld mit der Bezeichnung DEPTH (Tiefe) angezeigt.
- Der Tiefenalarm kann auch im Menü "Settings" (Einstellungen) als Popup-Fenster im Bereich mit vom Benutzer ausgewählten Daten angezeigt werden. Durch Auswahl von X wird der Tiefenalarm minimiert. Der Fehler wird weiterhin an einer der beiden Positionen angezeigt, je nach Einrichtung des Bildschirms.