



TABLE DES MATIÈRES

Section 1 - Pour vous aider à démarrer

Déclaration de conformité.....	2	Structure de câblage.....	4
Norme.....	2	Entretien des dispositifs.....	4
Rapport de test.....	2	Nettoyage quotidien de l'écran.....	4
Présentation de VesselView.....	2	Nettoyage du port média.....	4
Panneau avant du VesselView 403.....	3	Branchements électriques.....	4
Panneau arrière du VesselView 403.....	3		

Section 2 - Écrans initiaux et Assistant de configuration

Écran de démarrage.....	6	Configuration de la vitesse.....	9
Assistant d'installation.....	6	Units Setup (Configuration des unités).....	11
Généralités.....	6	Configuration du réservoir.....	11
Importation de la configuration.....	6	Installation d'Active Trim.....	14
Configuration des moteurs.....	7	Assistant de fin de la configuration.....	16
Configuration du dispositif.....	8	Avertissement de sélection de source.....	16
Manette installée.....	8	Création de capture d'écran :.....	17

Section 3 - Sélections du Menu principal

Généralités.....	20	Network (Réseau).....	42
Agrandissement des écrans de données.....	20	Simulate (Simuler).....	43
Saisie de texte et de numéros.....	21	Time (Heure).....	43
Accueil.....	21	Rechercher des mises à jour.....	44
Trim actif.....	22	Bateau.....	44
Présentation d'Active Trim.....	22	Tabs (Dérives).....	45
GPS.....	23	Réservoirs.....	45
Fonctionnement en eaux peu profondes.....	23	Vitesse.....	45
Position de remorquage et Active Trim.....	23	Direction.....	46
Présentation des profils de trim.....	23	Source de température maritime.....	46
Installation et Configuration.....	24	Manette installée.....	47
Fuel (Carburant).....	25	Moteur.....	47
Batterie.....	26	Nombre de moteurs.....	47
Vitesse.....	26	Engines Shown (Moteurs illustrés).....	47
Trim/Tabs (Trim et dérives).....	26	Engine Model (Modèle de moteur).....	47
System (Système).....	27	Limits (Limites).....	47
Smart Tow.....	29	Supported Data (Données prises en charge).....	48
Voyage.....	30	Type Cruise/Smart Tow.....	48
Réservoirs.....	31	Active Trim.....	48
Historique des erreurs.....	31	Préférences.....	48
Troll (Pêche à la traîne).....	34	Signaux sonores de touches.....	48
Performances.....	36	Rétroéclairage.....	48
Profondeur.....	36	Pop-ups (Fenêtres contextuelles).....	48
Genset (Paramètres du générateur).....	36	Unités.....	48
Entretien.....	37	Interface.....	49
Explorateur de fichiers.....	38	Alarmes.....	49
Paramètres.....	40	Historique.....	49
System (Système).....	40	Paramètres.....	49
About (À propos).....	40	Siren Enabled (Sirène activée).....	50
Helm (Gouvernail).....	41	Sans fil.....	50
Assistant.....	41	Personality File (Fichier personnalité).....	50
Restore (Restaurer).....	41		

Section 4 - Procédure de mise à jour du logiciel

Vérifier la version actuelle du logiciel.....	54	Téléchargement du logiciel actuel.....	54
---	----	--	----

Section 1 - Pour vous aider à démarrer

1

Table des matières

Déclaration de conformité.....	2	Structure de câblage.....	4
Norme	2	Entretien des dispositifs.....	4
Rapport de test	2	Nettoyage quotidien de l'écran	4
Présentation de VesselView.....	2	Nettoyage du port média	4
Panneau avant du VesselView 403.....	3	Branchements électriques	4
Panneau arrière du VesselView 403.....	3		

Déclaration de conformité

Mercury Marine déclare que le produit auquel se réfère cette déclaration est conforme aux exigences de la directive UE 2014/30/UE (Compatibilité électromagnétique) et à l'article 182 de la norme 2008 australienne sur les radiocommunications (Compatibilité électromagnétique) et qu'il répond à toutes les prescriptions techniques applicables.

Cette évaluation a été réalisée conformément à l'annexe II de la directive susmentionnée.

Produit	Mercury Marine VesselView 403
----------------	-------------------------------

Ce produit a été testé conformément aux normes suivantes.

Norme

Standard	Description
EN 60945:2002 Clauses 9 et 10	Matériels et systèmes de navigation et de radiocommunication maritimes - Spécifications générales - Méthodes d'essai et résultats exigibles.

Rapport de test

Laboratoire	Numéro de rapport
TÜV SÜD AMERICA INC.	Moteurs Rev.1, SD72119173-0816

Je soussigné déclare par la présente que le matériel indiqué ci-dessus est conforme aux directives et normes susmentionnées pour le marquage CE en vue de la vente dans les communautés européenne et australienne.

Représentant agréé	
Adresse	Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939
Signature	John Pfeifer, Président, Mercury Marine 
Date	01/10/2017

L'attention de l'acheteur, de l'installateur ou de l'utilisateur est attirée sur les mesures spéciales et les limitations d'utilisation qui doivent être respectées lors de la mise en service du produit afin de maintenir la conformité aux directives susmentionnées. Le détail de ces mesures spéciales et de ces limitations d'utilisation figure dans les manuels des produits concernés.

Présentation de VesselView

IMPORTANT : VesselView est un écran multifonction (MFD) compatible avec des produits fabriqués par Mercury Marine Outboards, Mercury MerCruiser, Mercury Diesel. En outre, le logiciel VesselView peut être installé sur des dispositifs d'affichage compatibles des marques Lowrance® et Simrad®. Certaines fonctions expliquées dans ce manuel seront activées selon l'ensemble d'alimentation auquel l'appareil est branché.

VesselView est un centre complet d'informations à bord qui peut afficher des données sur deux moteurs à essence ou diesel au maximum. Il contrôle et affiche en continu des données de fonctionnement de base comprenant notamment des informations détaillées sur la température et la profondeur de l'eau de mer, l'état du trim, la vitesse du bateau et l'angle de direction ainsi que l'état des réservoirs de carburant, d'huile, d'eau propre et d'eau usée. VesselView peut en outre être totalement intégré à un système de positionnement mondial (GPS) du bateau ou à un autre dispositif compatible NMEA pour fournir des informations instantanées sur la navigation, la vitesse et le carburant nécessaire pour parvenir à destination. VesselView est une extension d'affichage pour les opérations sur pilote automatique ou manette. Le fonctionnement de ces fonctionnalités de pilotage est contrôlé via le contrôle de pilotage par clavier ou manette sur réseau de la zone de contrôle de pilote automatique de Mercury Marine (CAN). VesselView indique si un mode de contrôle est actif ou en veille. Des fenêtres pop-up apparaissent lorsque le bateau atteint une étape, incitant une réponse aux virages. Un texte d'affichage supplémentaire peut être utilisé pour régler les moteurs et embases afin d'obtenir une efficacité maximale.

Résolution de l'affichage	320 x 240 – H x L
Type d'affichage	TFT-LCD translectif couleur optiquement lié rétroéclairé par LED
Taille de l'écran	104 mm (4,1 po.)
Angle de vue de l'écran	170 degrés
Température de fonctionnement	-25 °C à 65 °C
Température de fonctionnement stocké	-40 °C à 85 °C
Résistance à l'eau	IPX7
Largeur du produit	118 mm (4,64 po.)
Profondeur du produit	36,5 mm (1,43 po.)
Hauteur du produit	115 mm (4,52 po.)
Poids du produit	0,32 kg (0,7 lb)

Consommation électrique	2,2 W (maximum)
Alimentation	NMEA 2000®
Numéro d'équivalence de charge NMEA 2000	4 charges de réseau

Panneau avant du VesselView 403

VesselView 403 comporte 5 touches et aucune fonctionnalité tactile.



Contrôles avant

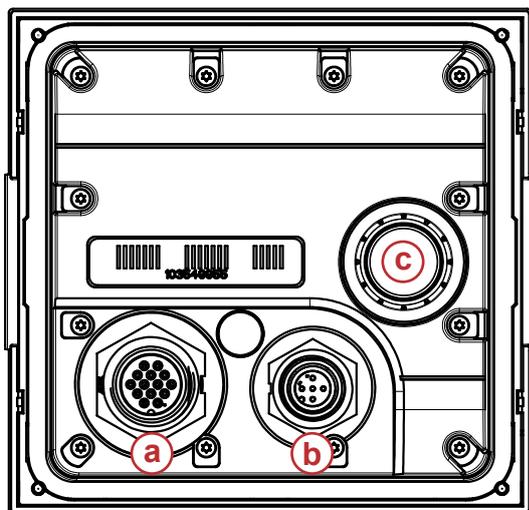
- a** - Bouton Menu
- b** - Bouton flèche bas
- c** - Touche Enter (Entrée)
- d** - Bouton flèche haut
- e** - Bouton Speed control (Contrôle de vitesse)

64768

- Le bouton **Menu** permet d'accéder aux fonctions du menu Mercury.
- Le bouton **flèche bas** permet de parcourir les options ou sélections à l'écran vers le bas.
- Le bouton **Enter** (Entrée) sert à sélectionner, activer, désactiver ou enregistrer une sélection.
- Le bouton **flèche haut** permet de parcourir les options ou sélections à l'écran vers le haut.
- Le bouton **Speed control** (Contrôle de vitesse) permet d'accéder aux fonctions de contrôle de la vitesse du VesselView.

Panneau arrière du VesselView 403

Les points de raccordement du panneau arrière du VesselView permettent de raccorder le câble de communication réseau du Mercury SmartCraft et à l'unité de communiquer sur réseau NMEA 2000. Un port USB est également prévu pour l'utilisation d'une clé Wi-Fi, ainsi que pour brancher un dispositif de stockage portatif, télécharger des personnalités de bateau ou des captures d'écran.



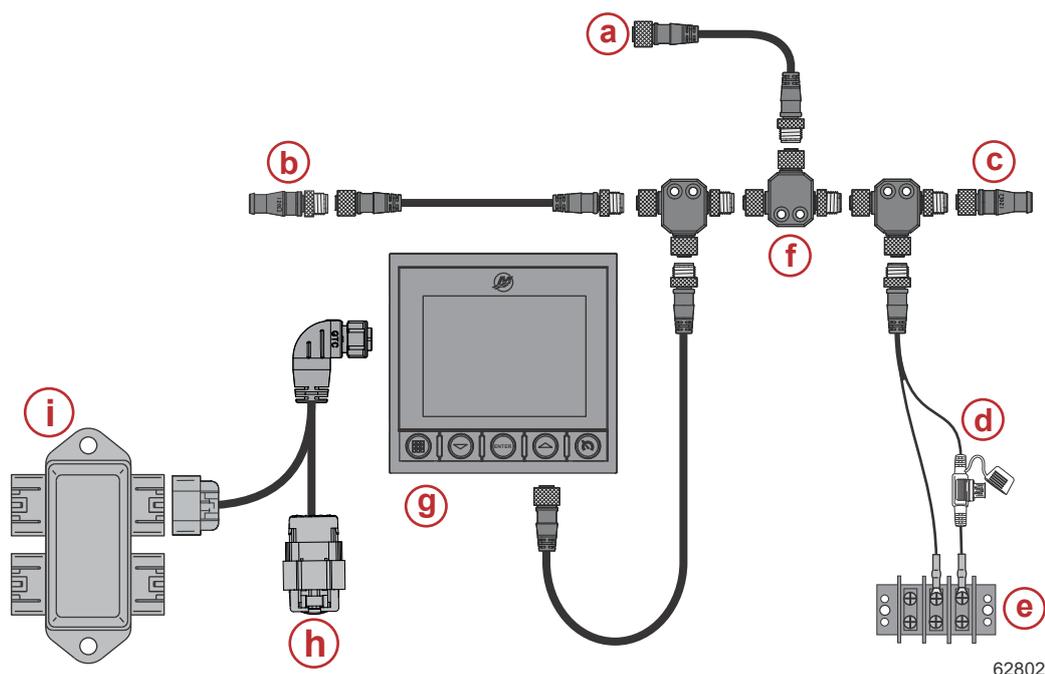
64773

Panneau arrière

- a** - Connexion Mercury SmartCraft
- b** - Connexion NMEA 2000
- c** - Port USB

Structure de câblage

L'image suivante représente une structure de câblage typique pour incorporer le VesselView dans un réseau de communication de bateau.



- a - Connexion optionnelle à un traceur de carte ou à un écran multifonction
- b - Résistance de terminaison 120 ohms, mâle
- c - Résistance de terminaison 120 ohms, femelle
- d - Source d'alimentation protégée par fusible NMEA® 2000
- e - Bus d'alimentation
- f - Connecteur en T NMEA® 2000
- g - VesselView 403
- h - Plafonnement météo—inutilisé
- i - Boîte de jonction

Entretien des dispositifs

IMPORTANT : Il est recommandé d'installer la protection solaire en plastique blanc fournie afin de protéger l'appareil lorsqu'il n'est pas utilisé.

Nettoyage quotidien de l'écran

Il est recommandé de nettoyer régulièrement l'écran d'affichage afin d'éviter l'accumulation de sel et d'autres débris environnementaux. Le sel cristallisé peut érafler le revêtement de l'écran lorsque l'on utilise un chiffon sec ou humide. Assurez-vous que le chiffon contient suffisamment d'eau douce pour dissoudre et éliminer les dépôts de sel. N'exercez pas trop de pression sur l'écran pendant le nettoyage. Si vous ne parvenez pas à éliminer les marques d'eau avec le chiffon, préparez une solution contenant de l'eau chaude et de l'alcool isopropylique pour nettoyer l'écran. N'utilisez pas d'acétone, d'essence minérale, de solvants de type térébenthine ni de produits de nettoyage à base d'ammoniaque. L'usage de solvants ou de détergents forts peut endommager le revêtement antireflet, le plastique ou les touches en caoutchouc. Il est recommandé d'installer la protection solaire lorsque l'appareil n'est pas utilisé afin d'éviter tout dommage causé par les UV sur les lunettes en plastique et les touches en caoutchouc.

Nettoyage du port média

La zone du bouchon de port média doit être nettoyée régulièrement afin de prévenir toute accumulation de sel cristallisé et autres débris.

Branchements électriques

Une inspection de routine des raccordements électriques doit être effectuée afin d'éviter l'accumulation de sel cristallisé et d'autres débris.

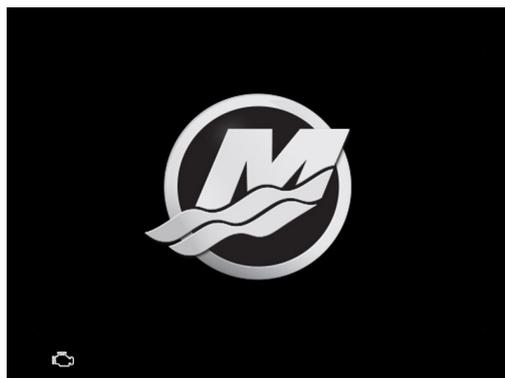
Section 2 - Écrans initiaux et Assistant de configuration

Table des matières

Écran de démarrage.....	6	Configuration de la vitesse.....	9
Assistant d'installation.....	6	Units Setup (Configuration des unités).....	11
Généralités.....	6	Configuration du réservoir.....	11
Importation de la configuration.....	6	Installation d'Active Trim.....	14
Configuration des moteurs.....	7	Assistant de fin de la configuration.....	16
Configuration du dispositif.....	8	Avertissement de sélection de source.....	16
Manette installée.....	8	Création de capture d'écran :.....	17

Écran de démarrage

Au démarrage, VesselView affiche un écran de démarrage. Une image d'un moteur dans le coin inférieur indique que la puissance du moteur sur le navire est contrôlée en termes d'émissions.



64808

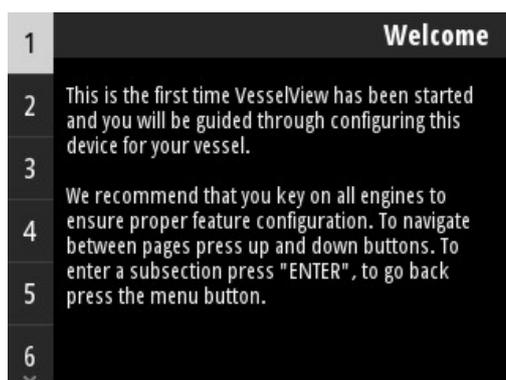
Écran de démarrage

Assistant d'installation

Généralités

L'assistant de configuration (Setup Wizard) VesselView guide l'utilisateur dans les premières étapes de configuration du VesselView. Il est possible d'accéder à tout moment à l'assistant de configuration en utilisant le bouton **Menu**. Dans l'écran de menu, utilisez le bouton **flèche bas** pour accéder à l'option **Settings** (Paramètres). Dans le menu Settings (Paramètres), utilisez la **flèche bas** pour naviguer jusqu'à l'option **System** (Système) et lancer l'**Assistant** (Wizard).

Sur l'écran d'accueil (**Welcome**), appuyez sur le bouton **flèche bas** pour lancer l'assistant de configuration.



64813

Importation de la configuration

L'assistant de configuration commence par demander à l'opérateur si un fichier de configuration a été enregistré dans la mémoire locale de l'appareil ou téléchargé sur le périphérique de stockage USB inséré à l'arrière de l'appareil. Ceci peut être utile et faire gagner du temps pendant la configuration si les paramètres et préférences utilisés sur ce bateau sont identiques à ceux d'un bateau déjà utilisé pour créer un fichier de configuration. S'il n'y a aucun fichier à importer, appuyez sur le bouton **flèche bas** pour poursuivre avec l'assistant. S'il y a une configuration à importer, utilisez l'option de menu du navigateur de fichiers pour localiser le fichier de configuration. Reportez-vous à la **Section 3 - Navigateur de fichiers**.



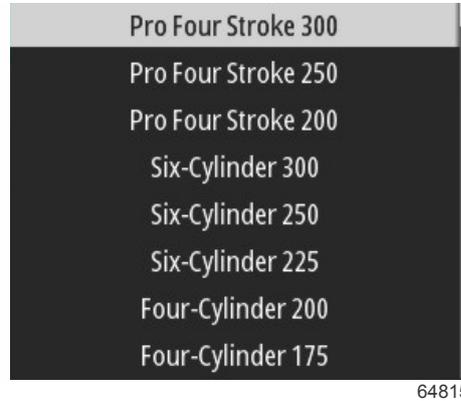
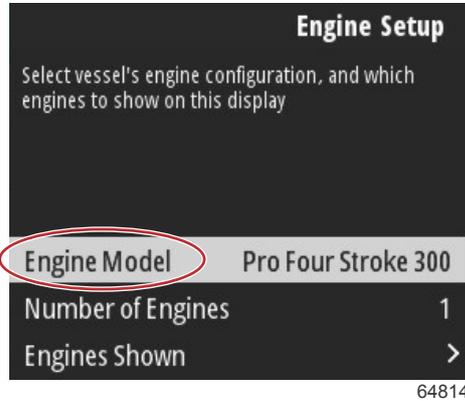
65795

Configuration des moteurs

Dans la section de configuration du moteur de l'assistant de configuration, l'opérateur peut sélectionner le modèle de moteur, le nombre de moteurs sur le bateau et le nombre de moteurs (deux maximum) qui s'afficheront sur un VesselView particulier.

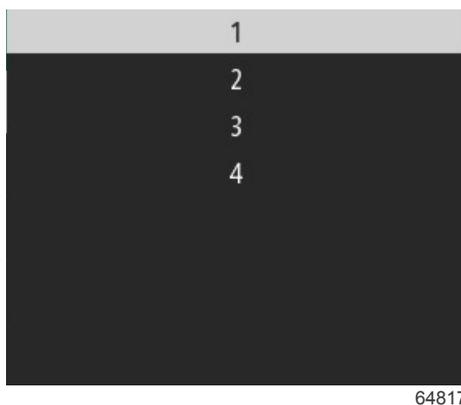
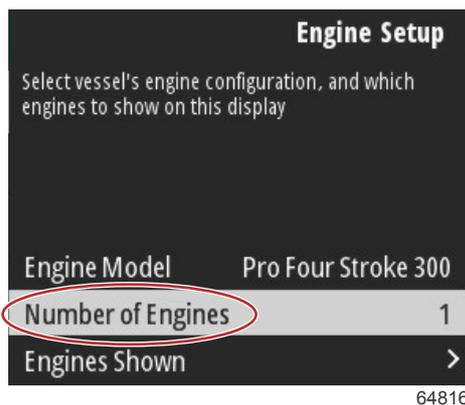
REMARQUE : *VesselView 403 affichera uniquement les données de deux moteurs. Les bateaux disposant de trois ou quatre moteurs devront être équipés de dispositifs VesselView 403 supplémentaires.*

Appuyez sur le bouton **Enter** (Entrée) pour ouvrir la sélection de moteurs. Servez-vous des boutons flèche pour parcourir la liste vers le haut et vers le bas. Appuyez sur le bouton **Enter** (Entrée) lorsque le bon moteur est en surbrillance.



Sélection de moteur

Appuyez sur le bouton **Enter** (Entrée) pour ouvrir l'écran Number of Engines (Nombre de moteurs). Utilisez les flèches haut et bas pour sélectionner le nombre de moteurs sur le bateau.

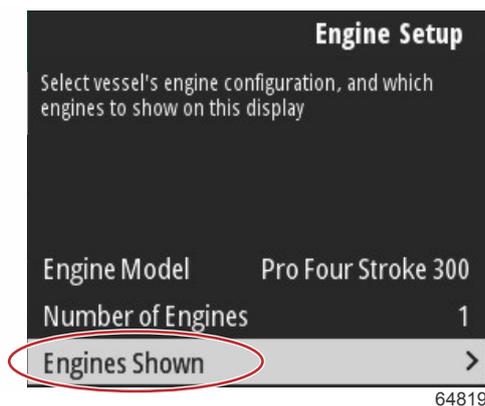


Nombre de moteurs

Appuyez sur le bouton **Enter** (Entrée) pour ouvrir l'écran de sélection Engines Shown (Moteurs présentés). Selon le nombre de moteurs sélectionnés à l'étape précédente, seules les options adéquates s'affichent. Par exemple, si l'option trois moteurs a été sélectionnée, les options **Port**, **Tribord** et **Centre** sont proposées à l'opérateur. Utilisez les boutons flèche pour mettre une option en surbrillance et appuyez sur le bouton **Enter** (Entrée) pour activer la case à cocher des moteurs qui s'afficheront sur le VesselView. Un seul VesselView 403 peut afficher au maximum deux moteurs.

Section 2 - Écrans initiaux et Assistant de configuration

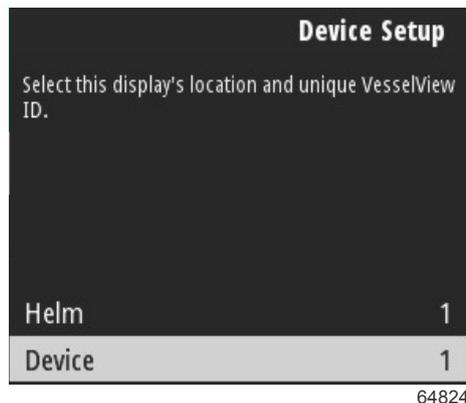
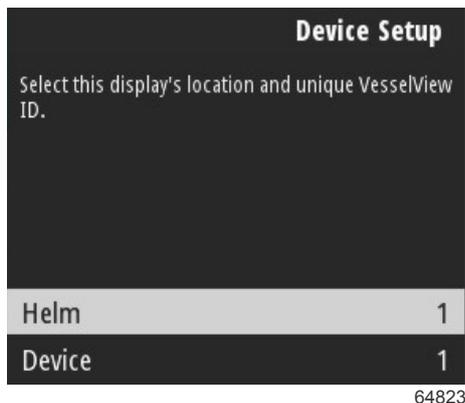
Lorsque la section de configuration du moteur de l'assistant est conclue, appuyez sur le bouton **Menu** pour retourner à l'écran de configuration du moteur. Appuyez sur le bouton **flèche bas** pour passer à l'étape suivante de l'assistant.



Moteurs présentés

Configuration du dispositif

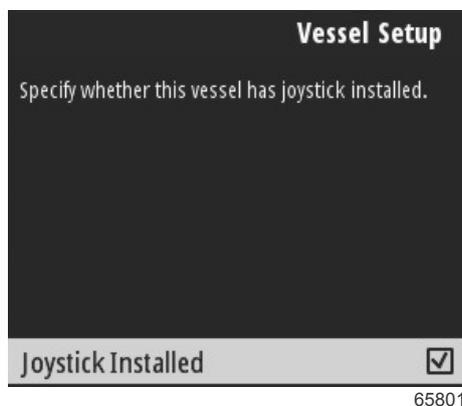
Dans l'écran Device Setup (Configuration des dispositifs), utilisez les boutons flèche haut et bas et le bouton Enter (Entrée) pour confirmer la sélection. En cas d'utilisation de plusieurs dispositifs VesselView, veillez à attribuer des numéros uniques à chaque appareil afin d'éviter tout problème de transmission de données. Les numéros de gouvernail doivent correspondre à l'emplacement de l'appareil VesselView individuel. Il est courant d'attribuer le numéro 1 au gouvernail principal et le numéro 2 au gouvernail secondaire. Appuyez sur le bouton **flèche bas** pour poursuivre avec l'assistant.



Configuration du gouvernail et du dispositif

Manette installée

Pour les bateaux équipés de pilotage par manette, mettez en surbrillance et cochez la case Joystick Installed (Manette installée). Cela garantira la reconnaissance des entrées dans le système, initiées par la manette, par l'appareil VesselView.

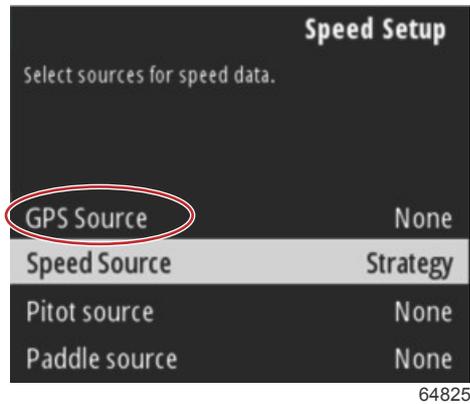


Configuration de la vitesse

La source de vitesse détermine la façon dont les données sont obtenues. Une stratégie consiste à utiliser des données du capteur Pitot et de la roue radiale pour estimer la vitesse du bateau. Lorsque cette stratégie est sélectionnée, le moteur source de données du capteur Pitot et de la roue radiale doit être sélectionné. Le GPS utilise les données provenant de l'unité GPS pour déterminer la vitesse. Lorsque le GPS est sélectionné, le réseau BUS correspondant doit être sélectionné comme source de données GPS vers le VesselView.

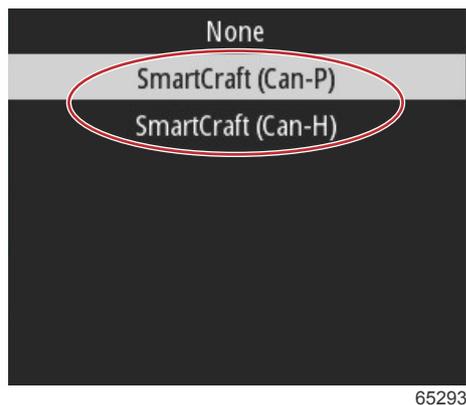
Utilisez les boutons **flèche haut** et **flèche bas** et le bouton **Enter** (Entrée) pour effectuer vos sélections sur les écrans de configuration de vitesse (Speed Setup).

Mettez en surbrillance et sélectionnez GPS Source.

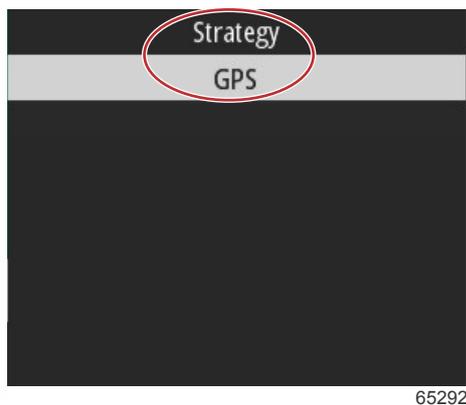


Sélection de source de vitesse

Pour les données de vitesse GPS, sélectionnez le bus CAN qui transmet les données GPS sur le réseau SmartCraft.

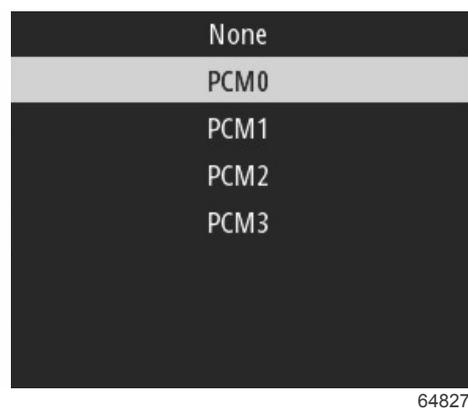
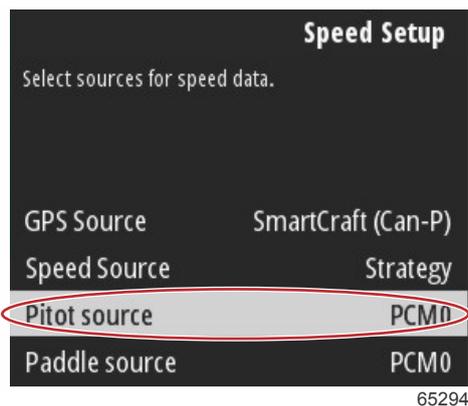


Mettez en surbrillance et sélectionnez l'option Speed Source.



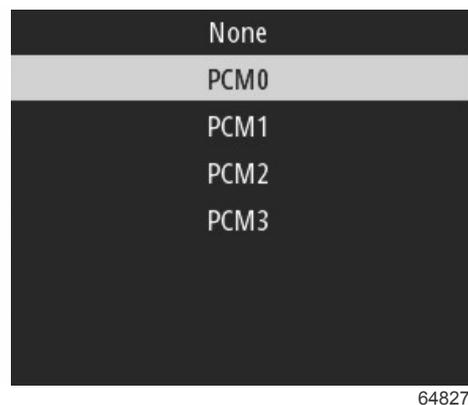
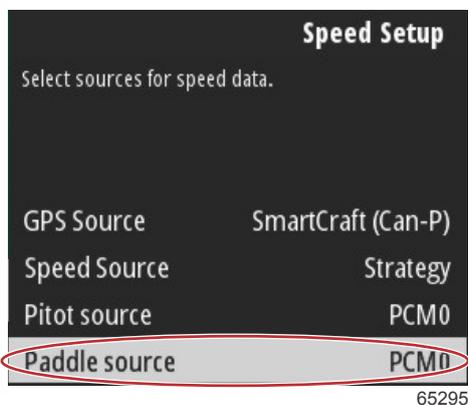
Section 2 - Écrans initiaux et Assistant de configuration

Pour une stratégie de vitesse, mettez en surbrillance et sélectionnez l'option de source Pitot et choisissez le PCM moteur qui communiquera les données à partir du capteur Pitot.



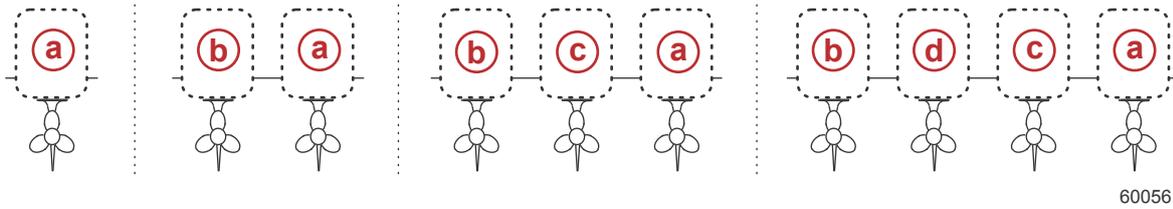
Sélection de position de moteur

Sélectionnez l'option source Paddle et choisissez le PCM moteur qui communiquera les données à partir de l'émetteur de la roue radiale.



Sélection de position de moteur

Les positions du PCM pour bateaux à plusieurs moteurs sont indiquées dans l'illustration ci-dessous.

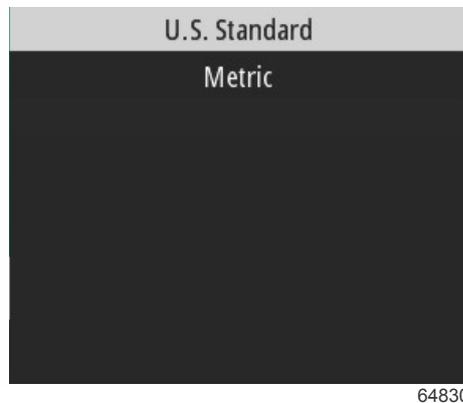
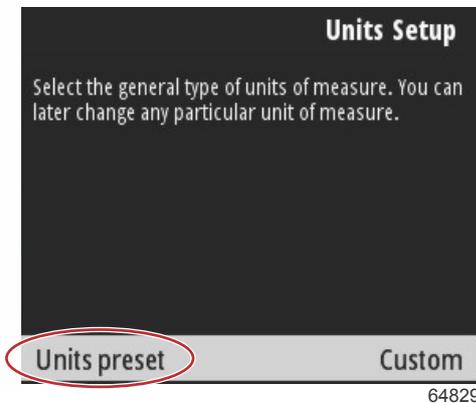


- a - PCM0 = extérieur tribord
- b - PCM1 = extérieur bâbord
- c - PCM2 = central ou intérieur tribord
- d - PCM3 = intérieur bâbord

Lorsque les sélections sont conclues dans la section de configuration de la vitesse de l'assistant, appuyez sur le bouton **flèche bas** pour poursuivre vers la prochaine étape de l'assistant.

Units Setup (Configuration des unités)

VesselView permet à l'opérateur de sélectionner les unités de mesure présentées. Utilisez les boutons **flèche haut** et **flèche bas**, ainsi que le bouton **Enter** (Entrée) pour effectuer une sélection.



Unités de mesure à afficher

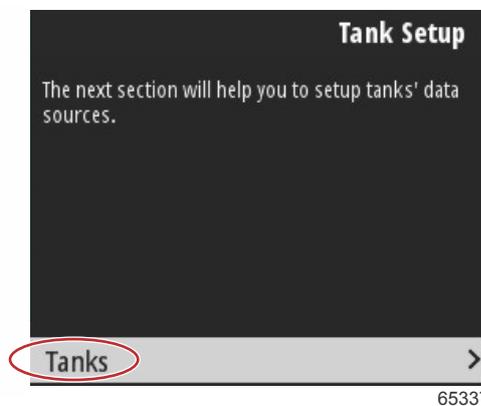
Lorsque les sélections sont conclues dans la section de configuration des appareils, appuyez sur le bouton **flèche bas** pour poursuivre avec l'assistant.

Configuration du réservoir

IMPORTANT : Assurez-vous que tous les capteurs et émetteurs du réservoir sont correctement branchés sur le réseau avant d'essayer de configurer de nouveaux réservoirs.

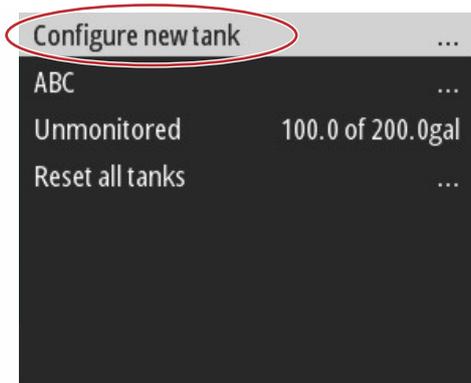
La configuration du réservoir permet à l'opérateur de sélectionner le type de réservoir, de régler son volume et de lui attribuer un nom.

Mettez Tanks (Réservoirs) en surbrillance et appuyez sur le bouton **Enter** (Entrée) pour continuer.



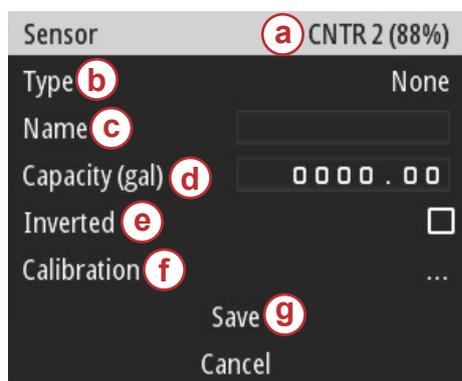
Section 2 - Écrans initiaux et Assistant de configuration

Mettez Configure new tank (Configurer nouveau réservoir) en surbrillance et appuyez sur le bouton **Enter** (Entrée).



65338

L'écran de configuration de réservoir contient toutes les informations dont VesselView a besoin pour présenter des données précises sur le réservoir.



65339

Écran de configuration des réservoirs

- a - Capteur de réservoir détecté
- b - Type de réservoir
- c - Nom du réservoir
- d - Capacité du réservoir
- e - Inversion de lecture du réservoir
- f - Étalonnage du réservoir
- g - Option d'enregistrement

REMARQUE : Le fait de sélectionner Genset fuel (Combustible de générateur) comme type de réservoir n'aura pas pour effet d'ajouter le volume du réservoir de générateur au volume global des réservoirs de carburant de propulsion du bateau.

Pour sélectionner le type de réservoir, utilisez les boutons **flèche haut** et **flèche bas** pour mettre le type de réservoir souhaité en surbrillance. Mettez le type de réservoir sélectionné en surbrillance et appuyez sur le bouton **Enter** (Entrée).



65340

Saisir le nom du réservoir. Il est possible de saisir jusqu'à neuf caractères dans le champ du nom. Consultez la **Section 3 - Saisie de texte et de nombres**. Lorsque vous aurez fini de saisir le nom du réservoir, appuyez sur le bouton **Menu** pour continuer vers l'étape suivante.

65343

Saisir la capacité du réservoir. Utilisez le même procédé de l'étape précédente pour terminer la saisie. Lorsque vous aurez fini de saisir la capacité du réservoir, appuyez sur le bouton **Menu** pour continuer vers l'étape suivante.

65345

VesselView permet à l'utilisateur d'inverser la valeur du volume des réservoirs surveillés. Cette option permet d'installer certains émetteurs de réservoir qui transmettent des données, ce qui n'est pas le cas des émetteurs standard conventionnels. Certains émetteurs de niveau de réservoir standard lisent une résistance de 33-240 ohms. Une valeur de 240 ohms indique un réservoir vide et une valeur de 33 ohms indique un réservoir plein. Les émetteurs de réservoir inversé lisent généralement 0-180 ohms, 0 indiquant un réservoir plein et une valeur de 180 ohms un réservoir vide.

65347

Étalonnage du réservoir : De nombreuses situations peuvent nécessiter l'étalonnage du réservoir - réservoirs à forme spéciale, réservoirs à coque en V, réservoirs en gradins et même l'aspect du réservoir - lorsque le bateau est dans l'eau. Les flotteurs et les émetteurs peuvent transmettre des données imprécises à l'utilisateur et compromettre l'affichage des données carburant et d'autres volumes. La façon la plus précise d'effectuer l'étalonnage d'un réservoir consiste à procéder avec un réservoir vide ayant une capacité connue. Pompez un quart de la capacité et notez la position du flotteur ou de l'émetteur. Répétez cette procédure par incréments d'un quart, en consignant, à chaque fois, la position du flotteur ou du capteur, jusqu'à ce que le réservoir soit plein. L'étalonnage du réservoir permet à l'utilisateur de régler les valeurs de volume « plein » à « vide » d'un réservoir.

Section 2 - Écrans initiaux et Assistant de configuration

Utilisez les boutons **flèche haut** et **flèche bas** pour mettre en surbrillance les lignes correspondant à l'étalonnage. Mettez une ligne en surbrillance et appuyez sur le bouton **Enter** (Entrée) pour changer les données sur le pourcentage. Appuyez sur le bouton **Menu** pour quitter la ligne d'étalonnage.

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

65348

Après avoir configuré tous les champs et sélections, mettez l'option Save (Enregistrer) en surbrillance et appuyez sur le bouton **Enter** (Entrée) pour enregistrer les paramètres dans VesselView.

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

65349

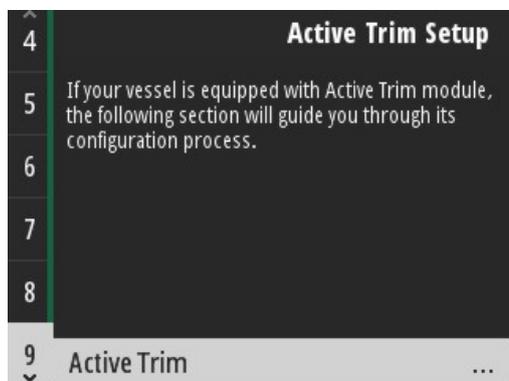
VesselView retourne alors à l'écran de configuration de nouveau réservoir. S'il n'y a plus de réservoir à configurer, appuyez sur le bouton **Menu** pour retourner au menu d'assistant et appuyez sur le bouton **flèche bas** pour poursuivre avec l'assistant.

Installation d'Active Trim

Les bateaux équipés de la fonction Active Trim de Mercury Marine peuvent gérer des profils d'assiette (trim) en utilisant l'écran de VesselView. La fonctionnalité du clavier Active Trim ne sera pas affectée.

VesselView guidera l'opérateur à travers les différentes étapes du processus de configuration d'Active Trim. Suivez les consignes et confirmations à l'écran pour conclure le processus de configuration.

Mettez l'option Active Trim en surbrillance et appuyez sur le bouton **Enter** (Entrée) pour démarrer le processus de configuration.



65710

Utilisez les boutons **flèche haut** et **flèche bas** pour mettre un profil de trim actif en surbrillance. Plus le nombre sera élevé, plus l'abaissement du moteur ou de l'embase sera agressif à plus faible vitesse. Le profil de trim principal devient la moyenne du profil de fonctionnement. Le profil de fonctionnement peut être réglé sur l'eau afin de régler avec précision l'attitude du bateau dans l'eau. Pour trouver le meilleur profil principal pour votre bateau, celui-ci doit fonctionner à vitesse de croisière. Mettez l'option Calibrate (Étalonner) en surbrillance et appuyez sur le bouton **Enter** (Entrée) pour continuer.



65717

Suivez les consignes qui s'affichent à l'écran pour conclure le processus d'abaissement de trim. Appuyez sur le bouton **Enter** (Entrée) pour continuer.



65718

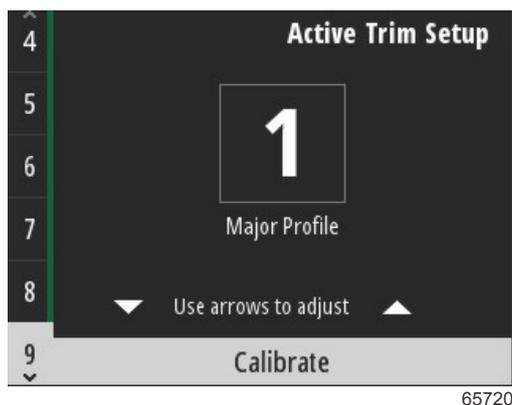
Suivez les consignes qui s'affichent à l'écran pour conclure le processus d'abaissement de trim. Appuyez sur le bouton **Enter** (Entrée) pour continuer.



65719

Section 2 - Écrans initiaux et Assistant de configuration

VesselView affiche l'écran Major Profile (Profil principal) lorsque le processus d'abaissement et relèvement de trim est conclu. Il n'est pas nécessaire d'étalonner chacun des cinq principaux profils de trim. Le processus d'abaissement et de relèvement de trim applique les lectures d'assiette aux cinq profils. Pour quitter la section de trim actif de l'assistant, appuyez sur le bouton **Menu**.



La configuration de trim actif est terminée.

Assistant de fin de la configuration

Pour conclure le processus d'assistant de configuration, appuyez sur le bouton **Enter** (Entrée).



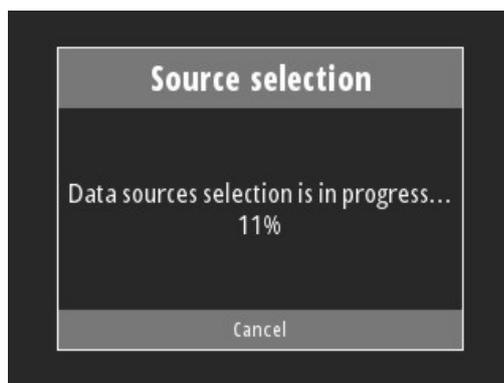
Assistant de configuration conclu

Avertissement de sélection de source

À la fin de l'assistant de configuration, un avertissement de sélection de source s'affiche. En sélectionnant Start (Démarrer) et en appuyant sur le bouton **Enter** (Entrée), le processus de recherche de capteurs et émetteurs de dispositifs de transmission de données sur le réseau du bateau commence.



Sélection de source de données en cours. L'écran affiche la progression de 0 à 100 pour cent.



65812

Lorsque la sélection est terminée, appuyez sur le bouton **Enter** (Entrée) pour continuer. L'écran VesselView retourne en mode d'affichage de données principal.



65813

Création de capture d'écran :

VesselView permet la création d'images à l'écran pendant le fonctionnement en temps réel.

IMPORTANT : Soyez toujours prudent lorsque vous détournez votre attention de l'eau en face de vous. Veillez à ce qu'il n'y ait aucune obstruction ni d'autres bateaux sur votre parcours.

Pour créer une capture d'écran, appuyez simultanément sur les boutons **Menu** et **Speed Control** (Contrôle de vitesse). Un nom de fichier de capture d'écran apparaît brièvement au bas de l'écran.

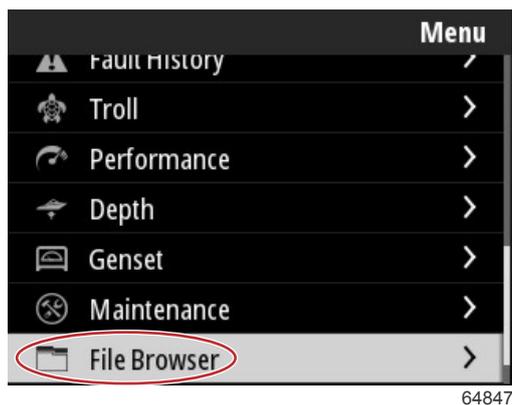


64792

Boutons Menu et Speed Control

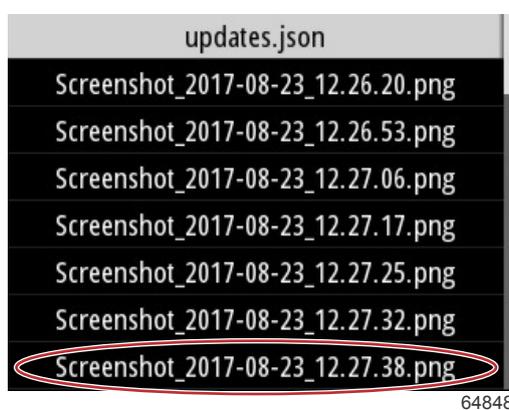
Section 2 - Écrans initiaux et Assistant de configuration

Toutes les captures d'écran sont situées dans le dossier **File Browser** (Explorateur de fichiers), qui se trouve dans le menu principal.



Il est possible de sélectionner une capture d'écran à la fois à afficher, transférer vers un dispositif USB ou supprimer.

REMARQUE : Pour afficher l'option *Copy to USB (Copie vers USB)*, une clé USB correctement formatée doit être branchée à l'arrière de l'appareil VesselView. La connexion USB est située sous le grand couvercle à l'arrière de l'appareil.



Captures d'écran copiées sur la clé USB

Un écran de confirmation s'affiche indiquant à l'opérateur que la capture d'écran a bien été copiée vers la clé USB. Appuyez sur le bouton **Enter** (Entrée) pour confirmer (« OK ») et retournez au dossier des captures d'écran.



Section 3 - Sélections du Menu principal

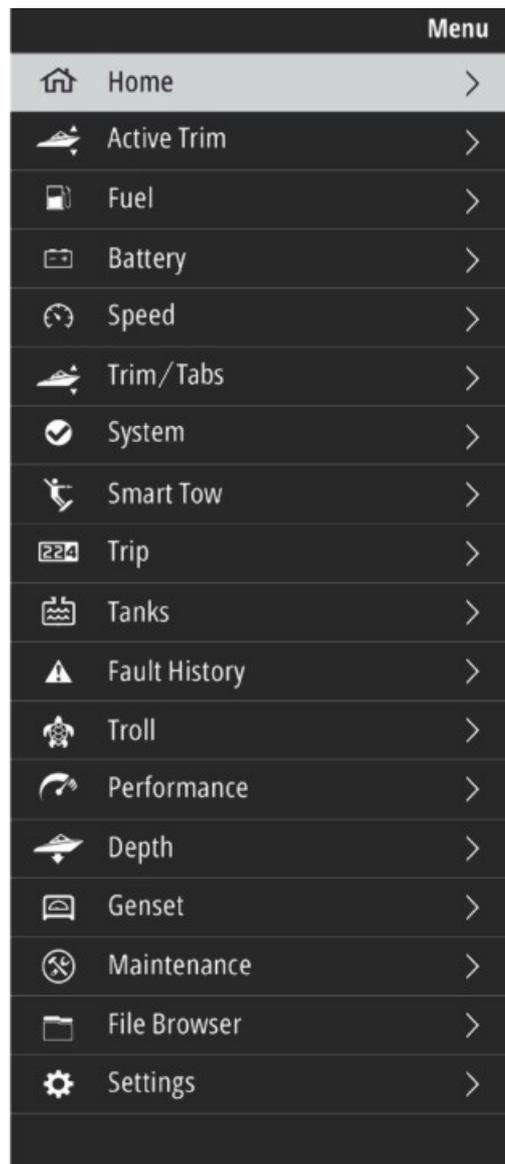
Table des matières

Généralités.....	20	Network (Réseau)	42
Agrandissement des écrans de données.....	20	Simulate (Simuler)	43
Saisie de texte et de numéros.....	21	Time (Heure)	43
Accueil.....	21	Rechercher des mises à jour	44
Trim actif	22	Bateau	44
Présentation d'Active Trim	22	Tabs (Dérives)	45
GPS	23	Réservoirs	45
Fonctionnement en eaux peu profondes	23	Vitesse	45
Position de remorquage et Active Trim	23	Direction	46
Présentation des profils de trim	23	Source de température maritime	46
Installation et Configuration	24	Manette installée	47
Fuel (Carburant).....	25	Moteur	47
Batterie.....	26	Nombre de moteurs	47
Vitesse.....	26	Engines Shown (Moteurs illustrés)	47
Trim/Tabs (Trim et dérives).....	26	Engine Model (Modèle de moteur)	47
System (Système).....	27	Limits (Limites)	47
Smart Tow.....	29	Supported Data (Données prises en charge)	48
Voyage.....	30	Type Cruise/Smart Tow	48
Réservoirs.....	31	Active Trim	48
Historique des erreurs.....	31	Préférences	48
Troll (Pêche à la traîne).....	34	Signaux sonores de touches	48
Performances.....	36	Rétroéclairage	48
Profondeur.....	36	Pop-ups (Fenêtres contextuelles)	48
Genset (Paramètres du générateur).....	36	Unités	48
Entretien.....	37	Interface	49
Explorateur de fichiers.....	38	Alarmes	49
Paramètres.....	40	Historique	49
System (Système)	40	Paramètres	49
About (À propos)	40	Siren Enabled (Sirène activée)	50
Helm (Gouvernail)	41	Sans fil	50
Assistant	41	Personality File (Fichier personnalité)	50
Restore (Restaurer)	41		

Généralités

En appuyant sur le bouton **Menu**, l'écran principal Menu s'ouvre. Utilisez les boutons **flèche haut** et **flèche bas** pour naviguer et mettre l'élément de menu souhaité en surbrillance.

Quand une sélection est effectuée depuis l'écran de Menu principal, le fait d'appuyer sur le bouton **Menu** entraîne la sortie de la sélection et le retour à l'écran de Menu principal.



64976

Agrandissement des écrans de données

Il existe six éléments de données sur le panneau de système du côté gauche. Lorsque l'écran d'affichage du bateau est actif, utilisez les boutons **flèche haut** et **flèche bas** pour sélectionner des éléments dans le panneau de système. La sélection d'un des six préréglages affiche le plein écran de ces données de sélection. Les six panneaux sont les suivants :

1. Home (Accueil)
2. Carburant
3. Batterie
4. Vitesse
5. Trim/Tabs (Trim et dérives)
6. System (Système)

En appuyant sur le bouton **flèche haut** jusqu'à ce que l'icône **Home** (Accueil) soit en surbrillance, le VesselView retourne à l'écran d'affichage actif.

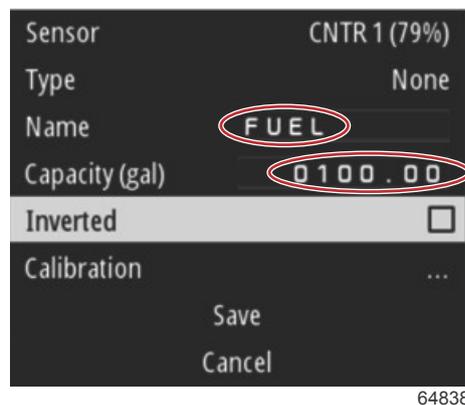


Panneau de système

Des écrans de données élargies supplémentaires sont accessibles en appuyant sur le bouton **Menu** et en utilisant les boutons **flèche haut** ou **flèche bas** pour sélectionner un des éléments du menu. Selon l'ensemble d'alimentation du bateau, certaines options peuvent ne pas être disponibles.

Saisie de texte et de numéros

Il est possible de saisir du texte et des numéros dans les champs actifs en utilisant les boutons **flèche haut**, **flèche bas**, le bouton **Enter** (Entrée) et le bouton **Menu**.



Champs actifs

1. Utilisez les boutons **flèche haut** et **flèche bas** pour mettre en surbrillance l'élément ou le champ souhaité.
2. Appuyez sur le bouton **Enter** (Entrée) pour activer le curseur dans le champ de données.
3. Appuyez sur le bouton **Enter** (Entrée) une fois de plus pour mettre en surbrillance la position de caractère/le numéro individuel.
4. Utilisez les boutons **flèche haut** et **flèche bas** pour changer le caractère/numéro.
5. Lorsque le caractère/numéro souhaité est saisi, appuyez sur le bouton **Enter** (Entrée) pour désactiver la position du caractère/numéro.
6. Appuyez sur le bouton **flèche haut** pour passer à la position de caractère/numéro suivante. Le bouton **flèche bas** peut être utilisé pour retourner aux positions de caractère/numéro suivantes.
7. Lorsqu'un champ de données actives est complété, appuyez sur le bouton **Menu** pour utiliser les boutons **flèche haut** et **flèche bas** afin de naviguer sur l'écran vers le champ suivant, vers le haut ou vers le bas.
8. Servez-vous de la précédente liste de consignes pour remplir des champs actifs supplémentaires sur différents écrans un peu partout sur VesselView.
9. Lorsque tous les champs sont remplis sur un écran, sélectionnez **Save** (Enregistrer) afin de garantir que toute modification ou ajout reste inchangé.

Accueil

L'écran **Home** (Accueil) de VesselView contient les données suivantes :

- Carburant
- Vitesse
- Graphiques de trim et état de trim actif

Section 3 - Sélections du Menu principal

- État du système
- État du pilote automatique
- RPM (Régime)
- Position du pignon

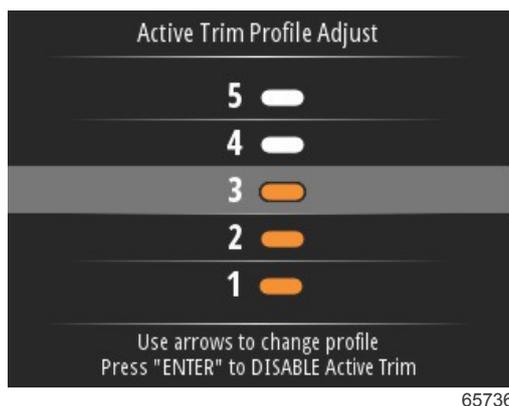


- a - Carburant
- b - Vitesse
- c - Graphiques de trim et état de trim actif
- d - État du système
- e - Éléments du panneau de système
- f - RPM (Régime)
- g - Position du pignon

Pour retourner à l'écran d'accueil depuis n'importe quel niveau de données ou écran de fonctions, appuyez sur le bouton **Menu**. Selon le niveau imbriqué dans lequel vous vous trouvez, il sera peut-être nécessaire d'appuyer plusieurs fois sur le bouton **Menu**.

Les éléments de données présentés sur le panneau de système (System Panel) du côté gauche peuvent être personnalisés en accédant à : Settings (Paramètres) > Preferences (Préférences) > Interface > System (Système). Il est possible d'effectuer un maximum de cinq sélections de données.

Trim actif



Pour que les fonctions Active Trim soient opérationnelles, il se peut qu'il faille installer d'autres équipements sur le bateau. Consultez votre concessionnaire Mercury Marine agréé pour en savoir plus sur le matériel exigé.

Présentation d'Active Trim

Active Trim est le système de relevage hydraulique automatique breveté de Mercury Marine qui fait appel aux données du Système de positionnement mondial (GPS). Ce système intuitif mains-libres ajuste constamment le trim du moteur ou de l'embase en fonction des conditions d'utilisation du bateau afin d'optimiser les performances, la consommation de carburant et le pilotage du bateau. Il répond aux manœuvres du bateau avec précision et offre une meilleure expérience globale de pilotage. Aucune connaissance du trim d'un moteur ou d'une embase n'est nécessaire pour bénéficier des avantages d'Active Trim.

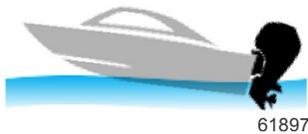
- Alors que le bateau accélère, le moteur ou l'embase sort.
- Lorsque le bateau ralentit, par exemple en prenant un virage, le moteur ou l'embase rentre.
- L'option de trim actif (Active Trim) peut être remplacée à tout moment en utilisant les boutons de trim manuel.
- Active Trim permet au pilote du bateau de compenser les changements de charge du bateau, les préférences du pilote et les conditions météorologiques tout en maintenant le mode de contrôle automatique.

Le système Active Trim est doté de quatre modes de fonctionnement :



1. Idle speeds

(Vitesses de ralenti) Permet de maintenir la position d'assiette existante.



2. Accélération (déjaugage)

Rentre le moteur ou l'embase pour minimiser le relevage de la proue et accélérer le déjàugage.



3. Planing speeds

(Vitesses de planage) Permet de relever progressivement le moteur ou l'embase en fonction de la vitesse GPS afin de maintenir l'assiette de navigation la plus efficace possible.



4. Annulation

Lorsque le pilote du bateau utilise un trim manuel, la fonctionnalité du système Active Trim est immédiatement annulée, rétablissant le contrôle total du pilote.

Au démarrage du moteur, l'état marche/arrêt d'Active Trim à l'arrêt précédent du moteur est rétabli. Par exemple, si Active Trim était en activé lors du précédent arrêt du moteur, il sera sur activé au démarrage suivant.

GPS

L'Active Trim utilise un signal GPS pour déterminer la vitesse du bateau. Le système Active Trim ne contrôle pas automatiquement l'assiette tant que l'unité GPS n'a pas acquis un signal.

Fonctionnement en eaux peu profondes

IMPORTANT : Active Trim ne peut pas détecter la profondeur de l'eau et ne relèvera pas automatiquement le moteur/l'embase en eau peu profonde. Le pilote doit annuler Active Trim en relevant le moteur ou activer le mode manuel en appuyant sur le bouton OFF (Arrêt).

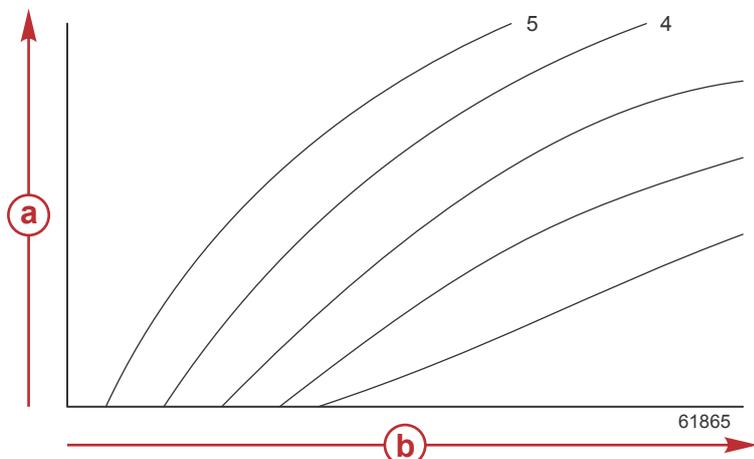
Position de remorquage et Active Trim



Le fait de placer le moteur ou l'embase en position de remorquage (plus de 50 % de la plage de trim adaptée) permet d'empêcher l'engagement de la fonction Active Trim. Chaque fois que le moteur ou l'embase est relevé(e) au-dessus de sa plage normale - pour naviguer en eaux peu profondes, lancer le bateau à partir d'une remorque ou charger le bateau sur une remorque, par exemple - vous devez abaisser manuellement l'assiette avant que l'Active Trim fonctionne. Cette mesure de sécurité évite que le moteur ou l'embase s'abaisse automatiquement et heurte quelque chose.

Présentation des profils de trim

Le système Active Trim peut être configuré selon l'un quelconque des cinq principaux profils de trim uniques. L'illustration suivante indique comment le rapport angle de trim par rapport aux courbes de vitesse du bateau diffère pour chacun des cinq principaux profils.



Exemple : principales courbes de profil de trim ; les courbes réelles varient.

- a** - Angle de trim
- b** - Vitesse du bateau

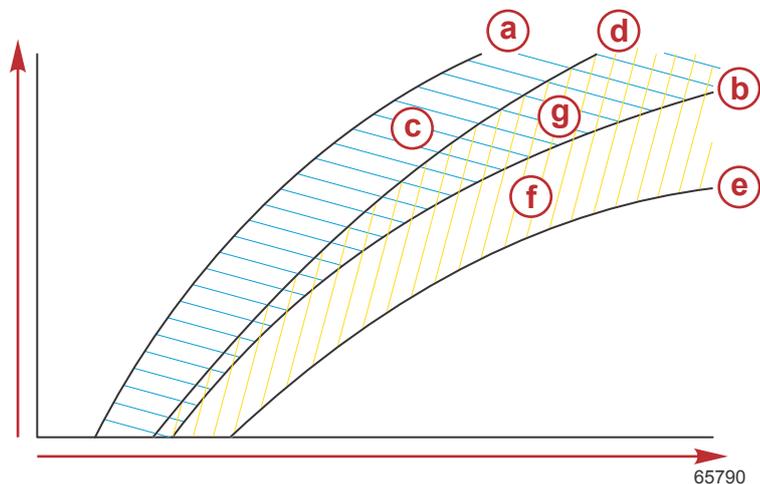
Configurer le système Active Trim selon l'un des principaux profils de trim le mieux adapté à l'ensemble de propulsion et au bateau considérés dans des conditions de fonctionnement normales.

Section 3 - Sélections du Menu principal

Chaque principale courbe de profil illustrée dans l'exemple précédent représente le réglage médian par défaut (profil 3 de trim réglable) d'une large gamme de profils de trim réglables. Chacun des principaux profils de trim comporte une gamme de cinq profils de trim réglables par l'utilisateur, ce qui permet au pilote de régler avec précision la courbe de trim au cours du fonctionnement du bateau, pour compenser les différences d'environnement et de charge du bateau.

La limite supérieure d'un profil de trim principal sélectionné équivaut à un profil de trim réglable par l'utilisateur de niveau 5. La limite inférieure équivaut à un profil de trim réglable par l'utilisateur de niveau 1.

Les plages des cinq principaux profils de trim se chevauchent. Le transfert des courbes de trim des profils principaux 4 et 3 (du premier graphique) sur un graphique unique indique un chevauchement substantiel. La limite supérieure du profil principal 3 est plus élevée que la limite inférieure du profil principal 4 : une portion de la courbe de trim est partagée par les deux profils. En pratique, cela signifie que de légères variations des conditions de configuration du système n'entraîneront pas de variations de performance importantes du système.



- a - Limite supérieure du profil principal 4
- b - Limite inférieure du profil principal 4
- c - Cette zone (c) plus la zone (g) équivalent à la plage totale du profil principal 4.
- d - Limite supérieure du profil principal 3
- e - Limite inférieure du profil principal 3
- f - Cette zone (f) plus la zone (g) équivalent à la plage totale du profil principal 3.
- g - Chevauchement de plage des profils principaux 4 et 3

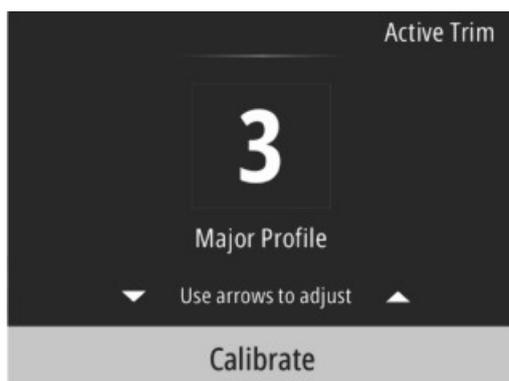
65790

Installation et Configuration

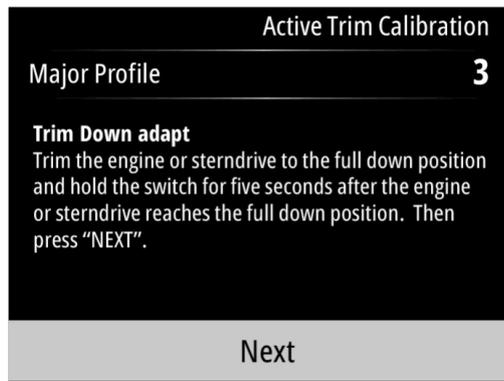
IMPORTANT : Configurez toujours l'option de trim actif avec un profil principal qui permet à l'opérateur de sélectionner un profil réglable avec un trim supplémentaire. Évitez de choisir un profil principal entraînant un fonctionnement normal dans le profil de trim réglable 1. Cela fera en sorte que l'opérateur puisse toujours abaisser la proue pour corriger le tangage sans avoir à régler manuellement le moteur ou l'embase.

Le VesselView recherche le réseau pour le module de commande du bateau. Si le logiciel du module de commande du bateau n'est pas à jour ou s'il est introuvable sur le réseau, la configuration de la fonction Active Trim ne permettra pas à l'utilisateur de continuer.

Mettez l'option Calibrate en surbrillance et appuyez sur le bouton **Enter** (Entrée). Suivez les consignes qui s'affichent sur l'écran à chaque étape du processus d'étalonnage. Mettez l'option Next (Suivant) en surbrillance à la fin de chaque étape afin de poursuivre vers l'étape suivante. Lorsque toutes les étapes sont conclues, appuyez sur le bouton **Enter** (Entrée) pour enregistrer la procédure d'étalonnage.



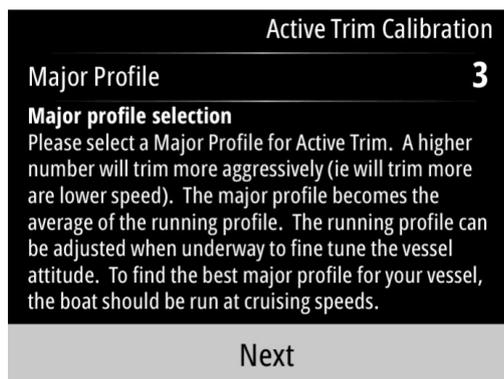
64874



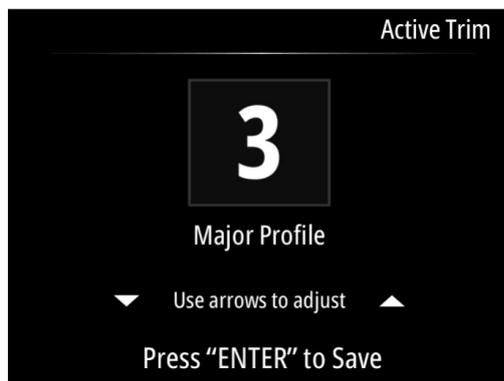
64875



64876



64878



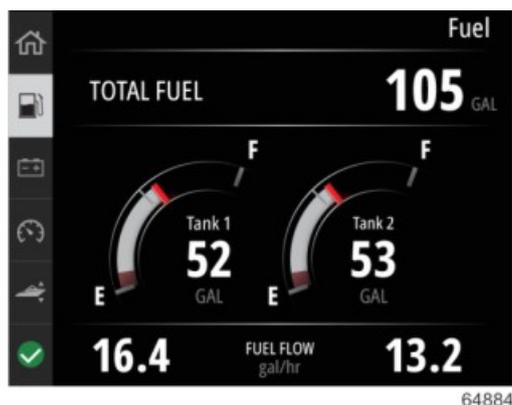
64879

Fuel (Carburant)

L'écran VesselView Fuel affiche le combustible total en fonction des données du réservoir actuel saisies dans la configuration du réservoir sur le menu des réservoirs ou l'assistant de configuration.

Section 3 - Sélections du Menu principal

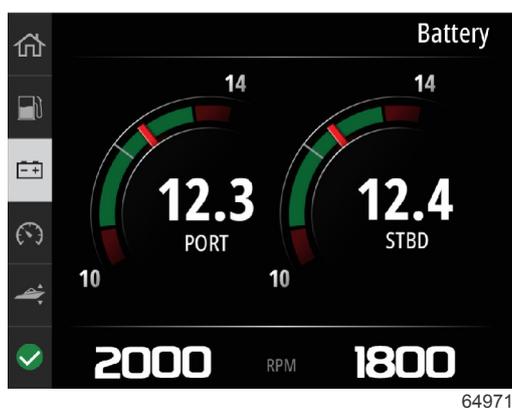
La partie inférieure de l'écran affiche le flux de combustible ou la consommation de combustible en volume/heure. Le volume dépendra des unités de mesure qui ont été sélectionnées dans l'assistant de configuration. Les unités de mesure peuvent être modifiées à tout moment en accédant à Menu>Settings (Paramètres)>Preferences (Préférences)>Units (Unités).



Batterie

L'écran des données de batterie affiche la tension de la batterie en valeur numérique ainsi qu'un indicateur rouge sur un balayage de jauge de type composeur.

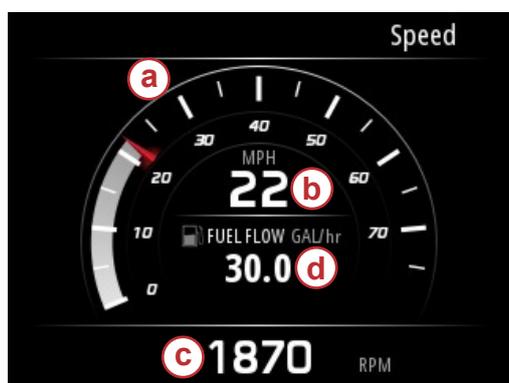
Le régime moteur s'affiche sur la partie inférieure de l'écran.



Exemple d'écran de batterie

Vitesse

L'écran des données de vitesse contient un balayage de composition rapide, la valeur numérique de la vitesse, la valeur régime, ainsi que le débit de carburant des moteurs.



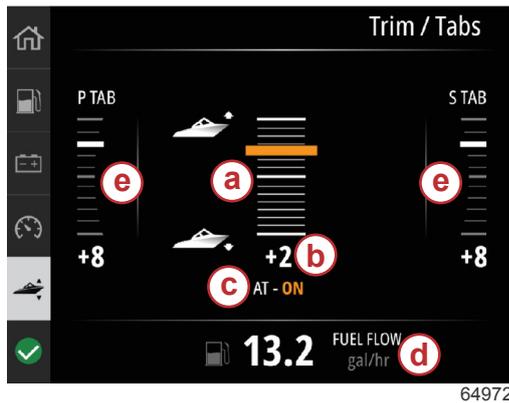
- a** - Balayage de composition rapide
- b** - Valeur numérique de la vitesse
- c** - Valeur de régime
- d** - Taux de débit de carburant

Trim/Tabs (Trim et dérives)

Les données suivantes s'affichent sur l'écran des données Trim/Tabs :

- Graphique de trim
- Graphique de dérive
- Valeurs numériques de trim

- État de trim actif
- Taux de débit de carburant



- a - Graphique de trim
- b - Valeur numérique de trim
- c - État de trim actif
- d - Taux de débit de carburant
- e - Graphiques de dérive

System (Système)

L'écran System peut être personnalisé avec un maximum de cinq éléments de données concernant le bateau et le moteur. Le régime moteur s'affiche toujours sur l'écran.

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

64883

REMARQUE : Selon l'ensemble d'alimentation du bateau, toutes les options de données concernant le bateau et le moteur ne seront pas disponibles.

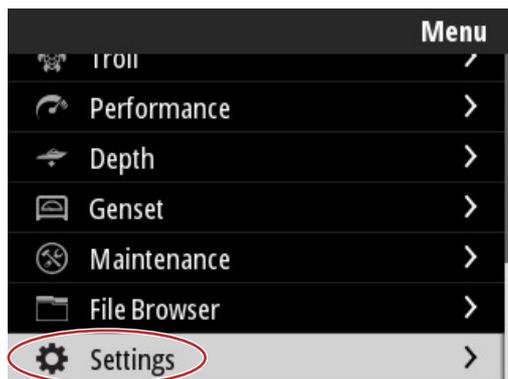
Voici une liste de données concernant le bateau et le moteur pouvant être sélectionnées.

- Coolant Pressure (Pression du liquide de refroidissement)
- Température du liquide de refroidissement
- Pression de suralimentation
- Pression d'huile
- Engine hours (Heures de marche du moteur)
- Taux de débit de carburant
- Température de l'air d'admission
- Throttle percent (Pourcentage d'accélération)
- Load percent (Pourcentage de charge)
- Transmission oil temperature (Température de l'huile de transmission)
- Transmission oil pressure (Pression de l'huile de transmission)
- Total fuel used—lifetime (Carburant total utilisé—autonomie)

Pour sélectionner les éléments de données à afficher sur l'écran du système, accédez au Menu.

Section 3 - Sélections du Menu principal

Dans le Menu principal, utilisez les boutons flèche pour mettre en surbrillance l'option Settings et appuyez sur le bouton **Enter** (Entrée).



64959

Utilisez les boutons flèche pour mettre en surbrillance l'option Preferences (Préférences) et appuyez sur le bouton **Enter** (Entrée).



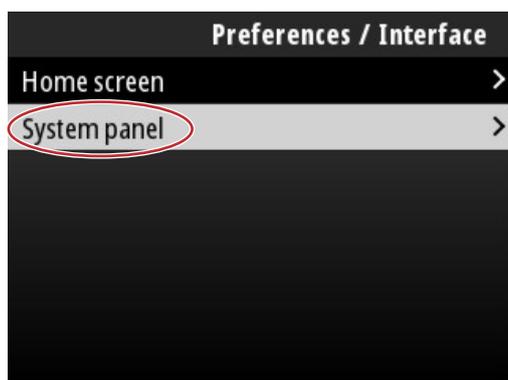
64960

Utilisez les boutons flèche pour mettre en surbrillance l'option Interface et appuyez sur le bouton **Enter** (Entrée).



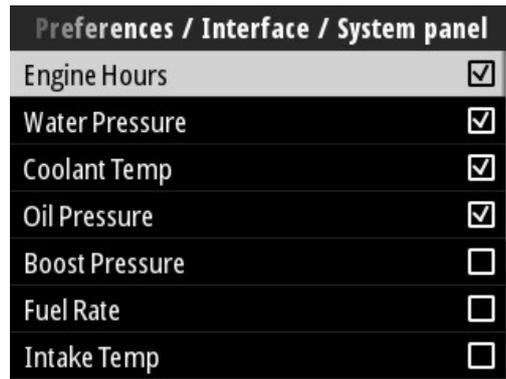
64961

Utilisez les boutons flèche pour mettre en surbrillance l'option System Panel (Panneau de système) et appuyez sur le bouton **Enter** (Entrée).



64962

Sur l'écran du panneau de système se trouvent des options d'affichage de données. Utilisez les boutons flèche pour mettre une sélection souhaitée en surbrillance. Appuyez sur le bouton **Enter** (Entrée) pour cocher ou décocher une sélection. Il est possible de cocher jusqu'à cinq sélections.



64963

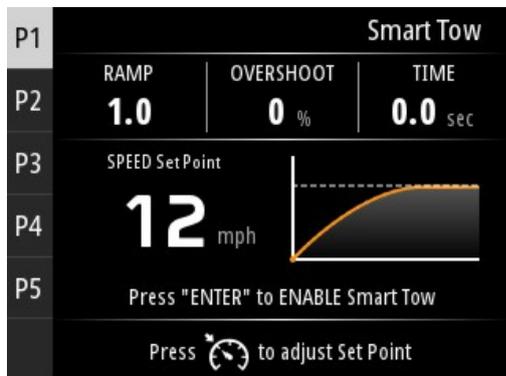
Appuyez sur le bouton **Menu** pour sortir de l'écran du panneau de système après avoir effectué toutes les sélections. L'écran du système affiche les sélections actuelles.

Smart Tow

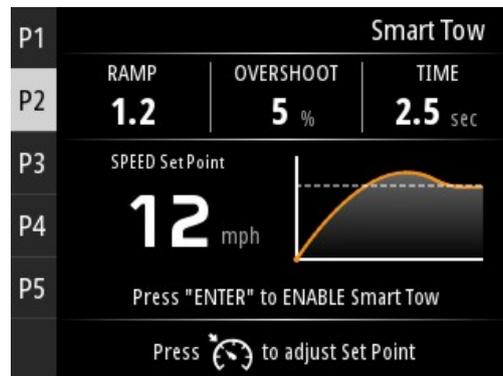
Smart Tow est un programme facile à utiliser pour gérer l'accélération du bateau et les objectifs en termes de vitesse visée pour tracter des skieurs, des tubeurs ou des équipements de sports nautiques de toutes sortes. Smart Tow élimine tous les problèmes d'accélération, tels qu'un déjaugage ou dépassement excessifs, la décélération et les objectifs de vitesse constants. Sélectionnez un profil, sélectionnez « activer » et placez la poignée de commande sur les pleins gaz, Smart Tow se charge du reste.

Smart Tow est basé sur le régime moteur, à moins que le bateau possède un GPS installé et connecté au réseau de la zone de contrôle.

Smart Tow offre cinq profils de démarrage pré-réglés en usine, présentés sur le côté gauche de l'écran (P1 à P5). Utilisez les boutons **flèche haut** et **flèche bas** pour parcourir et mettre les profils en surbrillance.

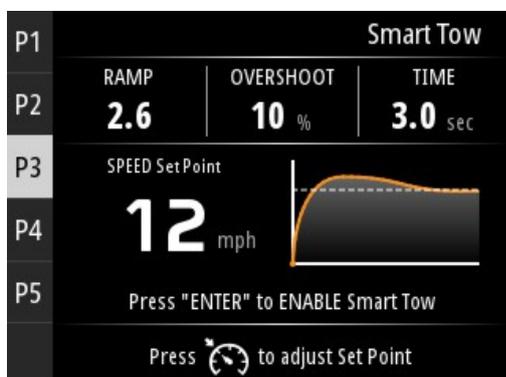


65036

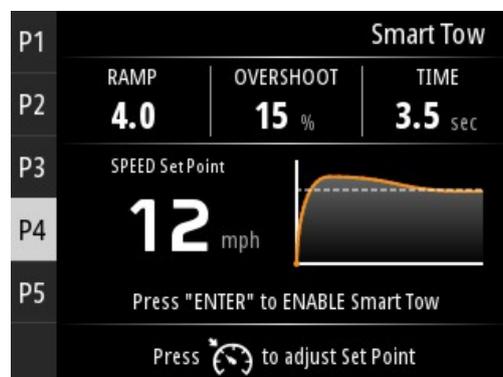


65037

Profils 1 et 2

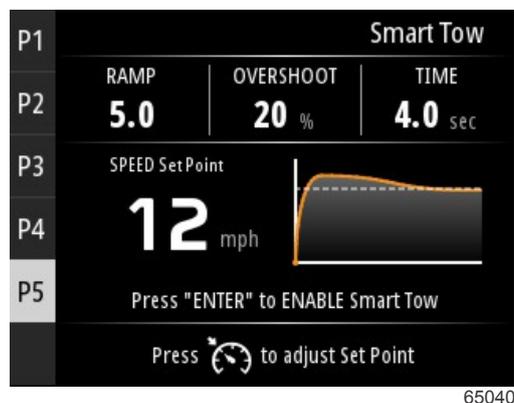


65038



65039

Profils 3 et 4

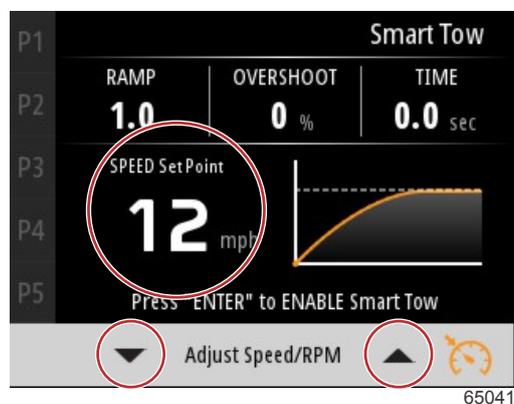


65040

Profil 5

L'écran Smart Tow permet de modifier le point de consigne de chaque profil. Il peut être utile de modifier le point de consigne lorsque des personnes possédant différents niveaux d'expérience concernant les équipements de sports nautiques se trouvent à bord. L'opérateur peut créer des démarrages plus agressifs pour les skieurs expérimentés, ainsi que des démarrages doux pour les enfants ou le remorquage de bateaux pneumatiques.

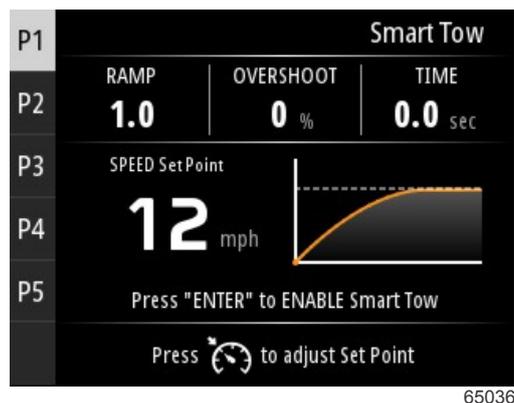
En appuyant sur le bouton **Speed Control** (Contrôle de la vitesse), les icônes des boutons **flèche haut** et **flèche bas** s'affichent pour ajuster le point de consigne.



65041

Point de consigne et indicateurs d'ajustement

Pour activer un profil de démarrage Smart Tow, appuyez sur le bouton **Enter** (Entrée).



65036

Pour désactiver le profil de démarrage Smart Tow, appuyez sur le bouton **Enter** (Entrée). L'écran quitte le profil de démarrage et retourne là où différents profils peuvent être mis en surbrillance et lancés.

Voyage

L'écran des données de voyage (Trip) affiche les éléments suivants :

- Trip distance (distance parcourue)
- Durée de la sortie
- Kilométrage moyen
- Vitesse de voyage moyenne
- Carburant utilisé pour le voyage

- Option de réinitialisation des valeurs de voyage

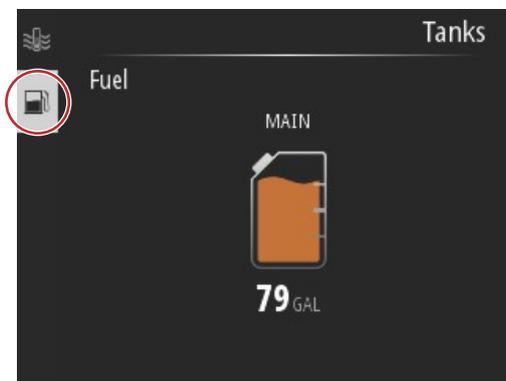


64966

En appuyant sur le bouton **Enter** (Entrée), les valeurs sur l'écran Trip sont réinitialisées.

Réservoirs

L'écran des données des réservoirs comporte une image d'un réservoir avec une partie colorée du réservoir représentant le volume restant du réservoir. Une valeur numérique s'affiche sous l'image du réservoir.



65679

S'il y a plus d'un réservoir configuré pour le bateau, utilisez les boutons **flèche haut** ou **flèche bas** pour mettre les réservoirs supplémentaires en surbrillance. Chaque réservoir configuré sera représenté par une icône renvoyant au contenu du réservoir. Ces icônes de réservoir se trouvent sur le côté gauche de l'écran.



65683

Historique des erreurs

L'ensemble des avertissements, pannes et alarmes s'affiche à l'écran quelle que soit la fenêtre activée au moment de l'alarme. Lorsqu'une alarme est activée, une fenêtre présentant le texte de l'alarme et l'avertissement apparaît, accompagnée d'une courte description des mesures à prendre.

Les alarmes critiques sont généralement accompagnées d'une réaction du système Engine Guardian de Mercury, qui peut réduire la puissance, réduire le régime moteur maximum ou forcer le ralenti. Toutes les pannes critiques sont indiquées au pilote par un signal sonore. Une panne critique déclenche une alarme sonore de six secondes ininterrompues.

Les alarmes non critiques s'affichent comme les alarmes critiques, mais sont signalées par six bips sonores courts.

Section 3 - Sélections du Menu principal

Les pop-ups de panne permettent à l'opérateur d'obtenir des informations supplémentaires concernant les erreurs individuelles. Sélectionnez l'option View (Visualiser) pour consulter une explication plus détaillée de l'erreur.

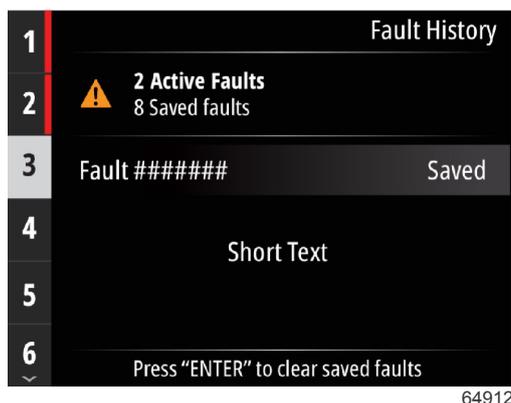


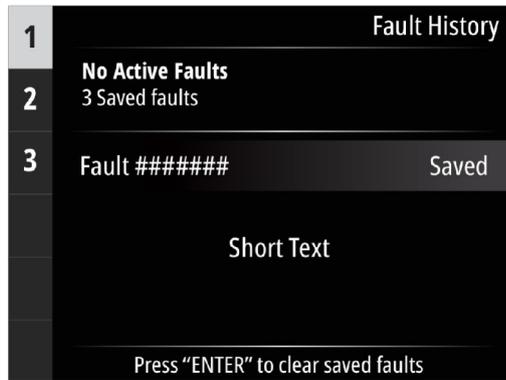
Exemple de pop-up d'erreur

Pour éliminer une erreur active, la pièce défectueuse doit être identifiée. Inspectez, réparez ou remplacez la pièce défectueuse. Démarrez les moteurs et laissez VesselView exécuter le balayage de mise en route du système. Si les balayages de mise en route du bateau sont satisfaisants, l'onglet Mercury situé sur le côté gauche de l'écran apparaît en vert. Il est toujours possible d'afficher l'historique des alarmes en sélectionnant l'écran du menu principal, puis en choisissant l'option Alarms (Alarmes). L'historique des erreurs apparaît à ce stade.



Exemple d'écran d'historique des erreurs





64913



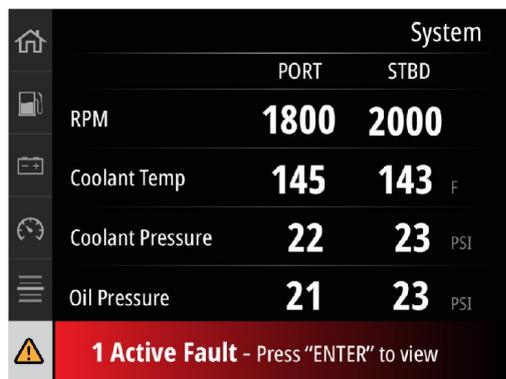
64914

Aucune erreur dans l'historique des erreurs

Lorsqu'une alerte d'erreur active s'affiche en bas de l'écran, appuyez sur le bouton **Enter** (Entrée) pour afficher les informations d'erreur.



64915



64916

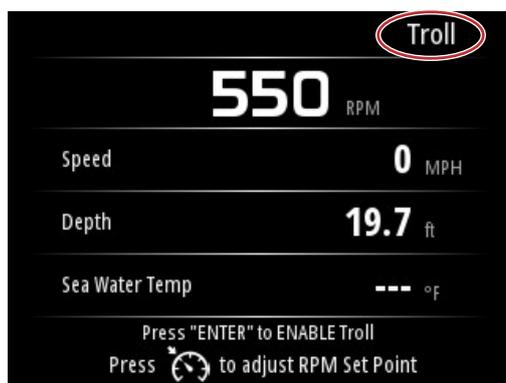


65350

- a - Code d'erreur
- b - Texte de l'action corrective
- c - Court texte d'erreur
- d - Texte d'erreur descriptif
- e - Enter (Entrée)—pour éliminer les erreurs

Troll (Pêche à la traîne)

Les plages du régime moteur pendant la pêche à la traîne dépendent de l'ensemble d'alimentation. Le régime moteur maximum pour la pêche à la traîne pour tous les moteurs ou hors-bords est de 1 000 tr/min.

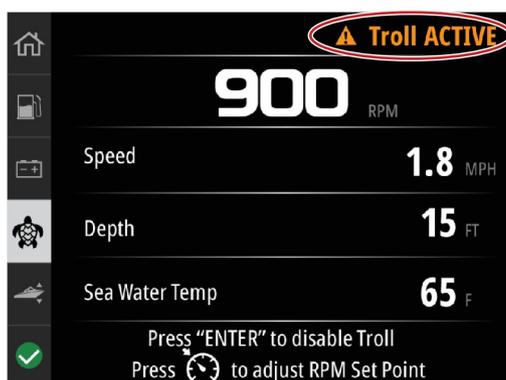


65005

Le bateau doit être en prise et l'accélérateur doit être au ralenti. Si le bateau ne respecte pas ces conditions, une icône d'avertissement et un texte d'accompagnement indiquent à l'opérateur comment rendre le contrôle de pêche à la traîne disponible.

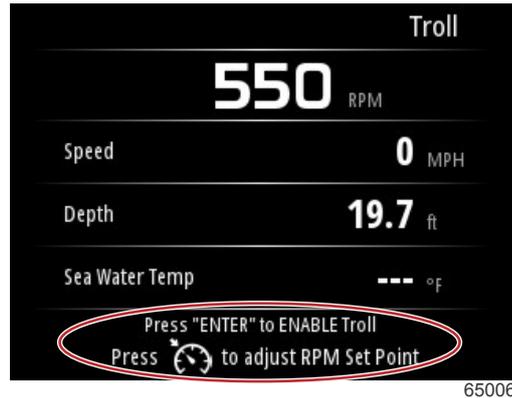
Lorsque la valeur de régime moteur est choisie, appuyez sur le bouton **Enter** (Entrée) pour activer le mode pêche à la traîne. Cela démarrera le contrôle de pêche à la traîne et les moteurs monteront jusqu'au régime souhaité.

Le haut de l'écran VesselView affiche un symbole d'avertissement et le texte « Troll active ».

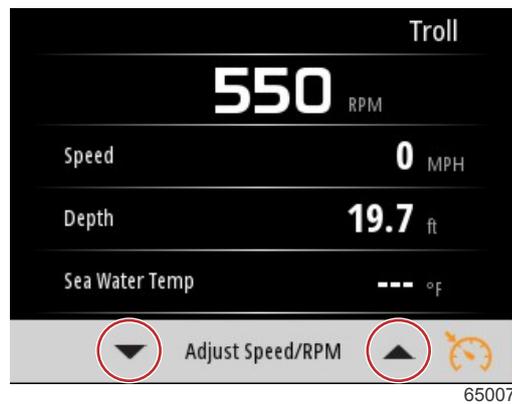


65004

Suivez les consignes en bas de l'écran. En appuyant sur le bouton **Enter** (Entrée), la pêche à la traîne est désactivée. En appuyant sur le bouton **Speed Control** (Contrôle de la vitesse), il est possible d'effectuer des ajustements au niveau du point de consigne du régime moteur.

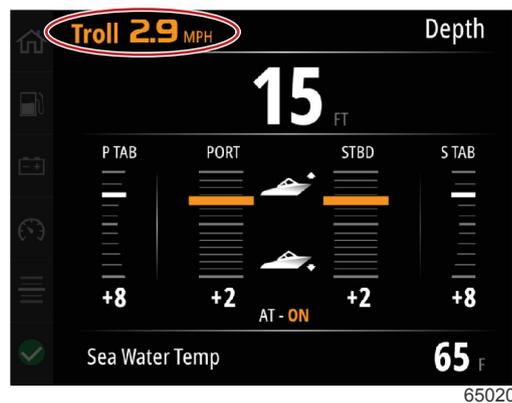


Consignes à l'écran



Indicateurs du bouton d'ajustement du régime moteur

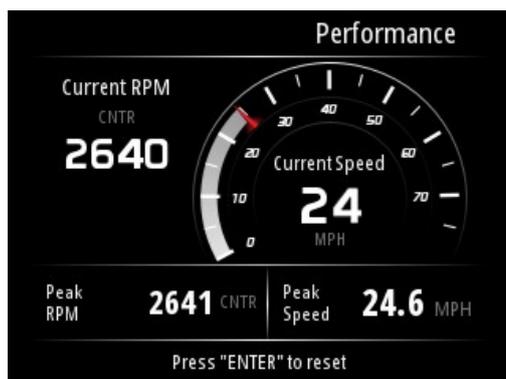
Appuyez sur le bouton **Speed Control** (Contrôle de la vitesse) pour quitter la fenêtre Adjust Speed/RPM (Régler la vitesse/ Régime moteur) et retournez à l'écran Troll (Pêche à la traîne). Si la pêche à la traîne est active, la navigation vers d'autres écrans n'est pas possible. Appuyez sur le bouton **Enter** (Entrée) pour désactiver la pêche à la traîne.



Pêche à la traîne présentée comme active

Performances

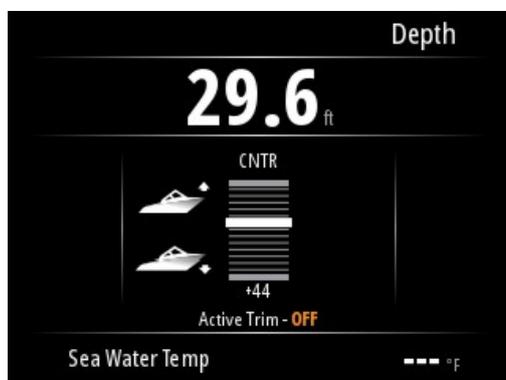
L'écran de performance affiche la vitesse de pointe du bateau, le régime de pointe, la vitesse actuelle et les régimes actuels pour jusqu'à deux moteurs.



64882

Profondeur

L'écran Depth (Profondeur) indique la profondeur de l'eau, ainsi que la position actuelle du trim et la température de l'eau.

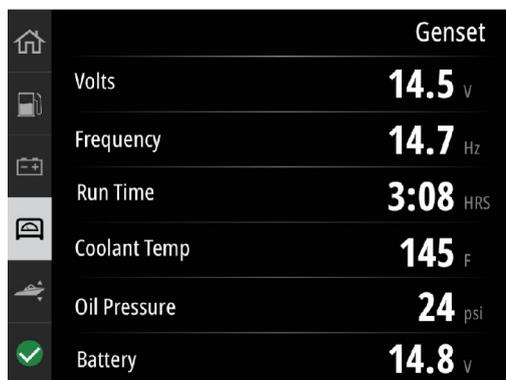


64881

Genset (Paramètres du générateur)

L'écran des données Genset affiche les éléments suivants :

- Genset voltage (Tension du générateur)
- Genset frequency (Fréquence du générateur)
- Genset runtime in hours (Durée d'exécution du générateur en heures)
- Genset oil pressure (Pression de l'huile du générateur)
- Genset coolant temperature (Température du liquide de refroidissement du générateur)
- Genset battery voltage (Tension de la batterie du générateur)
- Genset fuel (Combustible du générateur)—si défini dans **Tanks** (Réservoirs) en tant que **Genset tank** (Réservoir du générateur)

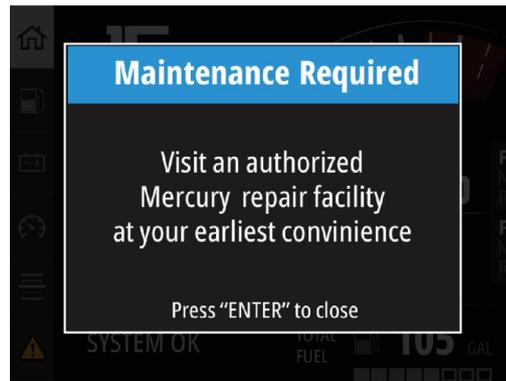


64964

Genset data screen (Écran des données du générateur)

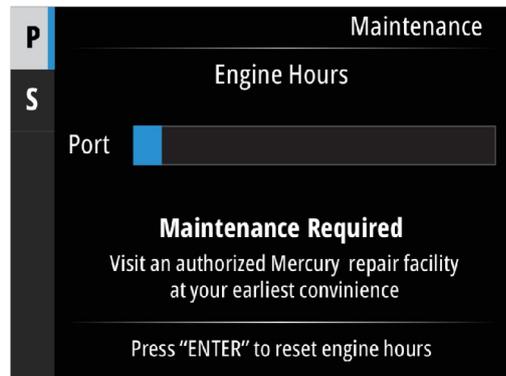
Entretien

Si un rappel d'entretien est détecté pendant un balayage du système, un pop-up s'affiche sur l'écran en bleu. Faites preuve de bon sens et protégez votre investissement en vérifiant régulièrement l'huile du moteur, de préférence avant chaque utilisation.



64968

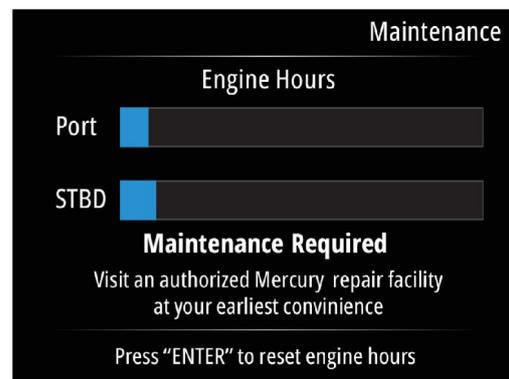
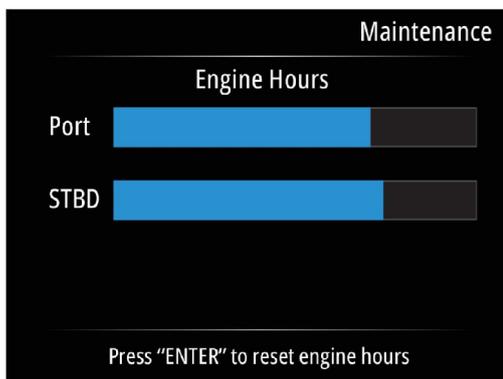
Lorsque le temps de maintenance planifié est totalement écoulé, un pop-up de maintenance apparaît après le balayage de mise en route. L'opérateur peut fermer le pop-up mais le rappel s'affiche à chaque allumage du système du bateau. La confirmation du rappel de maintenance réinitialise l'intervalle de temps de maintenance dans VesselView. Les utilisateurs peuvent visualiser la barre de maintenance à tout moment pour consulter l'état du temps écoulé. Cela peut aider à planifier les futurs rendez-vous avec votre concessionnaire si la maintenance n'est pas réalisée par le propriétaire.



64967

Exemple d'écran de maintenance

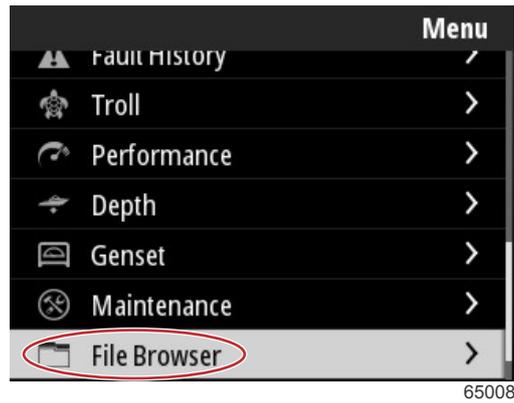
Plus la barre est bleue, plus le temps restant avant qu'une maintenance soit nécessaire est long. La barre bleue plus courte—temps écoulé indique qu'une maintenance programmée sera bientôt nécessaire. Les images suivantes indiquent un état de maintenance non nécessaire sur la gauche et un état de maintenance nécessaire sur la droite.



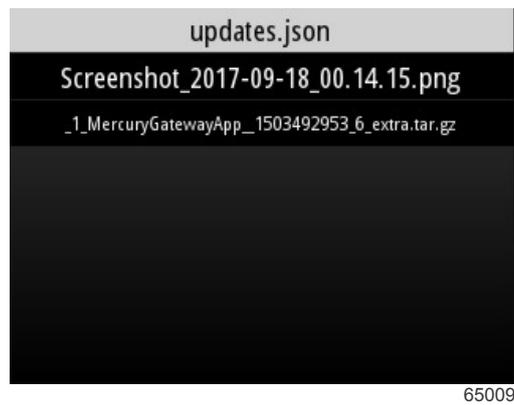
64969

Explorateur de fichiers

Utilisez les boutons **flèche haut** et **flèche bas** pour mettre en surbrillance l'option File Browser dans le Menu principal.



Appuyez sur le bouton **Enter** (Entrée) pour afficher le contenu du navigateur de fichiers.

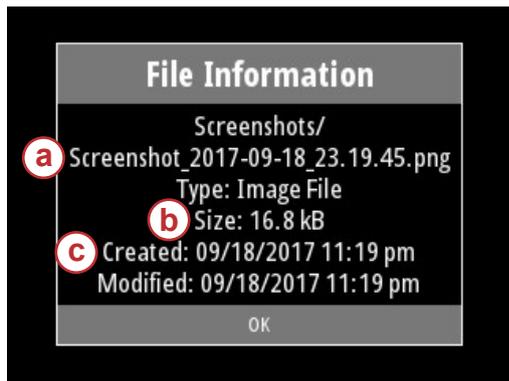


Contenu du navigateur de fichiers

Il existe trois options : examiner les informations du fichier, visualiser le fichier ou supprimer le fichier.



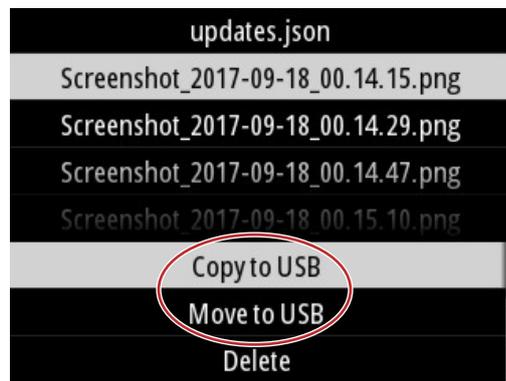
L'affichage des informations de fichier (File Information) indique le nom du fichier, la taille du fichier et la date et l'heure auxquelles le fichier a été créé.



- a** - Nom du fichier
- b** - Taille du fichier
- c** - Date et heure de création du fichier

65027

Le fait de brancher une clé USB dans le VesselView ajoutera deux options de plus qu'il est possible de choisir pour un fichier : copier vers USB et déplacer vers USB. Avec la clé USB insérée, l'opérateur a la possibilité d'accéder à des fichiers sur le VesselView—Local Storage, ou sur la clé USB—USB Storage.



65012

Options USB supplémentaires

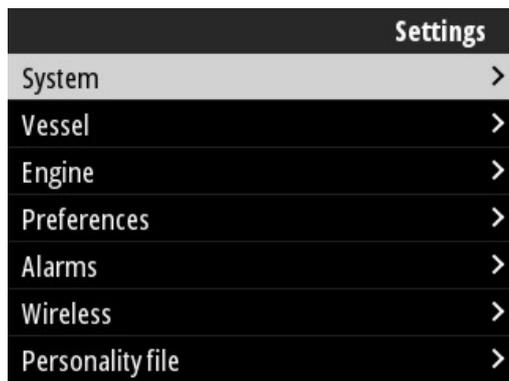


65011

Lieux de stockage local et amovible

Paramètres

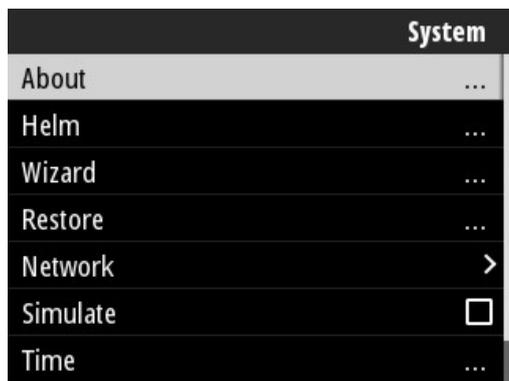
Dans le menu Settings, il y a sept catégories permettant de configurer ou modifier les données affichées sur le VesselView. De nombreux paramètres sont déterminés par les sélections effectuées dans l'assistant de configuration, mais ces sélections peuvent être modifiées à tout moment en mettant une catégorie en surbrillance et en sélectionnant une des options associées.



64983

System (Système)

Les paramètres au sein du système sont les suivants : About (À propos de), Helm (Gouvernail), Wizard (Assistant), Restore (Restaurer), Network (Réseau), Simulate (Simuler), Time (Heure) et Check for Updates (Contrôler les mises à jour).

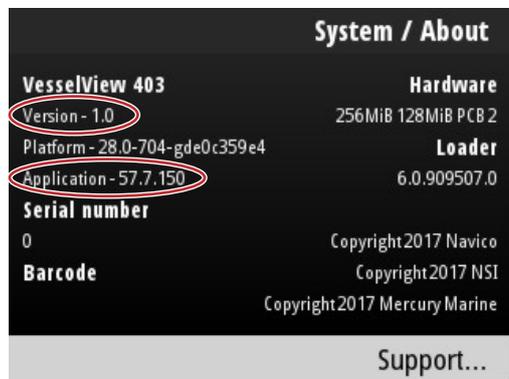


65351

About (À propos)

En mettant l'option About (À propos de) en surbrillance, le bouton **Enter** (Entrée) ouvre un écran contenant la version logicielle et la révision de l'application, la capacité matérielle, le numéro de série et les informations concernant les droits d'auteur.

L'option Support... (Assistance...) en bas de l'écran explique comment faire une capture d'écran de l'écran About (À propos de). La capture d'écran est également expliquée dans la **Section 2 - Créer des captures d'écran**.



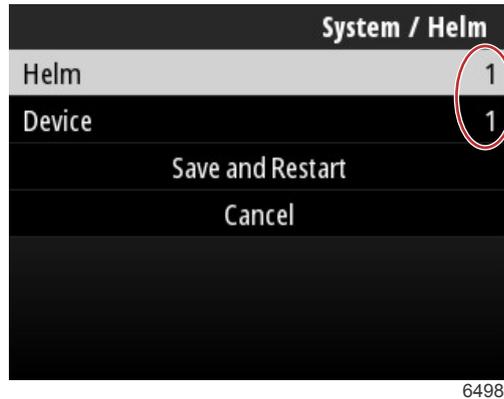
65022

Version logicielle actuelle et révision de l'application

Helm (Gouvernail)

L'option Helm permet à l'opérateur d'attribuer un numéro d'identification d'emplacement au dispositif VesselView et au gouvernail sur lequel il est installé. Ce numéro d'identification est important lorsqu'il y a plus d'un gouvernail sur un bateau. Le fait d'attribuer différents numéros d'identification empêche les erreurs de communication.

Lorsque de nouveaux numéros d'identification sont attribués, un redémarrage du VesselView est nécessaire.



64987

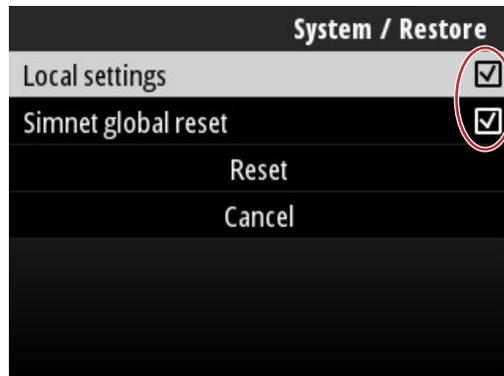
Numéros d'identification d'emplacement

Assistant

L'assistant de configuration est un processus sur plusieurs étapes dans lequel l'opérateur saisit des informations spécifiques concernant le moteur et le bateau pour que le VesselView puisse fonctionner correctement. Généralement, au premier démarrage du VesselView, l'opérateur est guidé à travers le processus de l'assistant de configuration. Il est possible d'apporter à tout moment des modifications à l'assistant de configuration. Suivez les consignes et les invites s'affichant à l'écran pour apporter des modifications et fermer l'assistant de configuration.

Restore (Restaurer)

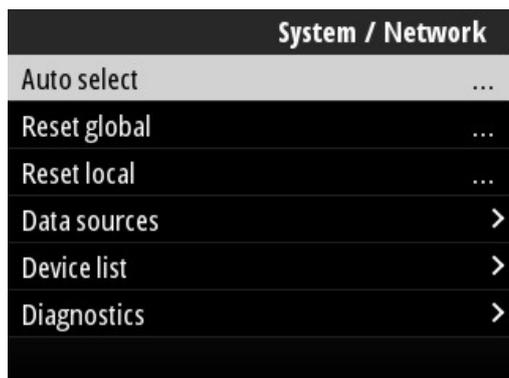
L'option Restore (Restaurer) réinitialise tous les paramètres personnalisés sur le VesselView. En cochant l'option Local settings (Paramètres locaux), les paramètres sont rétablis uniquement sur l'appareil VesselView utilisé par l'opérateur. En cochant l'option Simnet global reset (Réinitialisation globale Simnet), tous les appareils Simrad et Navico sont réinitialisés, ainsi que tous les appareils VesselView connectés au réseau NMEA 2000.



64988

Network (Réseau)

La sélection de l'option **Network** (Réseau) permet à l'opérateur de sélectionner automatiquement des appareils sur les réseaux SmartCraft et NMEA 2000, de réinitialiser des paramètres locaux et globaux, de définir des chemins de communication de sources de données, d'afficher la liste des dispositifs actuels et de réaliser des diagnostics.

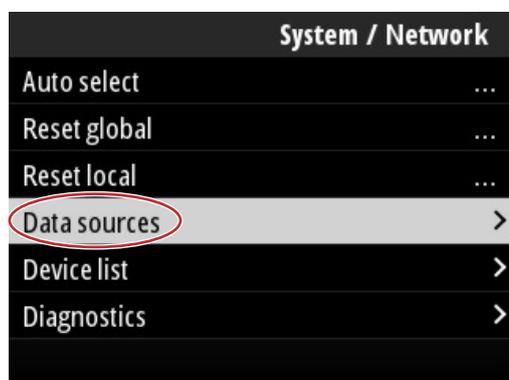


64992

Options de réseau

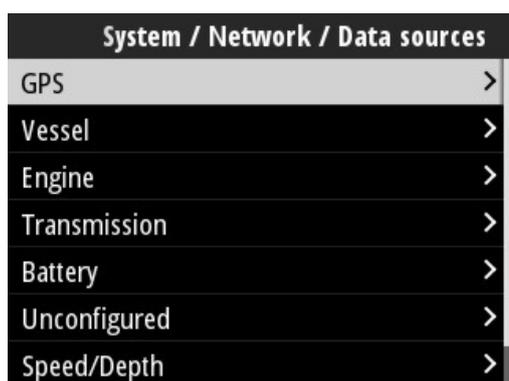
Dans les paramètres de réseau se trouve l'onglet Data sources (Sources de données).

En utilisant le bouton **flèche bas**, descendez jusqu'à l'option Data sources (Sources de données).



64855

Un écran contenant des dispositifs et des capteurs de données associés au moteur et au bateau s'affiche. Selon l'ensemble d'alimentation du bateau, certaines options ne s'appliquent pas. Appuyez sur le bouton **Enter** (Entrée) pour afficher une sélection de sources pour la transmission de données d'un dispositif ou d'un capteur. Utilisez les boutons **flèche haut** et **flèche bas** pour parcourir les sélections.



64856

Dans l'option Device list (Liste de dispositifs), le fait de mettre en surbrillance et de sélectionner l'onglet Refresh (Rafraîchir) peut être utile si un nouvel appareil a été installé. L'option **Refresh** (Rafraîchir) enverra une requête au réseau et affichera tous les appareils répondant correctement à cette requête.



64990

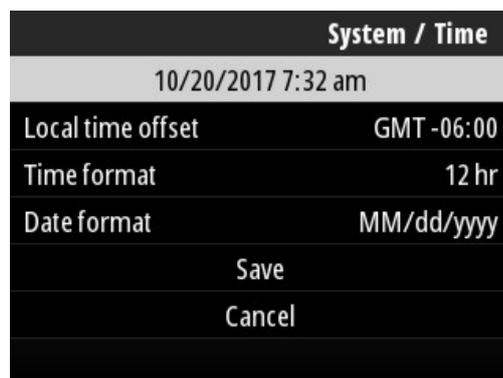
En sélectionnant Diagnostics, l'opérateur peut visualiser l'activité actuelle de tous les bus CAN actifs. Les taux de transmission et de réception peuvent être visualisés en temps réel. Cette fonctionnalité peut être utile en cas de résolution de problèmes de réseau.

Simulate (Simuler)

L'option Simulate (Simuler) est utilisée au niveau du concessionnaire, afin de montrer aux clients les caractéristiques d'affichage du VesselView. Lorsque l'appareil se trouve en mode Simulate (Simuler), les données affichées à l'écran ne doivent pas être utilisées comme des informations de navigation. Toutes les données présentées pendant l'opération Simulate (Simuler) sont générées de manière aléatoire.

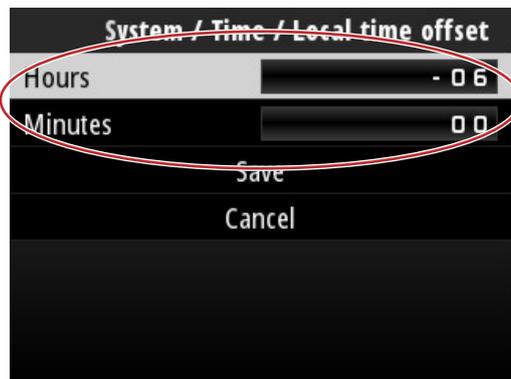
Time (Heure)

L'heure est contrôlée par le module GPS du bateau. Lorsque des coordonnées GPS sont établies, l'affichage de l'heure est automatiquement mis à jour. Un décalage de l'heure locale peut régler l'heure du fuseau horaire de départ ou le fuseau horaire d'arrivée, si nécessaire. Sur l'écran de décalage horaire, utilisez les boutons pour naviguer à travers les champs de données actives et appliquer le décalage horaire souhaité. Mettez Save (Enregistrer) en surbrillance et appuyez sur le bouton **Enter** (Entrée) pour sauvegarder les modifications. Pour des consignes détaillées sur l'activation des champs de données, reportez-vous à **Entering Text and Numbers** (Saisie de texte et de numéros). Il est possible de sélectionner le format de 12 heures ou le format de 24 heures. Le format des données peut être modifié selon les préférences de l'opérateur. Ceci peut être important lorsque l'on visualise une liste d'erreurs dans laquelle la date et l'heure de l'erreur sont enregistrées et affichées. Mettez Save (Enregistrer) en surbrillance et appuyez sur le bouton **Enter** (Entrée) pour sauvegarder toutes les sélections.



65278

Options de date et heure

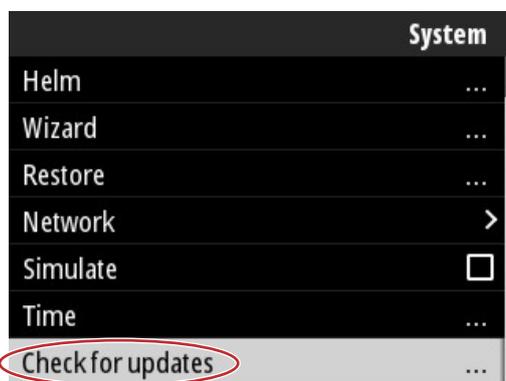


65283

Décalage horaire en heures et minutes

Rechercher des mises à jour

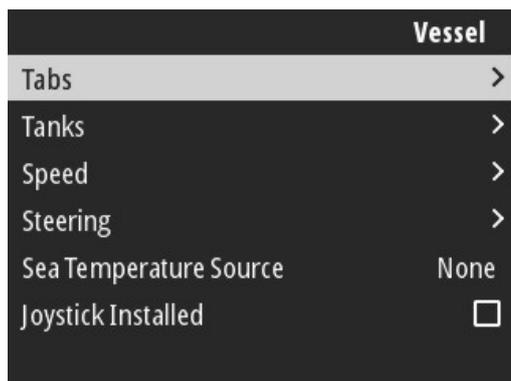
L'option Check for updates (Rechercher des mises à jour) fait une demande de mises à jour logicielle en ligne pour VesselView. Pour obtenir des consignes détaillées, reportez-vous à la **Section 4 - Mises à jour via une connexion Wi-Fi**.



65285

Bateau

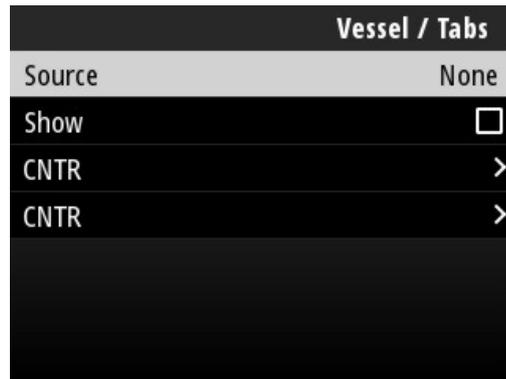
Les paramètres du bateau s'appliquent aux capteurs et émetteurs du bateau qui sont séparés du groupe moteur. Selon la façon dont le bateau est créé, certaines options pourront ne pas être actives. Parmi les paramètres du bateau se trouvent les options suivantes : Tabs (Dérives), Tanks (Réservoirs), Speed (Vitesse), Steering (Direction), Sea Temperature Source (Source de température maritime) et Joystick Installed (Manette installée).



64991

Tabs (Dérives)

L'option Tabs permet à l'opérateur de sélectionner le bus CAN qui transmettra les données de la dérive et de choisir le moteur qui contrôle les dérives via les commandes de gouvernail.

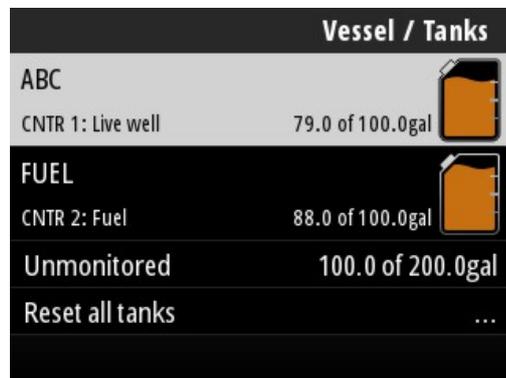


65353

En cochant l'option **Show** (Visualiser), la position de la dérive s'affiche sur l'écran.

Réservoirs

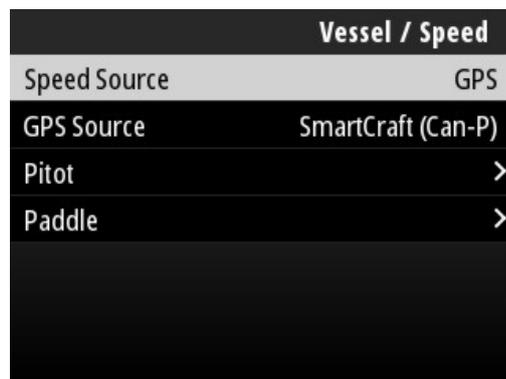
La configuration du réservoir s'effectue dans l'assistant de configuration, mais il est possible de modifier le nombre, le volume et le type de réservoirs à tout moment.



65354

Vitesse

Les données de vitesse sont couvertes pendant le processus de l'assistant de configuration, mais il est possible de changer la manière dont VesselView obtient les données de vitesse à tout moment. La sélection du bus CAN qui transmet les données de vitesse peut être modifiée. Il est possible de recourir à une stratégie de vitesse en utilisant les capteurs de Pitot et de la roue radiale sur des bateaux non équipés de récepteur GPS.

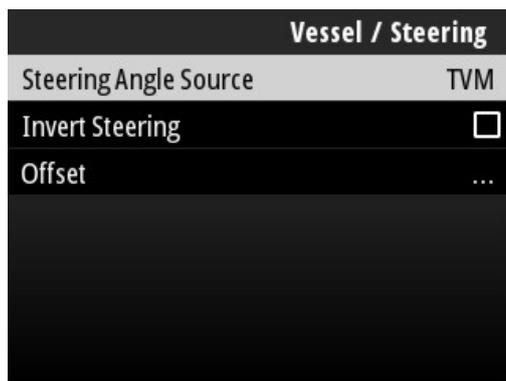


65355

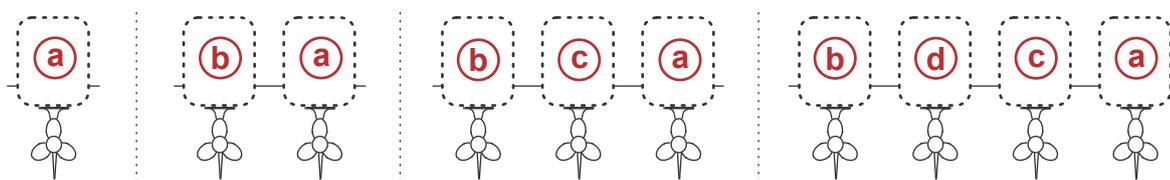
La source de vitesse détermine la façon dont les données sont obtenues. Une stratégie consiste à utiliser des données du capteur Pitot et de la roue radiale pour estimer la vitesse du bateau. Lorsque cette stratégie est sélectionnée, le moteur source de données du capteur Pitot et de la roue radiale doit être sélectionné. Le GPS utilise les données provenant de l'unité GPS pour déterminer la vitesse. Lorsque le GPS est sélectionné, le réseau BUS correspondant doit être sélectionné comme source de données GPS vers le VesselView.

Direction

Les données de source de la direction peuvent être prises par l'intermédiaire du PCM ou du TVM, module de vecteur de poussée, avec l'option d'afficher les données à l'écran, d'inverser l'entrée de la direction et de déterminer un degré de décalage de la direction.



65356



60056

Options d'affectation des embases

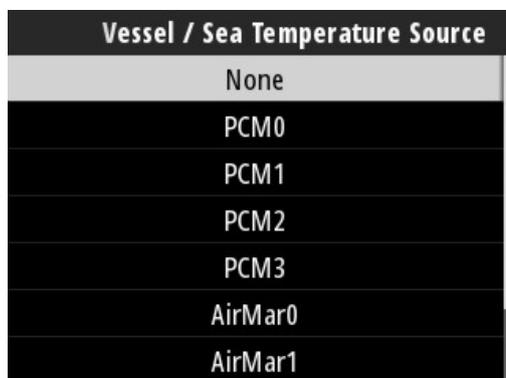
- a** - PCM0 = tribord ou extérieur tribord
- b** - PCM1 = bâbord ou extérieur bâbord
- c** - PCM2 = central ou intérieur tribord
- d** - PCM3 = intérieur bâbord

L'option d'inversion de la direction est utile lorsqu'un dispositif VesselView est orienté vers l'arrière. Dans ce cas, les données de la direction correspondent au sens d'observation du pilote.

Le décalage de la direction est utilisé pour aligner le moteur hors-bord, la transmission en Z ou le moteur inboard sur le zéro degré. Lorsque l'embase est positionnée perpendiculairement à la coque, l'angle de direction affiché à l'écran peut ne pas correspondre à celui du capteur de direction monté sur l'embase. Pour ajuster cet écart, sélectionner la fenêtre Offset (Décalage). La boîte de dialogue Steering Angle Calibration (Étalonnage de l'angle de direction) s'affiche. Appuyer sur le bouton Zero (Zéro) de la ligne Calibrated (Étalonné) pour appliquer le décalage. Noter que le décalage ne varie pas sur l'écran d'affichage tant que le bouton Save (Enregistrer) n'a pas été sélectionné.

Source de température maritime

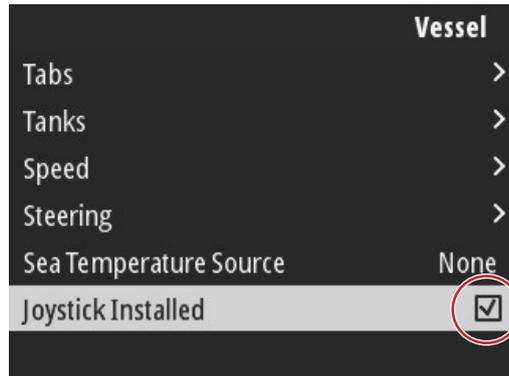
La sélection du moteur ou de l'embase qui transmet les données de la température de l'eau peut être modifiée. Reportez-vous à **Steering** (Direction) dans cette section pour connaître les positions du PCM moteur ou embase. Il est également possible d'effectuer des sélections supplémentaires pour les émetteurs AirMar®.



65357

Manette installée

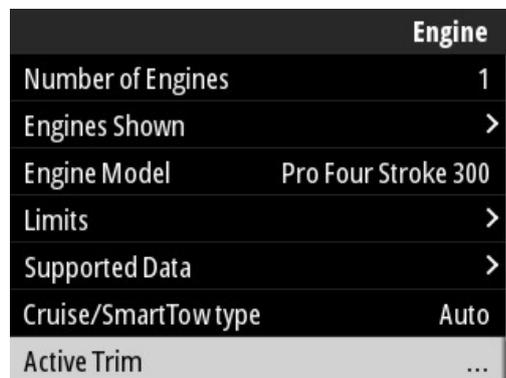
Pour les bateaux équipés de pilotage par manette, mettez en surbrillance et sélectionnez l'option de la case Joystick Installed (Manette installée). Cela garantira la reconnaissance des entrées dans le système, initiées par la manette, par l'appareil VesselView.



65692

Moteur

Plusieurs options de réglage dans l'onglet Moteur ont été définies pendant le processus d'assistant de configuration, mais il est possible de modifier les réglages du moteur à tout moment.



64994

Nombre de moteurs

Ce numéro représente le nombre total de moteurs sur le bateau.

Engines Shown (Moteurs illustrés)

Ce numéro représente le nombre total de moteurs qui s'afficheront sur cet appareil VesselView spécifique.

Engine Model (Modèle de moteur)

La mise en surbrillance et la sélection du modèle de moteur ouvrent une liste de hors-bord Mercury et de moteurs MerCruiser à choisir.

Limits (Limites)

L'option Limits (Limites) aide à définir des plages spécifiques pour de nombreux paramètres de données moteurs, tels que : Régime, température du liquide de refroidissement, température de l'huile, tension de la batterie et pression de suralimentation. Les modifications apportées aux limites n'affectent pas le groupe moteur ou le fonctionnement de la programmation Engine Guardian de Mercury. Les limites réelles du moteur sont déterminées par le module de commande programmé en usine sur le moteur.

Paramètre	Description
Min :	Valeur de la base du graphique à l'écran
Max :	Valeur du haut du graphique à l'écran
Alarme basse :	Valeur en haut de la section colorée inférieure du graphique à l'écran
Alarme haute :	Valeur en bas de la section colorée supérieure du graphique à l'écran

Les minima et maxima par défaut sont prédéfinis en usine pour le ou les moteurs sélectionnés dans l'Assistant Installation et le menu Engines Settings (Paramètres des moteurs). L'augmentation ou la réduction des minima et des maxima des alarmes permet généralement de s'adapter aux préférences personnelles du pilote.

Supported Data (Données prises en charge)

L'option Supported Data (Données prises en charge) permet à l'opérateur de sélectionner les types de données affichées par VesselView. La liste des sources de données dépend de l'ensemble d'alimentation sélectionné au cours du processus d'assistant de configuration. Cochez la case de chaque élément de données que vous souhaitez que VesselView puisse afficher.

Type Cruise/Smart Tow

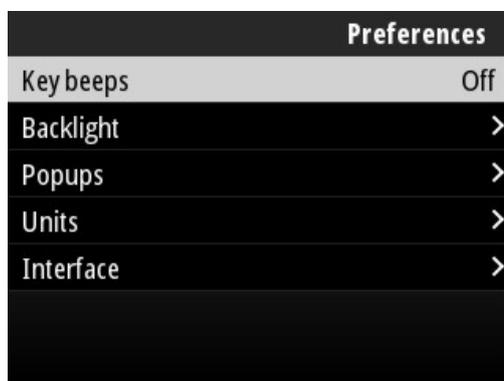
La configuration du type Cruise/Smart Tow permet au pilote de sélectionner le capteur à partir duquel les profils de lancement du programme du pilote automatique du régulateur et du programme Smart Tow collectent leurs données de vitesse. Les options sont les données basées sur le régime moteur ou les données de vitesse GPS. Lorsque Auto est sélectionné, VesselView recherche sur le réseau une source de données basées sur la vitesse et utilise cette sélection pour les fonctions Cruise (Régulateur) et Smart Tow.

Active Trim

La configuration de l'option Active Trim est effectuée pendant le processus d'assistant de configuration, mais il est possible d'y apporter des modifications à tout moment. Suivez les messages et invites à l'écran pour changer et terminer la configuration Active Trim.

Préférences

Les options **Preferences** (Préférences) dans le menu **Settings** (Réglages) couvrent les aspects visuels et sonores de l'appareil VesselView.



64996

Signaux sonores de touches

À chaque fois que l'on appuie sur une touche de l'appareil, un signal sonore retentit pour informer l'utilisateur que la pression de la touche a été reconnue. Il est possible de régler les signaux sonores de touches sur off (arrêt), quiet (silencieux), normal ou loud (fort).

Rétroéclairage

Le niveau de luminosité de l'écran peut être modifié par incréments de 10 % de 10 à 100 %. Ce pourcentage s'applique à tous les autres écrans SmartCraft et jauges reliées (Link Gauges) du bateau.

Pour réduire ou augmenter le niveau de rétro-éclairage de l'appareil VesselView par rapport aux autres instruments, le gain Local peut être modifié pour rendre la visualisation de l'écran VesselView plus confortable sous différentes conditions d'éclairage.

Pop-ups (Fenêtres contextuelles)

Les pop-ups d'état du trim peuvent être activés ou désactivés en cochant ou décochant la case pop-up de trim.

Pour les pop-ups de trim, le temps pendant lequel le pop-up reste à l'écran peut être réglé sur deux, cinq ou dix secondes.

Unités

Les éléments de données individuels peuvent être personnalisés pour s'afficher dans différentes unités de mesure. Le tableau suivant indique les unités de mesure possibles pour chaque élément de données.

Données	Units (Unités)
Distance	nm, km ou mi
Courte distance	ft, m ou yd
Vitesse	kN, km/h ou mph
Vitesse du vent	kN, km/h, m/h ou m/s
Depth (Profondeur)	m, ft ou fa
Altitude	m ou ft
Référence d'altitude	Géoïde ou WGS-84
Cap	°M ou °T

Données	Units (Unités)
Température	°C ou °F
Volume	L ou gal
Économie	Distance/Volume, Volume/Distance, mpg, g/mi, km/L, ou L/100 km
Pression	po Hg, bar, psi ou kPa
Pression baro	po Hg, mb ou hPa

Interface

L'interface Settings contrôle ce à quoi ressemblera l'écran du VesselView.

La mise en surbrillance de l'option Home Screen (Écran d'accueil) ouvre une liste d'éléments de données. Pour faire en sorte qu'un élément de données s'affiche sur l'écran principal du VesselView, cochez la case correspondant à l'élément en question. Il est possible de cocher un maximum de quatre éléments pour l'affichage.

L'option System Panel (Panneau de système) permet à l'opérateur de sélectionner jusqu'à cinq éléments pour remplir le panneau de système qui se trouve sur le côté gauche de l'écran principal. Accédez à Settings (Paramètres)>Preferences (Préférences)>Interface>System Panel (Panneau de système) pour sélectionner les éléments de données à afficher. Reportez-vous à la rubrique **System (Système)**.

Alarmes

Le paramètre Alarms (Alarmes) permet à l'opérateur de visualiser toutes les erreurs et alarmes existants et antérieurs, ainsi que de sélectionner les erreurs qui s'afficheront sous forme de pop-up à l'écran.

Historique

VesselView archive toutes les erreurs dans la liste des erreurs de l'historique. L'option de suppression de toutes les erreurs supprime l'historique des erreurs.

Paramètres

L'option Settings (Réglages) intègre les erreurs liées à la profondeur de l'eau et au carburant restant. Les erreurs pouvant être personnalisées incluent :

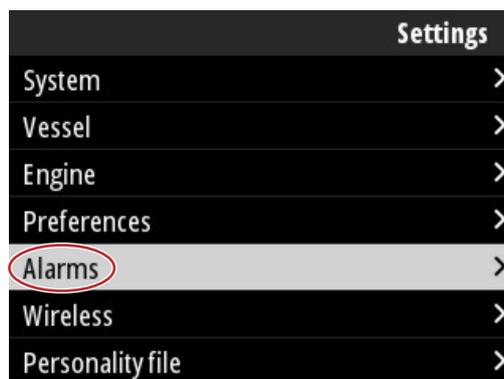
- Shallow water (Eau peu profonde)
- Deep water (Eau profonde)
- Speed through water rationality fault (Erreur de détermination de la vitesse en surface)
- Fuel remaining low (Bas niveau de carburant)
- Fuel remaining high (Haut niveau de carburant)

Les erreurs de profondeur de l'eau et les erreurs de volume de carburant peuvent être modifiées en termes de profondeurs ou volumes qui déclenchent les erreurs. En cochant la case Enable (Activer), les erreurs sont activées en tant que pop-ups actives. Décochez la case Enable pour empêcher le VesselView de générer des pop-ups d'erreur.

En cas de pannes non critiques, telles que Shallow water (Eaux peu profondes) et Low fuel (Niveau carburant bas), les six bips brefs retentissent et une fenêtre contextuelle comportant un court descriptif des pannes apparaît à l'écran.

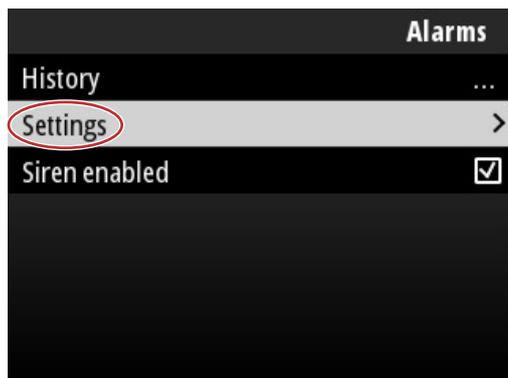
Ces types de panne ne font pas passer l'onglet Mercury en rouge. En revanche, la barre d'en-tête passe au rouge et affiche le symbole d'avertissement international.

Dans le menu Settings (Paramètres), sélectionnez l'option Alarms (Alarmes).



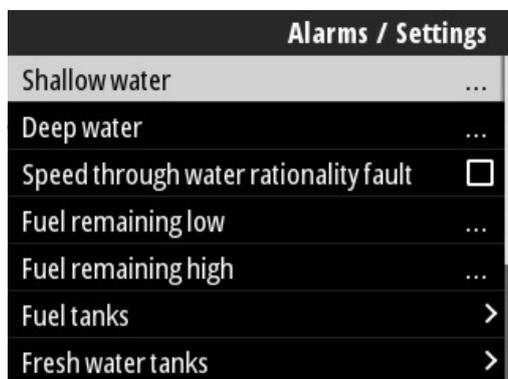
64920

Appuyez sur le bouton **Enter** (Entrée). Sélectionnez l'option Settings (Réglages) sur l'écran des alarmes.



64921

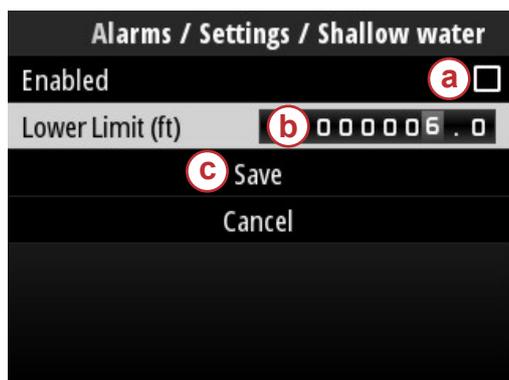
Sur l'écran Alarms/Settings (Alarmes/réglages), plusieurs éléments de données peuvent être personnalisés par l'opérateur. Pour sélectionner un élément de données, utilisez les boutons **flèche haut** et **flèche bas** pour mettre un élément en surbrillance. Après avoir mis l'élément souhaité en surbrillance, appuyez sur le bouton **Enter** (Entrée).



64922

L'écran des paramètres des éléments de données présente plusieurs champs :

- Enable (Activer)—permet à VesselView de surveiller cette valeur de données
- Data Value (Valeur de données)—permet d'augmenter ou de diminuer la valeur qui déclenche une erreur
- Save (Enregistrer)—enregistre toute modification de la valeur de surveillance d'erreur et de données



64923

- a - Enable (Activer)
- b - Data value (Valeur de données)
- c - Save (Enregistrer)

Siren Enabled (Sirène activée)

L'option Siren Enabled (Sirène activée) active l'avertisseur sonore dans VesselView pour accompagner le pop-up d'erreur sur l'écran. En décochant cette case, l'avertisseur sonore des pop-ups d'erreur est désactivé.

Sans fil

Le paramètre Wireless (Sans fil) permet à l'opérateur de connecter l'appareil VesselView à Internet via une clé sans fil insérée dans le port USB à l'arrière de l'écran. Reportez-vous à la **Section 4 - Téléchargement via une connexion Wi-Fi**.

Personality File (Fichier personnalité)

L'option Vessel Personality (Personnalité bateau) est constituée de l'ensemble des sélections et préférences définies dans l'appareil VesselView. Cette personnalité peut être enregistrée dans la mémoire interne ou téléchargée sur un périphérique externe pour une utilisation sur d'autres bateaux présentant les mêmes caractéristiques générales.

Il est possible d'importer une personnalité de bateau en insérant une clé USB à l'arrière de l'appareil et en sélectionnant le fichier de personnalité.

Il est possible d'exporter le fichier de personnalité en sélectionnant l'option d'exportation et en choisissant la destination du fichier, que ce soit sur la mémoire interne ou une clé USB connectée à l'appareil VesselView.

Notes :

Section 4 - Procédure de mise à jour du logiciel

Table des matières

Vérifier la version actuelle du logiciel.....	54	Mise à jour au moyen d'une connexion sans fil.....	54
Téléchargement du logiciel actuel.....	54	Mise à jour via le port USB.....	59

Vérifier la version actuelle du logiciel

Le logiciel le plus récent du VesselView peut être téléchargé en ligne en allant sur le site Web de Mercury : <https://www.mercurymarine.com>. Pour connaître la version logicielle actuellement téléchargée dans VesselView, mettez en route VesselView. Si VesselView est déjà sous tension, accédez au menu System Controls (Commandes de système). Sélectionnez Settings>System>About pour afficher la version logicielle actuellement téléchargée sur VesselView.



65022

Version logicielle actuelle et révision d'application

Téléchargement du logiciel actuel

Toutes les mises à jour du logiciel VesselView se trouvent sur le site Web de Mercury Marine, à l'adresse : <https://www.mercurymarine.com>. Téléchargez le fichier sur une clé USB d'un Go ou plus. Assurez-vous que le fichier se trouve sur le niveau racine de la clé USB. La racine du lecteur est le niveau le plus élevé, autrement dit l'endroit où le fichier n'est pas installé dans un dossier.



65024

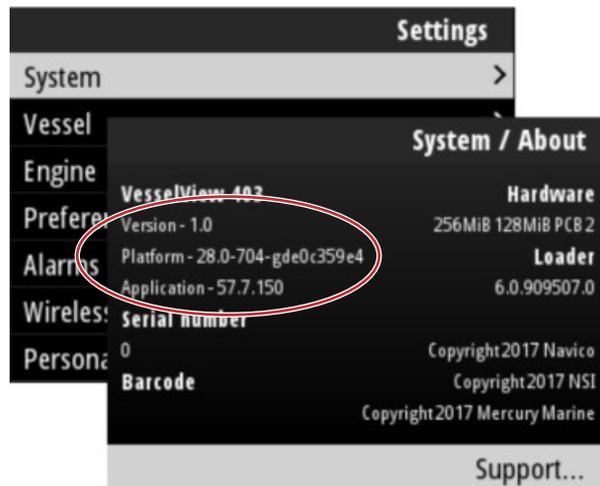
Mise à jour au moyen d'une connexion sans fil



65247

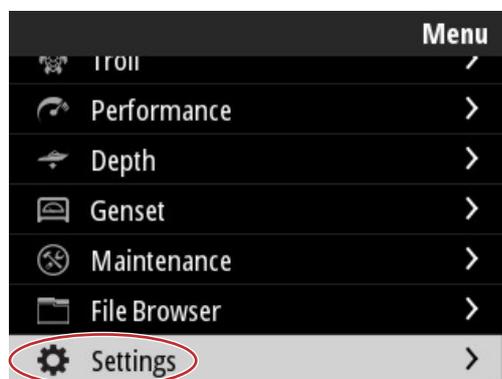
IMPORTANT : Les mises à jour de logiciels sans fil pour le VesselView sont effectuées via la clé Wi-Fi sur le port USB. Cette clé doit être introduite correctement dans le port USB pour utiliser la fonction sans fil.

Pour identifier les numéros de version et d'application du logiciel VesselView actuel, accédez au menu Settings (Réglages) et mettez l'option System (Système) en surbrillance. Mettez en surbrillance et sélectionnez l'option About (À propos de) pour afficher les informations.



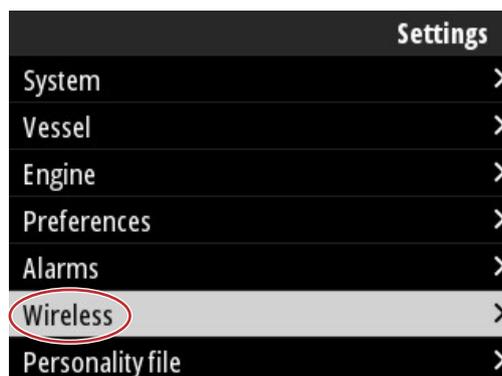
65263

Pour mettre à jour le logiciel VesselView, accédez au menu Settings (Réglages).



65250

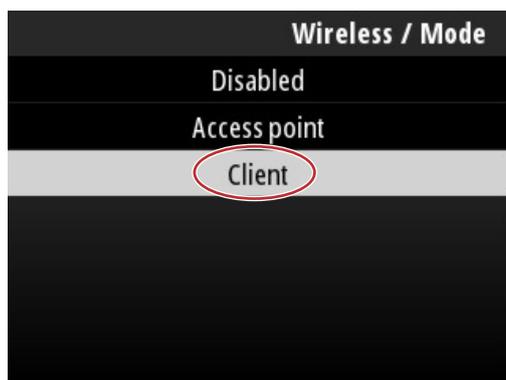
Mettez en surbrillance et sélectionnez l'option Wireless (Sans fil).



65251

Section 4 - Procédure de mise à jour du logiciel

Pour la plupart des opérateurs, l'option Client peut être utilisée pour se connecter à une source internet sans fil.



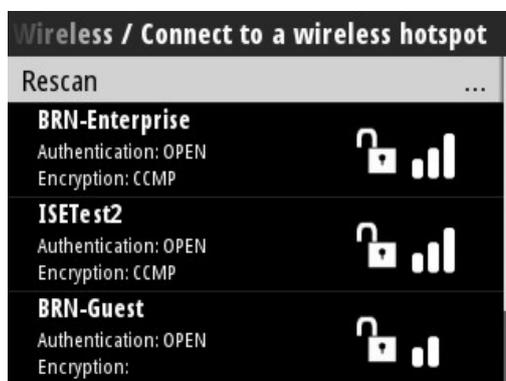
65253

Sélectionnez l'option Connect to a wireless hotspot (Se connecter à un point d'accès sans fil).



65254

Un écran indiquant tous les points d'accès sans fil disponibles s'affiche. Utilisez les boutons **flèche haut** ou **flèche bas** pour mettre en surbrillance et sélectionner le point d'accès souhaité en appuyant sur le bouton **Enter** (Entrée).



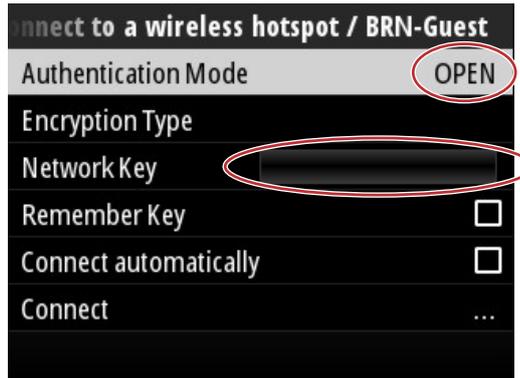
65256

Si aucun point d'accès sans fil n'est détecté, sélectionnez l'option Rescan pour démarrer une nouvelle requête d'options de points d'accès disponibles dans la région.



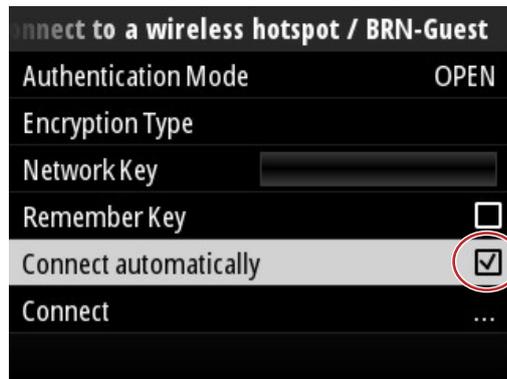
65265

Après avoir sélectionné un point d'accès, l'opérateur doit définir le mode d'authentification (Authentication Mode) sur OPEN (Ouvert) et saisir la clé réseau (Network Key) ou le mot de passe si la connexion au point d'accès est sécurisée pour effectuer la connexion.



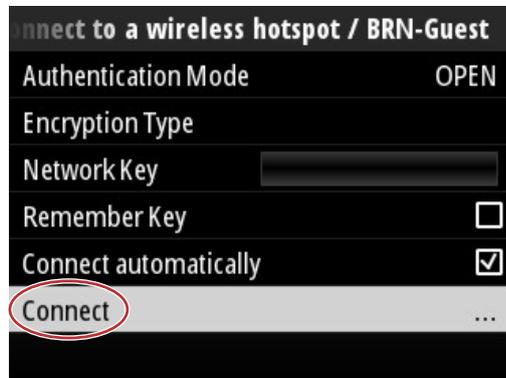
65257

Mettez en surbrillance et vérifiez l'option Connect automatically (Se connecter automatiquement).



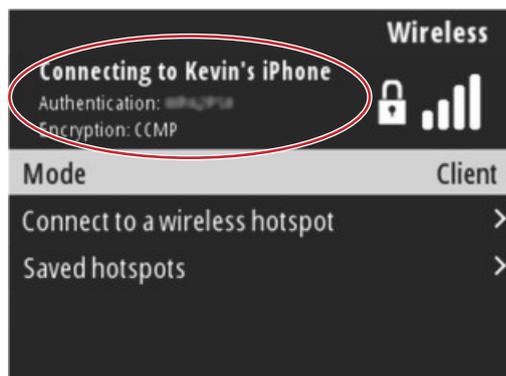
65259

Mettez en surbrillance et sélectionnez l'option Connect (Se connecter) en appuyant sur le bouton **Enter** (Entrée).



65260

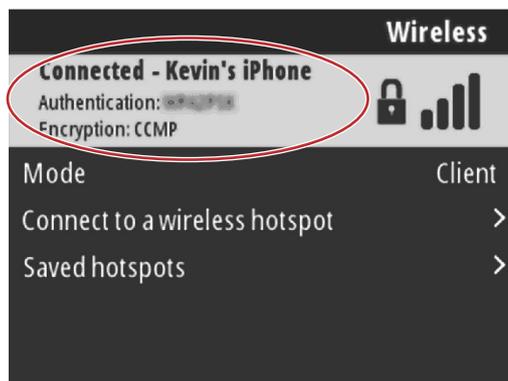
L'écran affiche la connexion aux données sur la partie supérieure. La connexion pourra prendre jusqu'à une minute.



65261

Section 4 - Procédure de mise à jour du logiciel

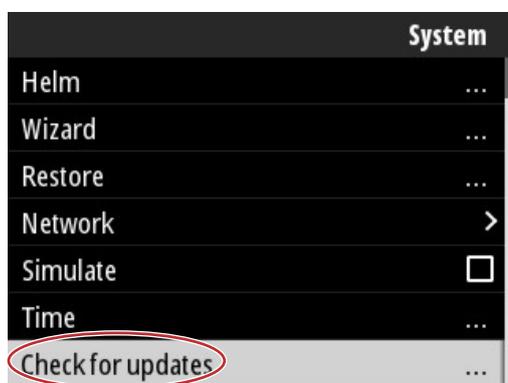
Lorsque la connexion sans fil est établie, l'écran affiche les informations de connexion en haut.



65262

Sur l'écran de réglage System se trouve l'option Check for updates (Vérifier les mises à jour). Utilisez la **flèche bas** pour mettre en surbrillance l'option Check for updates et appuyez sur le bouton **Enter** (Entrée) pour rechercher des fichiers logiciels actuels sur internet.

IMPORTANT : Assurez-vous que la clé Wi-Fi est bien insérée dans l'appareil VesselView et qu'un point d'accès se trouve à proximité.



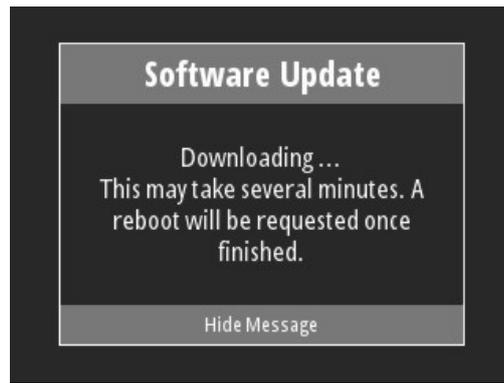
65264

Si une version plus récente du logiciel d'exploitation est trouvée, VesselView invite l'opérateur à télécharger le fichier ou à ignorer la mise à jour.



65686

Après avoir sélectionné l'option Download (Télécharger), l'écran de téléchargement s'affiche pour informer l'opérateur que le transfert du fichier vers l'appareil VesselView est en cours.



65688

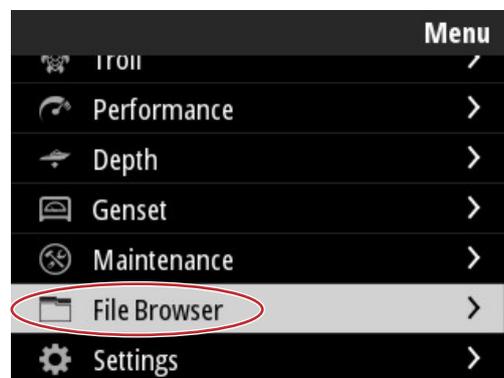
Lorsque le téléchargement de la mise à jour est conclu, l'opérateur est informé que le fichier est prêt à être installé. L'opérateur peut mettre en surbrillance et sélectionner l'option Restart Now (Redémarrer maintenant) pour installer la mise à jour immédiatement ou mettre en surbrillance et sélectionner l'option Cancel (Annuler) et installer la mise à jour ultérieurement en accédant au menu File Browser (Navigateur de fichiers) et en localisant le fichier.



65689

Mise à jour via le port USB

1. Téléchargez la version actuelle du logiciel depuis le site Web de Mercury. Copiez le fichier vers une clé USB contenant suffisamment d'espace.
2. Mettez le contact et assurez-vous que le VesselView est allumé. Patientez pendant le démarrage complet du VesselView.
3. Insérez complètement la clé USB dans le port de carte VesselView.
4. Appuyez sur le bouton **Menu** sur l'appareil VesselView pour ouvrir l'écran Menu principal.
5. Appuyez sur les boutons **flèche haut** ou **flèche bas** pour accéder à l'option File Browser (Navigateur de fichiers).



64935

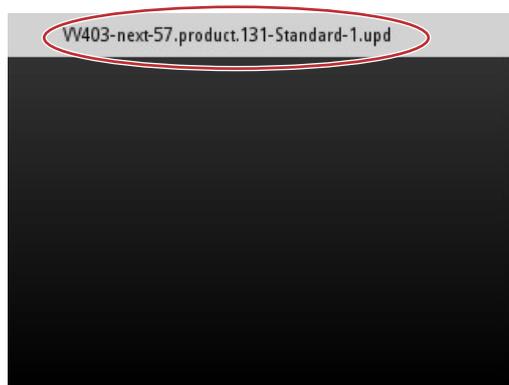
- Sélectionnez USB Storage parmi les options présentées.



64936

- Sélectionnez le fichier de mise à jour chargé dans la clé USB. Après avoir mis le fichier souhaité en surbrillance, appuyez sur le bouton **Enter** (Entrée).

REMARQUE : L'image suivante est présentée à titre indicatif. Le nom réel du fichier de mise à jour varie.



64937

- Une invite et un écran d'avertissement adressés à l'opérateur s'affichent sur VesselView. N'éteignez pas l'appareil pendant le processus de mise à jour. Attendez que la barre de progression indique l'achèvement de la mise à jour.
- Une invite pour redémarrer l'appareil USB s'affiche lorsque la mise à jour est sur le point de se terminer.

