Osa 1 - Alkuvalmistelut

VesselView 7 – yleiskatsaus	2
Etuhallintalaitteet	2
Etuhallintalaitteiden toiminnot	2
Takapaneeli	3
VesselView 7 -näytön sijainnit ja kuvaukset	3
Kosketa ja pyyhkäise alueita	4
Kosketusalueet	5
Pyyhkäisyalueet	6
VesselView 7 -ohjelmiston päivittäminen	7

Matkapisteiden, reittien ja seurantojen varmistus	7
Uusimman ohjelmiston saaminen	8
Vesselview-version päivitys	8
Kosketusnäytön kalibrointi	9
Huolto	10
Näyttöruudun puhdistus	10
Tallennusvälineportin puhdistus	10
Reagointipainikkeet	10

Osa 2 - Alkunäytöt ja asennusohjelma

Käynnistyksen aikainen VesselView 7 -varoitusnäyttö Käynnistyskuva	12 12
Ohjattu asennusohjelma	12
Tuo kokoonpano	13
Moottoriasetukset	13
Näyttöasetukset	14
Laiteasetukset	14
Yksikköjen asetukset	15
Säiliöiden kokoonpano	15
Nopeusasetus	17
Asennusohjelman suorittaminen loppuun	18

Datalähteen asetus Asetusvalikko	18 20
Näyttöruudut	23
Käynnistys	23
Moottori sammutettu, virta-avain ON-asennossa	23
Moottori käy tyhjäkäynnillä	23
Moottorivika	24
Vikanavigointi	24
Moottorin määräaikaishuolto	24
Järjestelmän skannaus - skannausraportti	25
Viestintävirheet	26

Osa 3 - Näytön yleiskatsaus ja käyttö

Järjestelmän tilakentän toiminnot:	28
Datakenttien navigointi	29
Datakenttien laajentaminen	29
Automaattinen sykli	30
Vierityspalkin toiminnot	30
Vierityspalkin aktivointi ja navigointi	30
Käyttäjän valitsema data-alue	31
Vierityspalkkikuvakkeet	31
Economy-tila	32
ECO-tila	32
ECO-tilan minimi- ja maksimiarvot	32
ECO-tilan kierrosluku- ja ajokulmatavoitteet	32
Tavoitevärit	32
ECO-navigointi	33
ECO-tilan virkistys	34
Minimointi	34
ECO-kohteiden muuttaminen	34
Kohdearvojen muuttaminen	34
Smart Tow -tila	35
Smart Tow	35
Smart Tow -tavoitteet	35

Smart Tow -tilan käyttäjän valitsema data-alue	36
Navigointi	36
Tallenna	37
Luo mukautettu käynnistys	38
Vakionopeustila	38
Vakionopeus	38
Vakionopeuden data-alue	39
Vakiodata-alueen muutos	39
Vakionopeus – käyttäjän valitsema data-alue	39
Vakionopeusnavigointi	39
Automaattiohjaustila	40
Automaattiohjausnäytön yleiskatsaus	40
Automaattiohjausnäyttöjen navigointi	40
Automaattiohjauksen minimointi	40
Uisteluohjaustila	41
Uisteluohjaus	41
Uisteluohjauksen data-alue	41
Vakiodatakentän muutos	41
Uistelu – käyttäjän valitsema data-alue	41
Uistelunavigointi	41
-	

Osa 4 - Asetukset ja kalibroinnit

Asetusvalikon navigointi	44
Navigointi asetusvalikkoon	44
Järjestelmä	44
Omat valinnat	44
Alus	45
SmartCraft	45

47
47
47
48
48

Osa 5 - Vaarahälytykset

|--|

Osa 1 - Alkuvalmistelut

Sisällysluettelo

VesselView 7 – yleiskatsaus	2	
Etuhallintalaitteet	2	
Etuhallintalaitteiden toiminnot	2	
Takapaneeli	3	
VesselView 7 -näytön sijainnit ja kuvaukset	3	Huo
Kosketa ja pyyhkäise alueita	4	
Kosketusalueet	5	
Pvvhkäisvalueet	6	
VesselView 7 -ohjelmiston päivittäminen	7	

Matkapisteiden, reittien ja seurantojen varmistus	7
Uusimman ohjelmiston saaminen	8
Vesselview-version päivitys	8
Kosketusnäytön kalibrointi	9
uolto	10
Näyttöruudun puhdistus	10
Tallennusvälineportin puhdistus	10
Reagointipainikkeet	10

VesselView 7 – yleiskatsaus

TÄRKEÄÄ: VesselView on monitoiminäyttö (MFD), joka on yhteensopiva Mercury Marine Outboardsin, Mercury MerCruiserin ja Mercury Dieselin valmistamien tuotteiden kanssa. Jotkin tässä käyttöohjekirjassa esitetyt toiminnot eivät ole käytettävissä laitteeseen kytketystä moottorista johtuen.

VesselView 7 on kattava venetietokeskus, joka voi näyttää jopa neljän bensiini- tai dieselmoottorin tiedot. Se valvoo ja raportoi jatkuvasti käyttötietoja, mukaan lukien yksityiskohtaisia tietoja, kuten veden lämpötilaa ja syvyyttä, ajokulmaa, veneen nopeutta ja ohjauskulmaa sekä polttoaine-, öljy-, vesi- ja jätevesisäiliöiden tilaa.

VesselView-näyttöön voi yhdistää myös veneen GPS-järjestelmän tai muita NMEA-yhteensopivia laitteita. Tällöin saadaan tuoreet tiedot navigoinnista, nopeudesta ja kohteeseen tarvittavasta polttoainemäärästä.

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

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

Etuhallintalaitteet



- a Kosketusnäyttö
- b MARK-MENU (merkki-valikko) -painike
- **c** STBY–AUTO (lepotila–autom.) -painike
- d Exit (poistuminen) -painike
- e Pyörönuppi (painetaan toimintoon pääsemiseksi)
- f GO TO-PAGES (siirry-sivut) -painike
- g IN/OUT Zoom–MOB (man overboard) (lähennys/loitonnus–henkilö yli laidan) -painike
- h Teho-kirkkaus
- i Kortinlukijan luukku

Etuhallintalaitteiden toiminnot

Kosketusnäyttö: VesselView 7:n näytössä on useita kosketusherkkiä alueita, jotka toimivat koskettamalla tai pyyhkäisemällä pysty- tai vaakasuuntaan.

MARK–MENU: MARK–MENU (merkki–valikko) -painikkeella on kaksi toimintoa ja ne riippuvat siitä, mikä näyttötila on aktiivinen. Paina MARK–MENU (merkki–valikko) -painiketta karttapiirturin ollessa näkyvissä, jolloin pääset matkapisteisiin ja muihin toimintoihin. Paina painiketta vierityspalkin avaamiseksi, kun SmartCraft-tiedot ovat näkyvissä.

STBY-AUTO: tällä painikkeella käyttäjä voi keskeyttää (lepotila) tai kytkeä Navico® -järjestelmän toiminnan.

Poistuminen: Sulkee valikon ja poistaa kohdistimen näytöltä.

Pyörönuppi: Käytetään valikoissa liikkumiseen sekä taulukkojen lähentämiseen ja loitontamiseen ja voidaan painaa valintaan pääsemiseksi.

GO TO–PAGES: Lyhyt painallus tuo esiin kotisivut ja useita kertoja painamalla sillä voidaan siirtyä kotisivuvalikoissa. Pitkä painallus tuo esiin Go To (siirry) -valikkovaihtoehdot.

IN OUT–MOB: Zoomauspainikkeet eri NMEA-perusosille. IN (lähennys)- ja OUT (loitonnus) -painikkeiden samanaikainen painaminen merkitsee veneen sijainnin MOB (henkilö yli laidan) -kuvakkeella.

Power–Standby–Brightness (virta–lepotila–kirkkaus): Painamalla kerran päästään lepotilaan, muutetaan yksikön taustavaloa tai siirrytään Night (yö) -tilaan.

Kortinlukija: Mahdollistaa VesselView-ohjelmiston päivittämisen, navigointitaulukkojen lataamisen ja matkapisteiden ja asetusten tallentamisen.

Takapaneeli



Osa	Toiminto	Kuvaus
a ei saa ylittää	SmartCraft-	Yhdistää SmartCraft-verkkoon, liittää SC 100 -mittarit
b	Teho	Virransyöttö ja ulkoinen hälytys
c	Video sisään	Antaa kaksi komposiittivideotuloa
d	SIMNET/NMEA 2K	Yhdistää NMEA 2K -verkkoon
e	Verkko	Ethernet-verkkoportit

VesselView 7 -näytön sijainnit ja kuvaukset

VesselView-näytössä on useita kenttiä, joissa näkyvät tietyt moottoritiedot ja aktiivitilat.



- 1. Sovellusten vaihto: Tämän näyttöalueen koskettaminen mahdollistaa siirtymisen Mercury-sovellusnäytön ja viimeisen Navico-näytön välillä.
- 2. Jännite tai syvyys: Tämä datakenttä on käyttäjän määritettävissä. Käytettävissä olevan näyttösisällön luetteloon päästään Settings (asetukset) -valikosta.
 - Datakentässä näkyy jännite vain, kun SmartCraft-syvyyslähetintä ei ole asennettu.
 - Datakenttä näyttää syvyyden, jos SmartCraft-syvyyslähetin on asennettu.

Osa 1 - Alkuvalmistelut

- Ohjauskulma: Jos asennettu, käyttäjä voi valita enimmäisrajaksi 45° tai 60° ja kääntää kulman. Ohjauskulma on käytettävissä, jos asennettu anturi on liitetty SmartCraft-järjestelmän CAN-verkkoon. Ohjauskulma on oletuksena kytketty pois päältä, mutta se voidaan kytkeä manuaalisesti päälle Settings (asetukset) -valikossa.
- 4. Speed (nopeus): näyttää veneen nopeuden. Jos nopeuslähdettä ei ole käytettävissä, näytössä näkyy katkoviivoja. Näyttö näyttää nopeusarvon, nopeuslähteen (siipirattaan, pitot-anturin tai GPS:n) sekä mittausyksiköt (oletuksena on MPH). Kahta kokonaislukua suurempi nopeusarvo näkyy pienemmällä fontilla.
- 5. RPM: näyttää liikkuvan palkin, joka edustaa moottorin kierroslukua. Kahden moottorin sovelluksessa näkyy kaksi, kolmen moottorin sovelluksessa kolme ja neljän moottorin sovelluksessa neljä erillistä liikkuvaa palkkia.
- 6. Fuel: Tässä datakentässä näkyy polttoaineen kokonaismäärä veneessä.
 - Näyttää vain polttoaineen kokonaismäärän. Yksittäiset polttoainetiedot sijaitsevat valitulla data-alueella polttoaineenhallintakohdassa.
- 7. Vierityspalkkikuvake: Kosketa tätä aluetta vierityspalkin näyttämiseksi. Vierityspalkin avulla käyttäjä voi valita, mitä Mercury-sovellusnäyttöjä avataan käyttäjän valitsemalla data-alueella.
- 8. Evät: Tämä datakenttä on käyttäjän määritettävissä. Käytettävissä olevan näyttösisällön luetteloon päästään Settings (asetukset) -valikosta.
 - Jos asennettu, vasemmanpuoleinen evä näkyy trimmitietojen vasemmassa reunassa ja oikeanpuoleinen evä tietojen oikeassa reunassa.
- Vaihdeasento: DTS-tuotteissa näytetään kaikki vaihdeasennot jokaiselle moottorille. Asennot ovat F (eteenpäin), N (vapaa) ja R (peruutus). Muissa kuin DTS-tuotteissa näytetään N (vapaa) ja G (vaihteella).
- 10. Ajokulma: Tämä datakenttä on käyttäjän määritettävissä. Näyttää ajokulman enintään neljälle moottorille. Trimmin kohoikkuna on käytettävissä valitulla data-alueella. Trimmin kohoikkuna voidaan kytkeä päälle tai pois **Settings** (asetukset) -valikossa.
- 11. Valittu datakuvake: Näyttää kuvakkeen, joka edustaa kyseisellä hetkellä näytön valitulla data-alueella näytettäviä tietoja. Se näyttää myös aiemmin näytetyn valitun datan kuvakkeen, jos kyseisellä hetkellä ei näytetä valittua dataa. Avaa vierityspalkki koskettamalla MENU (valikko) -nuolipainiketta. Käyttäjä voi valita kuvakkeen vierityspalkista, jolloin esiin tulee valittu data.
- 12. Järjestelmän tila: näyttää sen hetkisen aktiivin tilan ja varoitukset.
- 13. Valittu data-alue: Näyttää kaiken valitun datan, johon kuuluvat alkukäynnistyksen skannauksen edistyminen, hyvää hallintaa koskevat ilmoitukset, huoltoaikataulut ja varoitukset.

Kosketa ja pyyhkäise alueita

VesselView 7 -näytössä on kosketusherkkiä alueita. Käyttäjä voi siten avata näytöstä erityisiä kohteita tai käyttää niitä määritetyillä kosketuksilla. Liikkeitä on kahdenlaisia: kosketus ja pyyhkäisy.

Kosketusalueet

Kosketusalueita käytetään sekä vakio- että käyttäjän valittavissa datakentissä. Nämä alueet antavat maksimikäytettävyyttä ja parantavat näytön grafiikkaa.



Neljän moottorin esimerkki

Alue	Kuvaus
1	Alue, josta päästään sovelluksen eri kohtiin TÄRKEÄÄ: Muut VesselView-järjestelmään liittyvät sovellukset eivät ehkä ole käytettävissä. Veneessä on oltava erityinen Navico [®] -laite, joka on liitetty NMEA 2K -perusosiin, jotta sovellusten välillä siirtyminen onnistuu.
2	Alue, joka näyttää datakentän tiedot
3	Alue, joka näyttää nopeustiedot
4	Alue, joka näyttää polttoainetiedot
5	Alue, joka avaa ja sulkee vierityspalkin
6	Alue, joka näyttää datakentän tiedot
7	Alue, joka näyttää datakentän tiedot
8	Alue, joka vaihtaa aktiivisen valikon näyttöä
9	Alue, joka näyttää järjestelmän eri tilatietoja
10	Alue, joka suorittaa eri tehtäviä valitulle data-alueelle
11	Alue, joka suorittaa eri tehtäviä valitulle data-alueelle



Yhden moottorin esimerkki

Alue	Kuvaus
1	Alue, josta päästään sovelluksen eri kohtiin TÄRKEÄÄ: Muut VesselView-järjestelmään liittyvät sovellukset eivät ehkä ole käytettävissä. Veneessä on oltava erityinen Navico [®] -laite, joka on liitetty NMEA 2K -perusosiin, jotta sovellusten välillä siirtyminen onnistuu.
2	Alue, joka näyttää datakentän tiedot
3	Alue, joka näyttää polttoainetiedot
4	Alue, joka näyttää nopeustiedot
5	Alue, joka avaa ja sulkee vierityspalkin
6	Alue, joka näyttää datakentän tiedot
7	Alue, joka näyttää datakentän tiedot
8	Alue, joka vaihtaa aktiivisen valikon näyttöä
9	Alue, joka näyttää järjestelmän tilatietoja
10	Alue, joka suorittaa eri tehtäviä valitulle data-alueelle
11	Alue, joka suorittaa eri tehtäviä valitulle data-alueelle

Pyyhkäisyalueet

Pyyhkäisyalueita käytetään valitulla data-alueella ja vierityspalkin valikossa. Pyyhkäisyliikkeitä on kahdenlaisia: vaaka- ja pystysuuntaisia.

- Vaakapyyhkäisyillä siirrytään eteenpäin käytettävissä olevilla sivuilla.
 - a. Sivut siirtyvät eteenpäin vaakapyyhkäisyn suuntaan.
 - b. Kun sivun loppu saavutetaan, vaakapyyhkäisy vasemmalle siirtää sivun viimeisestä sivusta ensimmäiseen sivuun.
 - c. Automaattista kierrätystä ja poistumista ei voida aktivoida tai valita pyyhkäisytoimintoa suoritettaessa.
 - Pystypyyhkäisyillä käyttäjä pääsee navigoimaan syvemmälle kyseisen kentän lisätietoihin.
 - a. Ylöspyyhkäisyllä navigoidaan syvemmälle lisätietoihin.
 - b. Alaspyyhkäisyllä poistutaan ja palautetaan tiedot yleiskatsaustilaan.
 - c. Jos syvällisempiä tietoja ei ole käytettävissä, pystypyyhkäisyjä ei oteta huomioon.
- Vierityspalkin valikko käyttää nopeuspohjaista pyyhkäisytoimintoa valikkovalintojen eteenpäin siirtämiseksi.
 - a. Hidas pyyhkäisy = hitaampi siirtyminen.

b. Nopea pyyhkäisy = nopeampi siirtyminen.



Alue	Kuvaus
а	Alue valitun datan vaaka- ja pystysiirtoon
b	Alue valitun datan vaakasiirtoon

VesselView 7 -ohjelmiston päivittäminen

Seuraavissa ohjeissa selitetään, kuinka VesselView 7 -ohjelmisto päivitetään. Tähän tarvitaan Internet-yhteys sekä tiedonsiirtoportti, jota käytetään tiedoston siirtämiseen FAT tai FAT32 micro SD -kortille.

Matkapisteiden, reittien ja seurantojen varmistus

Vaikka päivityksen ei pitäisi vaikuttaa matkapisteisiin, reitteihin ja seurantoihin, niiden varmistaminen on suositeltavaa ennen päivityksen aloittamista. Varmistusprosessi kopioi kaikki matkapisteet, reitit ja seurannat micro SD -kortille. Kortti saa olla sama kuin se, joka sisältää päivitystiedostot. Korttikapasiteetin on oltava riittävä suuri varmistettavan tiedon määrälle.

- 1. Käännä virta-avain päälle ja varmista, että VesselView on päällä.
- 2. Aseta micro SD -kortti kortinlukijaporttiin siten, että se naksahtaa ja pysyy hyvin paikallaan.
- 3. Paina pyörönupin alapuolella olevaa PAGES (sivut) -painiketta.
- 4. Valitse Tools (työkalut) ja sitten Files (tiedostot).
- 5. Valitse Waypoints (matkapisteet), Routes (reitit) ja Tracks (seurannat).



6. Valitse haluttu tiedostomuoto ja paina Export (vie).

7. Valitse micro SD -kortti kohteeksi ja valitse OK.



8. Anna varmistustiedostolle nimi näytön näppäimistöllä ja paina sitten Enter.

Uusimman ohjelmiston saaminen

 Näytön uusin ohjelmistoversio on ladattavissa Mercuryn verkkosivuilta osoitteesta www.mercurymarine.com/ vesselview. Jotta näet, mikä ohjelmistoversio VesselView-järjestelmässä on, käynnistä VesselView-järjestelmän virta. Kun järjestelmä käynnistyy, ohjelmistoversio näkyy näytön oikeassa alareunassa. Jos VesselView on jo käynnistetty, valitse Settings>System>About (asetukset>järjestelmä>tietoa) nykyisen VesselView-ohjelmistoversion näkemiseksi.





- 2. Valitse VesselView 7 -tuote ja napsauta DOWNLOAD UPGRADE (lataa päivitys).
- 3. Tietokoneesi turvallisuusasetuksista riippuen näytössä saattaa näkyä turvallisuusvaroitus. Jatka napsauttamalla Allow (salli).
- 4. Luo kiintolevyllesi kansio ja tallenna tiedosto tähän kansioon.
- Jos näet vaihtoehdon SAVE (tallenna) tai RUN (aja), valitse SAVE ja tallenna kiintolevyllesi.
 HUOMAUTUS: Tiedosto on tyypillisesti 70–100 Mt.
 TÄRKEÄÄ: Jotkin selaimet saattavat muuttaa tiedostotunnuksen. Varmista, etteivät tiedostonimi ja tunnus ole

muuttuneet. Oikean tiedostonimeä seuraavan tunnuksen tulee olla .upd. Älä nimeä tiedostoa uudelleen tai muuta tunnusta.

6. Kun tiedosto on tallennettu kiintolevylle, kopioi se 512 Mt:n tai suuremman tyhjän FAT tai FAT 32 micro SD -kortin päähakemistoon. Aseman päähakemisto on ylin taso, jossa tiedostoa ei ole asetettu kansioon.

Vesselview-version päivitys

Tärkeää huomata ennen päivitysprosessia ja sen aikana:

Oletko varmistanut matkapisteet, reitit ja seurannat?

- Kukin näyttö on päivitettävä huolellisesti; käytettävissä ei ole automaattista verkkotoimintoa useiden VesselViewnäyttöjen samanaikaista päivittämistä varten.
- Näyttöä ei saa kytkeä pois päältä eikä virtaa katkaista päivityksen aikana.
- Älä poista micro SD -korttia päivityksen aikana.
- Varmista, että virta-avain on OFF-asennossa eikä VesselView ole päällä. *HUOMAUTUS:* Joissakin asennuksissa VesselView-näyttöön kytketään virta erityisen piirin kautta virta-avainpiirin sijasta.

TÄRKEÄÄ: VesselView on kytkettävä pois päältä vähintään 30 sekunniksi ennen ohjelmiston päivittämistä.

- 2. Aseta micro SD -kortti kortinlukijaporttiin siten, että se naksahtaa ja pysyy hyvin paikallaan.
- 3. Käännä virta-avain päälle ja varmista, että VesselView on päällä.
- 4. Anna järjestelmän käynnistyä. Esiin tuleva näyttö pyytää tekemään päivityksen tai peruuttamaan toiminnon.
- 5. Korosta päivitystiedosto pyörönupilla ja paina nuppia valinnan vahvistamiseksi.



6. Älä käännä virta-avainta tai VesselView-näyttöä pois päältä äläkä poista micro SD -korttia ohjelmiston lataamisen aikana. Päivitysprosessiin saattaa mennä useita minuutteja.



7. Kun lataus on valmis, poista micro SD -kortti, jolloin järjestelmä käynnistyy automaattisesti uudelleen päivityksen viimeistelemiseksi.



8. Varmista, että päivitetty ohjelmistoversio on oikea versio. Paina Go To (siirry) -painiketta, paina Settings (asetukset), valitse Systems (järjestelmät) ja kierrä nuppi kohtaan About (tietoa). Varmista nuppia painamalla. Nykyinen ohjelmistoversio tulee näkyviin. Moottorin sammuttaminen 30 sekunniksi ja käynnistäminen uudelleen tuo esiin myös ohjelmistoversion alkukäynnistysnäytön oikeaan alareunaan.

Kosketusnäytön kalibrointi

- 1. Sammuta yksikkö.
- 2. Paina MENU (valikko) -painiketta pidempään, käynnistä sitten yksikkö.

Osa 1 - Alkuvalmistelut

3. Pidä MENU (valikko) -painiketta alhaalla käynnistämisen aikana, kunnes kalibrointiohjelman näyttö tulee esiin (noin 15 sekuntia).



Kalibrointiohjelman näyttö

4. Kosketa näytön hiusristikkoa yhdeksän kalibrointivaiheen suorittamiseksi.

5. Kun kalibrointi on valmis, yksikkö palaa normaaliin sovellusnäyttöön.

Huolto

TÄRKEÄÄ: Laitteen suojaamiseksi on suositeltavaa asentaa toimitettu aurinkosuoja, jos laite ei ole käytössä.

Näyttöruudun puhdistus

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

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

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

Tallennusvälineportin puhdistus

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

Reagointipainikkeet

Varmista, ettei yksikään painike ole juuttunut ala-asentoon. Jos havaitset juuttuneen painikkeen, liikuttele sitä sen vapauttamiseksi.

Osa 2 - Alkunäytöt ja asennusohjelma

Sisällysluettelo

Käynnistyksen aikainen VesselView 7 -varoitusnäyttö	12
Käynnistyskuva	12
Ohjattu asennusohjelma	12
Tuo kokoonpano	13
Moottoriasetukset	13
Näyttöasetukset	14
Laiteasetukset	14
Yksikköjen asetukset	15
Säiliöiden kokoonpano	15
Nopeusasetus	17
Asennusohjelman suorittaminen loppuun	18
Datalähteen asetus	18

Asetusvalikko 2	20	1
Näyttöruudut 2	23	
Käynnistys2	23	
Moottori sammutettu, virta-avain ON-asennossa		
	23	
Moottori käy tyhjäkäynnillä 2	23	
Moottorivika	24	
Vikanavigointi2	24	
Moottorin määräaikaishuolto 2	24	
Järjestelmän skannaus - skannausraportti	25	
Viestintävirheet 2	26	

Käynnistyksen aikainen VesselView 7 -varoitusnäyttö

Kun VesselView 7 käynnistetään, esiin tulee varoitusnäyttö, joka ilmoittaa, ettei käyttäjä saa luottaa tuotteeseen ensisijaisena navigointilähteenä ja että käyttäjä ottaa kaiken vastuun tuotteen käytöstä ja siihen liittyvistä riskeistä.

Käynnistyskuva

Kun virta-avain kytketään päälle, Mercuryn käynnistyskuva tulee esiin. Moottorin käyttötuntien määrä näytetään enintään neljälle moottorille. Ohjelmistoversio näkyy näytön oikeassa alareunassa. Päästöjenhallinnalla varustetuissa moottoreissa näkyy moottorikuvake näytön vasemmassa alareunassa.



Mercuryn käynnistyskuva

Ohjattu asennusohjelma

TÄRKEÄÄ: Älä paina mitään painikkeita VesselView-järjestelmän käynnistyessä alus- ja moottoritietojen keräämistä varten. Kun VesselView käynnistetään ensimmäistä kertaa tai tehdasasetusten palauttamisen jälkeen, järjestelmän käynnistysjakso kestää muutaman sekunnin ajan.

Ohjattu asennusohjelma antaa ohjeita VesselView -näytön kokoonpanon määrittämisen ensivaiheissa. Asennusohjelmaan päästään milloin tahansa vieritettävän valikkopalkin SETTINGS (asetukset) -kuvakkeen kautta. Kosketa vierityspalkin nuolta ja pyyhkäise asetuskuvakkeeseen. Käynnistä asennusohjelma siirtymällä kohtiin Settings>System>Setup Wizard (asetukset>järjestelmä>asennusohjelma). Jatka painamalla Seuraava.



56740

Tuo kokoonpano

Voit tuoda nykyisen veneen kokoonpanon asettamalla FAT tai FAT32 SD-kortin, jossa on kokoonpanotiedosto, ja valitse tiedosto pudotusvalikosta. Jos tuontitiedostoa ei ole, jatka koskettamalla Seuraava.

Device	e Configuration	X
\$ }	IMPORT CONFIG To import configuration, select settings file and press Import.	
	no settings to import	-
_		
< Previ	ious Next> Import	5674

Moottoriasetukset

- 1. Valitse oikea vaihtoehto moottorin asetusnäytössä pyörönupilla tai koskettamalla valikkokenttiä.
- 2. Suorita Moottorin asetukset -näytön valinnat loppuun. Kun olet tehnyt valinnat, jatka koskettamalla Seuraava.

Device	e Configuration	a - Moottorityypin valikko
\$ }	ENGINE SETUP Engine Type	b - Moottorimallin valikko
	Verado a	
	Engine Model	
	Verado Pro Four Stroke 300	
	Malfunction Indicator Lamp	
	MIL Disabled -	
< Previ	ious) (Next >	
	567	42

3. Avaa ja valitse asianmukainen vaihtoehto Moottorin asetukset -näytön muissa valikkokentissä. Kun olet tehnyt valinnat, jatka koskettamalla Seuraava.



a - Moottorimalli-valintakenttä



- a Ohjaussauva-valintakenttä
- b Moottoreiden lukumäärä -kenttä

Näyttöasetukset

Riippuen moottorin asetusnäytössä näkyvästä moottoreiden lukumäärästä, valitse tässä VesselView-yksikössä näytettävät moottorit. Voit valita enintään neljä moottoria. Jatka painamalla Seuraava.

Device Configuration		×	a
\$ \$	DISPLAY SETUP Select which engines to show on this display.		
< Prev	ous Next>		

56746

Laiteasetukset

Valitse oikeat vaihtoehdot laitteen asetusnäytössä pyörönupilla tai koskettamalla valikkokenttiä. Jos käytössä on useita VesselView-laitteita, osoita jokaiselle yksikölle oma numero, jotta vältytään dataongelmilta. Ruorinumeroiden on vastattava yksittäisen VesselView-yksikön sijaintia. Jatka painamalla Seuraava.

Device Configuration	X
DEVICE SETUP Unique VesselView ID: 1 Helm ID: 1 1 (Previous) Next >	•
	56747

a - VesselView-valintakenttä

- Näkyviin valitut moottorit

b - Ruori-valintakenttä

Yksikköjen asetukset

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

Device	e Configuration	a -	Mittayksiköt-valintakenttä
}	What units of measure do you want to use? Selects the general type of units of measure. You can later change any particular unit of measure.		
	U.S. Standard		
	Metric		
< Previ	ious) Next >		
	56748		

Säiliöiden kokoonpano

Valitse veneen polttoainesäiliöiden lukumäärä pudotuskentästä. Jatka painamalla Seuraava.

Devic	e Configuration	X
}	Number of tanks	Ţ
< Prev	ious) Next >	

a - Säiliöiden lukumäärä -valintakenttä

56749

Valitse säiliölähde, säiliötyyppi ja säiliökapasiteetti pyörönupilla tai koskettamalla valikkokenttiä.

Device	e Configuration	X
<u>نې</u>	Tanksource a	•
	Tank type b	Ţ
	Tank capacity (gallons)	
	Name	
< Previ	ious Next>	
		56750

- a Säiliölähde-valintakenttä
- b Säiliötyyppi-valintakenttä
- c Säiliökapasiteetti-syöttökenttä

Siirry kapasiteettiin näytön näppäimistöllä. Kun olet syöttänyt säiliökapasiteetin tiedot, sulje näppäimistö koskettamalla OK. Jatka painamalla Seuraava.



- a Säiliökapasiteetti-syöttökenttä
- **b** Näytön näppäimistö

56751

Nimikenttään tulee säiliön nimi. Voit vaihtaa säiliön nimeä koskettamalla kenttää ja käyttämällä näytön näppäimistöä säiliön nimen muuttamiseksi.



Riippuen kokoonpanon asetuksissa annetusta säiliöiden lukumäärästä näyttöön palaa säiliölähdenäyttö. Kaikkiin valikkokenttiin on täytettävä asianmukaiset tiedot kullekin lisäsäiliölle. Kun kaikki valikkokentät on täytetty, jatka koskettamalla Seuraava.

Polttoainekapasiteettinäyttö näyttää syötettyihin tietoihin perustuvan kokonaiskapasiteetin.

Device Configuration	a - Polttoainekapasiteetti-kenttä
< Previous Next > 56756	

Nopeusasetus

Nopeusasetusnäytössä on kolme vaihtoehtoa sen määrittämiseksi, kuinka VesselView kerää nopeustietoja. Jos veneessä on GPS, käytettävissä olevat laitteet voidaan valita pudotusvalikosta. Jos veneessä on pitot-anturi, tämä vaihtoehto on valittuna. Jos veneessä on siipiratas, se voidaan valita esiin tulevasta pudotusvalikosta. Kun nopeuslähde on valittu, jatka koskettamalla Seuraava.



- a GPS-lähteen kenttä
- b Pitot-lähteen kenttä
- c Siipirataslähteen kenttä

56757

Jos valittiin pitot-lähde, esiin tulee Pitot-nopeusanturin näyttö. Valitse haluttu vaihtoehto Pitot-anturityypin pudotusvalikosta. Useimmissa moottoreissa käytetään 100 psi:n pitot-anturia. Mercury Racingin tuotteissa käytetään 200 psi:n pitot-anturia. Jatka valinnan jälkeen koskettamalla Seuraava.

Device	e Configuration	X
}	Pitot Sensor Type	
	100psi	•
	Pitot Multiplier	
	1.000	
Previ	ious Next >	
		56758

a - Pitot-paineen kenttä

Jos valittiin siipirataslähde, esiin tulee siipiratasanturin näyttö. Valitse haluttu vaihtoehto siipirattaan anturityypin pudotusvalikosta. Jatka valinnan jälkeen koskettamalla Seuraava.

Device Configuration	X	a - Siipirattaan anturityypin kenttä
Paddle Wheel Sensor Type		
Legacy	•	
Paddle Wheel Multiplier Hz/mph		
4.910		
< Previous Next >		
	56759	

Asennusohjelman suorittaminen loppuun

Suorita VesselView-näytön asennusohjelma loppuun koskettamalla Lopeta. Älä sammuta yksikköä, ennen kuin lopetusnäyttö vaihtuu veneen aktiviteettinäyttöön.



Datalähteen asetus

VesselView pyytää asettamaan havaittavia datalähteitä. Jatka koskettamalla OK



56761

Käynnistä kaikki tuotteet ja moottorit sen varmistamiseksi, että kaikki tietoja tuottavat lähteet voidaan havaita. Aloita prosessi koskettamalla Aloita.





Kun automaattinen valinta on valmis, kosketa Sulje.



56764

VesselView näyttää järjestelmänäytön. Määritettyjen parametrien puitteissa toimivat järjestelmät näkyvät vihreinä.



Moottorin käyttötunnit tulevat esiin, kun kosketetaan Järjestelmä OK -kenttää.



Asetusvalikko

Kaikkiin asetuksiin voidaan tehdä muutoksia milloin tahansa asetusvalikosta. Kaikkia pudotus- ja flyout-valikoita voidaan navigoida koskettamalla näyttöä tai käyttämällä pyörönuppia. Asetusvalikkoon päästään näytön oikeassa alareunassa olevalla vierityspalkilla.



1. Järjestelmävalikko.



2. Alusvalikko.

Settings				
System	•			
Vessel	•	Tabs	•	
Engines	•	Tanks	•	
EasyLink	•	Speed	•	
Preferences	•	Steering	•	
Alarms	•	Cameras install	ed 🗌	
Personality file	•	Sea Temp	•	
		Depth Offset	0.0 ft	
	1		/	

3. Moottorivalikko.



4. EasyLink-valikko.

Settings				
System	۲			
Vessel	•			
Engines	•			
EasyLink	×		"PORT"	•
Preferences	•		"PORTCTR"	•
Alarms	•		"STBDCTR"	•
Personality file	•		"STBD"	×
		_		

5. Omat valinnat -valikko.

Settings				
System	•			
Vessel	•			
Engines	•	Buzzer		
EasyLink		Backlight	•	
Preferences		Scroller Bar	•	
Alarms	•	Data Boxes	•	
		Popups	•	
Personality file		Auto-cycle interval 5 seconds	T	
		Units	•	

6. Hälytysvalikko.



7. Ohjelmatiedostovalikko.

Settings					
System	•				
/essel	•				
Engines	•				
EasyLink	•				
Preferences	•				
Alarms	•				
Personality file	•	Export	•		
		Import	•		
		Restore	+		

Näyttöruudut

Käynnistys

Käynnistettäessä käynnistyskuvasarjan jälkeen tulee esiin päänäyttö ja kaikki tiedot ja grafiikka ovat aktiivisia. Käytettävissä on kaksi tilaa: moottori sammutettuna tai moottori käynnissä. Seuraavassa taulukossa ja tiedoissa selitetään järjestys, jossa vakion ja käyttäjän valitseman datan alueet muuttuvat.

Moottorin tila	Käyttäjän valitsema data-alue
Moottori sammutettu, virta-avain ON-asennossa	Hyvän hallinnan ilmoitus
Moottori pyörii	Järjestelmän skannaus käynnissä, näytössä näkyy animoitu potkuri
Moottori käy tyhjäkäynnillä	Potkurin väri muuttuu vihreäksi
Moottori käy vaihteella	Tason 1 älykkäät tilannekohtaiset tiedot

Moottori sammutettu, virta-avain ON-asennossa

Mercuryn hyvän hallinnan viestinäyttö näkyy käyttäjän valitsemalla data-alueella, kun virta-avain on ON-asennossa mutta moottorit eivät käy. Kaikki toiminnot ovat käytettävissä eikä moottorin tietoja näy näytössä.

Ilmoitukset ovat summittaisia. Esimerkkejä: Onko sinulla kellukkeita? Mercury muistuttaa sinua turvallisesta veneilystä.
Hyvän hallinnan luettelokohdat voivat muuttua moottorityypin tai ohjelmakokoonpanon mukaan.

Moottori käy tyhjäkäynnillä

Kun moottori käy, näytön käyttäjän valitsemalla data-alueella näkyy vihreä potkuri, kun järjestelmän skannausraportti on valmis.

Näytön käyttäjän valitsemalla data-alueella näkyy animoitu potkuri sekä edistymispalkki, joka osoittaa, että skannaus on meneillään.



- a Animoitu potkuri
- **b** Edistymispalkki

Jos moottori jossakin vaiheessa siirretään vaihteelle, järjestelmän skannaus pysähtyy, potkuri muuttuu vihreäksi ja tason 1 älykäs tilannekohtainen data tulee esiin.

Osa 2 - Alkunäytöt ja asennusohjelma

Kun skannaus on valmis, sisältöön liittyviä eri kohoikkunoita saattaa tulla esiin: moottoriviat, huoltomuistutukset, tiedonsiirtovirheet, järjestelmä OK -skannausraportti.



Moottorivika

Jos moottorivika havaitaan järjestelmän skannauksen aikana, käyttäjän valitsemalla data-alueella näkyy kuvaileva teksti lihavoidussa värillisessä vikanäytössä. Vikanäytön väri riippuu havaitun vian tyypistä. Vasemmassa alareunassa oleva järjestelmän tilakenttä muuttuu näytetyn vian mukaan.



- a Varoituskuvake ja vian nimi
- b Lyhyt teksti tai legacy-teksti
- c Moottorivian sijainti
- d Toimintateksti
- e Vikojen lukumäärä

Vikanavigointi

Kun vikoja on läsnä, ne näkyvät käyttäjän valitsemalla data-alueella. Viat tunnistetaan numeroista, jotka näkyvät käyttäjän valitseman data-alueen alareunassa.

- 1. Käyttäjän valitsema kenttä siirtyy oletuksena ensimmäiseen vikaan ja siinä näkyy musta numero valkoisessa ruudussa.
- 2. Valittu vika vaihtelee vikanumeron ja plus (+) -symbolin välillä, joka osoittaa, että lisää dataa on näytettävänä.



- a Vikojen lukumäärä
- b Valittu vika
- Vikojen poistumiskuvake
- Kun plus (+) -symboli on käytettävissä, kyseiseen vikaan liittyviä lisätietoja voidaan tarkastella. 3
- 4. Kun lisätiedoille tarvitaan enemmän sivuja, vika-alueella näkyy yksi tai useampi ympyrä. Valitun sivun ympyrä näkyy valkoisena. Tällä alueella näytetään vian pitkä tekstikuvaus.
- 5. Voit poistua vikakentästä X -painikkeella.

Moottorin määräaikaishuolto

Jos huoltomuistutus havaitaan järjestelmän skannauksen aikana, käyttäjän valitsemalla data-alueella näkyy kuvaileva teksti voimakkaalla värillä. Vasemmassa alareunassa oleva järjestelmän tilakenttä muuttuu näytetyn huolto-ongelman mukaan. Käytä tervettä järkeä sijoituksesi suojelemisessa ja tarkista moottoriöljy säännöllisesti, parhaassa tapauksessa ennen jokaista käyttökertaa.

1. Kun määräaikaishuollon aika on kulunut kokonaan umpeen, käyttäjän valitsemalla data-alueella näkyy yleinen huoltomuistutus määräaikaishuollon suorittamisesta.



Avaa plus (+) -kuvake tekstin suurentamiseksi. Voit asettaa huollon 100 %:iin tai poistua näytöstä.
 HUOMAUTUS: Huoltomuistutusta esittävä jakoavainkuvake näkyy järjestelmän tilakentässä, kunnes vika poistetaan järjestelmästä.



3. Kun huoltomuistutus on asetettu uudelleen, jakoavainkuvake ei näy enää järjestelmän tilakentässä.



Järjestelmän skannaus - skannausraportti

Kun järjestelmän skannaus suoritetaan loppuun eikä vikoja, huoltomuistutuksia tai tiedonsiirtovirheitä havaita, käyttäjän valitsemalla data-alueella näkyy teksti SCAN COMPLETE (skannaus valmis) sekä raportti ja hyvän hallinnan ilmoitus. Skannausraportti näkyy, kunnes moottori siirretään vaihteelle tai X-painiketta painetaan.

Hyvän hallinnan ilmoitukset valitaan summittaisesti. Esimerkkejä: Onko sinulla kellukkeita? Mercury muistuttaa sinua turvallisesta veneilystä.

• Hyvän hallinnan luettelokohdat voivat muuttua moottorityypin tai ohjelmakokoonpanon mukaan.



Skannaus valmis

Hyvän hallinnan ilmoitus

Viestintävirheet

Kun järjestelmän skannaus havaitsee viestintävirheen, skannaus pysähtyy ja kaikissa datakentissä näkyy katkoviivoja. Järjestelmän tilakenttä on harmaa ja näytössä näkyy X punaisessa ympyrässä sekä teksti Comm Error.



Viestintävirhe

3

Osa 3 - Näytön yleiskatsaus ja käyttö

Sisällysluettelo

28
29
29
30
30
30
31
31
32
32
32
32
32
33
34
34
34
34
35
35
35

Smart Tow -tilan käyttäjän valitsema data-alue	. 36
Navigointi	36
Tallenna	37
Luo mukautettu käynnistys	38
Vakionopeustila	. 38
Vakionopeus	. 38
Vakionopeuden data-alue	. 39
Vakiodata-alueen muutos	39
Vakionopeus – käyttäjän valitsema data-alue	. 39
Vakionopeusnavigointi	. 39
Automaattiohjaustila	. 40
Automaattiohjausnäytön yleiskatsaus	. 40
Automaattiohjausnäyttöjen navigointi	. 40
Automaattiohjauksen minimointi	40
Uisteluohjaustila	. 41
Uisteluohjaus	. 41
Uisteluohjauksen data-alue	. 41
Vakiodatakentän muutos	41
Uistelu – käyttäjän valitsema data-alue	. 41
Uistelunavigointi	. 41
-	

Järjestelmän tilakentän toiminnot:

Järjestelmän tilakenttää käytetään viestimään tiettyjä moottoritietoja ja aktiivitiloja. Se näkyy aina päänäytön vasemmassa alareunassa, paitsi jos nähdään varoittavan kokoruudun kohoikkuna. Väri, kuvake ja teksti muuttuvat järjestelmän tilan, varoitusten, huoltoilmaisimen ja aktiivitilojen mukaan. Veneen ohjelma ja asennetun moottorin tyyppi vaikuttavat suoraan siihen, mitkä kuvakkeet ovat käytettävissä järjestelmän tilakentässä. Kaikkia käytettävissä olevia kuvakkeita ei ole lueteltu seuraavassa taulukossa.

Järjestelmän ilmaisinalueen esimerkkejä	
۴ 1 51875	Moottorikuvake virta-avaimen ollessa ON-asennossa. Kuvake näkyy vain, jos moottorissa on päästöjenhallinta.
COMM ERROR 52099	Viestintävirhe virta-avaimen ollessa ON-asennossa. Moottori ei viesti CAN-verkon kautta.
SYSTEM OK 52100	Osoittaa, että jokainen CAN-verkkoon liitetty osa on normaalien toimintaparametrien sisällä.
WARNING 52101	Varoituskuvake osoittaa, että järjestelmässä on vika.
STBD 52102	Varoitus osoittaa, että oikeanpuoleisen moottorin vianmääritysjärjestelmä on havainnut vian. Kaikki muut viallisiksi havaittujen moottorien sijainnit ovat samanlaisia.
SYSTEM OK WAYPOINT 52104	Automaattiohjauksen matkapisteen seuranta. Oranssi väri osoittaa, että matkapisteen seuranta on aktiivinen ja tietokoneella ohjattu. Jos automaattiohjauksen matkapisteseuranta on lepotilassa (ei aktiivinen), kentän väri on harmaa. Tämä värinmuutos on sama kaikille automaattiohjauksen toiminnoille.

Datakenttien navigointi

Käyttäjän valitsema data-alue jakaa tilansa alkukäynnistyksen skannauksen edistymisen, hyvää hallintaa koskevien ilmoitusten, huoltoaikataulun ja varoitusten kanssa. Tietyt tiedot käynnistyksen etenemisestä muuttuvat moottorin myötä tai jos havaitaan varoituksia, näytetään näiden tapahtumien aikana.



Datakentän kokotiedot	
a ei saa ylittää	Taso 4 on kokoruudun kenttäkoko, joka tulee käytöön, kun näytön kohoikkunavaroituksia esiintyy.
b	Taso 3 on vakionäytön kenttäkoko, joka tulee käyttöön, kun moottorin tai veneen kohoikkunat muuttuvat. Muutoksia voivat olla esimerkiksi ajokulma, navigointi, ECO ja polttoaine.
с	Taso 2 on vakionäytön kenttäkoko kaikille datakentille.
d	Taso 1 on vakionäytön kenttäkoko kaikille datakentille, jotka sisältävät käynnistyksen aikaisen järjestelmäskannauksen.

Datakenttien laajentaminen

Datakenttiä voidaan suurentaa korostamalla laajennuskuvaketta (X-PAND) ja painamalla pyörönuppia.



Laajennuskuvake

Kun kuvake on aktivoitu, käyttäjän valitsema data-alue täytetään aktiivisesti näytetyn datavalinnan suurennetulla datalla. Enintään kuusi datavalintaa voidaan suurentaa, yksi kerrallaan, ja ne tulevat esiin seuraavan kuvan mukaisessa kronologisessa järjestyksessä. Datakentät 3 ja 4 näyttävät vain valinnaisen käyttäjän valitseman datan.

HUOMAUTUS: Ajokulman ja evien oletusasetus ei suurene, ellei niitä aktivoida ulkoisilla säätimillä. Jos ne aktivoidaan, kohoikkunaprosessi otetaan käyttöön. Ajokulman ja evien kohoikkunat voidaan kytkeä pois Settings (asetukset) -valikosta.



Osa 3 - Näytön yleiskatsaus ja käyttö

Kullakin datakentällä on oma sivun ilmaisin käyttäjän valitseman datan vasemmassa alareunassa. Voit tarkastella lisävalintoja koskettamalla sivujen eri ilmaisimia. Kosketa syklikuvaketta, jos haluat saada kaikki datavalinnat näyttöön vuorotellen ajan mukaan syötetyssä järjestyksessä.



- a Sivujen ilmaisimet
- b Automaattisen syklin kuvake
- **c** Poistumiskuvake

Automaattinen sykli

- Kun automaattinen sykli on valittu mutta se ei ole aktiivinen, kuvake näkyy valkoisessa kentässä.
- Aktivoi automaattinen sykli pyörönuppia painamalla. Kuvake näkyy sinisessä kentässä valkoisin nuolin ja nämä värit säilyvät, kunnes automaattinen sykli poistetaan käytöstä. Automaattisen syklin oletusaika on viisi sekuntia sivua kohden, ja tätä aikaa voidaan muuttaa Settings (asetukset) -valikosta.
- Voit kytkeä automaattisen syklin pois päältä korostamalla X:n ja painamalla kuittauspainiketta tai koskettamalla automaattisen syklin kuvaketta. Automaattinen sykli poistuu käyttäjän valitsemalta data-alueelta.

Vierityspalkin toiminnot

Vierityspalkilla päästään näkemään kuvakekohtia, jotka eivät tällä hetkellä näy näytön käyttäjän valitsemalla data-alueella. Vierityspalkkikuvakkeet pysyvät piilossa, kunnes vierityspalkki aktivoidaan. Vierityspalkkia voidaan jatkaa koskettamalla näytön vierityspalkin MENU (valikko) -nuolikielekettä. Pyyhkäisy oikealle tai vasemmalle vie kaikkien vierityspalkkivaihtoehtojen läpi. Jos yhtään valintaa ei tehdä viidessä sekunnissa, vierityspalkki häviää näkyvistä. Kun kuvake valitaan, käyttäjän valitsema data-alue muuttuu näyttämään kuvakkeen nimen ja kyseiseen toimintoon liittyvän datan.

Vierityspalkin aktivointi ja navigointi

- 1. Paina näytön oikeassa alareunassa olevaa vierityspalkin MENU (valikko) -nuolikielekettä.
- Korosta pyörönupilla kuvake, jonka haluat näyttää, ja aktivoi se painamalla pyörönuppia. Valkoinen taustaruutu korostaa valittavan vierityspalkkikuvakkeen. Navigointi pyyhkäisemällä vierityspalkkia ja koskettamalla kuvaketta antaa samat tulokset kuin pyörönuppi.

HUOMAUTUS: Nuolikuvake tulee esiin vierityspalkin vasemmalle ja oikealle puolelle. Kun vain yksi nuolikuvake on näkyvissä, sinun on siirryttävä nuolen osoittamaan suuntaan. Kun molemmat nuolet ovat näkyvissä, kumpi tahansa suunta voidaan vaihtaa tai pyyhkäistä.





b - Vierityspalkin nuolet

Käyttäjän valitsema data-alue

Vierityspalkin navigoinnin aikana, kun kuvake on korostettuna pyörönupilla, käyttäjän valitsema data-alue muuttuu näyttämään kuvakkeen, kuvakkeen nimen sekä kuvauksen siitä, mitä toiminto tekee. Käyttäjän valitsema alue näyttää nämä tiedot vain viisi sekuntia, ellei pyörönuppia paineta. Samoin käytettäessä vierityspalkin navigoinnin kosketus- ja pyyhkäisymenetelmää, kuvakkeiden koskettaminen niitä pyyhkäistäessä näyttää niiden nimen ja toiminnon kuvauksen. Pyyhkäisemätön kosketus paikallaan viiden sekunnin kuluessa aktivoi kyseiset tiedot käyttäjän valitsemalla data-alueella.

Vierityspalkkikuvakkeet



Kuvakkeen ku	ivaus
a ei saa ylittää	Lämpötila – näyttää moottorin ja nesteen lämpötila-arvot öljylle, vedelle ja polttoaineelle. Näyttää ympäristöilman ja imusarjan ilman lämpötilan. Käytettävissä olevat tiedot riippuvat moottorista.
b	Paine – näyttää moottorin painearvot vedelle, öljylle, polttoaineelle, ja tehon. Käytettävissä olevat tiedot riippuvat moottorista.
С	Jännite – näyttää akkuarvot kaikille moottoreille.
d	Säiliöt – näyttää veneen säiliötiedot polttoaineen, veden, jätteen ja öljyn (vain kaksitahtinen) kapasiteetille.
е	Matkaloki – näyttää tallennetut matkatiedot: kokonaisetäisyys, kokonaisaika, keskimääräinen nopeus ja keskimääräinen polttoaineenkulutus. Matkalokiin tallennetut tiedot voidaan poistaa ja asettaa nollaan.
f	Generaattori – näyttää tiedot, jotka generaattori voi lähettää NMEA 2000- tai J1939-protokollan CAN-verkon kautta: nykyinen tila (ajo/ pysäytys), jännite (AC/DC), taajuus (Hz), käyttötunnit, öljynpaine ja veden lämpötila.
g	Smart Tow – aktivoi Smart Tow -profiilit valintaa varten. Profiileja voidaan muuttaa.
h	Uisteluohjaus – aktivoi hitaan moottoriohjauksen. Voidaan käyttää moottorin kierrosluvun hallintaan.
i	Polttoaineenhallinta – näyttää polttoainejärjestelmän tilastotietoja: nykyinen talous, keskimääräinen talous, tunnissa käytetty tilavuus, kokonaistilavuus ja käytetty polttoaine.
j	Automaattiohjaus – näyttää automaattiohjaustietoja.
k	Eco – näyttää tietoja, jotka ohjaavat käyttäjää asettamaan parhaan ajokulman asennon ja moottorin nopeuden parhaan polttoainetalouden saamiseksi.
I	Navigointi – näyttää asennettuun navigointijärjestelmään liittyviä tietoja: kompassisuunta, pituus- ja leveysaste, aika matkapisteeseen (TTW), suuntakulma matkapisteeseen (BTW), etäisyys matkapisteeseen (DTW) ja maasuunta (COG).
m	Laajenna – näyttää laajennetut tiedot valituista datanäytöistä. Valitut tiedot tulevat näyttöön vuorotellen.
n	Ajokulma ja evät – näyttää vetolaitteen ajokulman asennon ja evien asennon. Eviin on asennettava anturi, jotta tämä toiminto näyttää tietoja.
0	Suorituskyky – näyttää edistyneitä suorituskykytietoja: huippusuorituskyky (RPM/nopeus) ja tuumia potkurin kierroksella.
р	Moottoritiedot – näyttää moottorin lisätietoja: pakosarjan lämpötila, kaasuprosentti, moottorin kuorma ja pakosarjan tehostinpaine. Käytettävissä olevat tiedot riippuvat moottorista.
q	Vakionopeus – aktivoi vakionopeuden. Toiminnon avulla käyttäjä voi ohjata venettä moottorin kierrosluvulla tai veneen nopeudella. Veneen nopeusohjaus edellyttää siipiratasanturia tai GPS:ää.
r	Asetukset – pääsijainti, josta tietoja voidaan kytkeä päälle tai pois, muuttaa anturin datatoleranssia ±, valita halutut näyttöarvot (metrijärjestelmä/englantilainen/veneily) ja palauttaa tehdasasetukset. <i>Huomautus: Huomaa – palautus tehdasasetuksiin poistaa kaikki mukautetut asetukset.</i>

Economy-tila ECO-tila



ECO-tila näyttää tietoja, jotka ohjaavat käyttäjää asettamaan optimaalisen ajokulman asennon ja moottorin nopeuden parhaan polttoainetalouden saamiseksi. Moottorin ohjausyksikkö (ECM) tai propulsionohjausyksikkö (PCM) laskee parhaan polttoainetalouden moottorin ja veneen eri antureiden antamien tietojen perusteella.

- 1. Vierityspalkki voidaan avata koskettamalla näytön vierityspalkin kielekettä.
- 2. Käytä pyörönuppia tai pyyhkäise ECO-tilan kuvakkeen löytämiseksi ja kosketa kuvaketta tai paina nuppia. Käyttäjän valitsema data-alue näyttää ECO-kuvakkeen sekä lyhyen kuvauksen siitä, kuinka paras polttoainetalous saavutetaan.

ECO-tilan minimi- ja maksimiarvot

Kun ECO-tila on aktiivinen, minimi- ja maksimiarvojen kohdeviivat näkyvät kierrosluvun tiedoissa. Nämä viivat näyttävät aktiivisen optimaalisen alueen, joka on laskettava. Kohdeviivoja voidaan säätää Settings (asetus) -valikossa.



ECO-tilan kierrosluku- ja ajokulmatavoitteet

Kun kierroslukuarvot saavuttavat minimiarvoalueen, kierrosluku- ja ajokulmatavoitteet tulevat esiin. Värillinen viiva täyttää kierroslukualueen värillisillä tavoitteilla ilmoittaen käyttäjälle, missä tavoitearvot ovat ja niiden väri muuttuu, kun optimaalinen taso on saavutettu.

Tavoitevärit

Kolmion värivlivat					
Tila	Väri	Täyttöarvo	Toimenpide	Kuva	
Tavoitetta ei saavu- tettu	Keltainen	Ääriviivat	Vilkkuu	52170	
Tavoite saavutettu	Vihreä	Palaa tasaisesti	Jatkuva	52171	

Seuraavassa on esimerkkejä ECO-toiminnon kierroslukutavoitteista eri tiloissa.



Ei optimoitu



Optimoitu

Käyttäjän valitsema data-alue näyttää ajokulman tavoitteet.



Kun kaikki tavoitteet on saavutettu, käyttäjän valitseman data-alueen näyttö muuttuu ohjeista näyttämään nykyisen polttoainetalousarvon ja tekstin OPTIMIZED.



ECO-navigointi

Käyttäjän valitseman data-alueen alatunnisteessa näkyy REFRESH, MINIMIZE ja X.

- Minimize (minimointi) piilottaa ECO-ohjeet ja näyttää järjestelmän näytön alatunnisteessa tekstin ECO MODE. Minimize antaa käyttäjälle tilaisuuden näyttää muita tietoja käyttäjän valitsemalla data-alueella.
- Refresh (virkistä) nollaa ECO-arvot ja käyttää uusia parametreja kierrosluvun ja ajokulman kohdearvojen määrittämiseen.
- X sulkee ECO-tilan ohjelman ja poistaa kierrosluvun ja ajokulman kohdearvot vakion datan alueelta.



a - Virkistysb - Minimointic - Poistuminen

ECO-tilan virkistys

- Virkistyksen avulla voit laskea uudelleen nykyiset arvot, joita ECO käyttää kierrosluvun ja ajokulman kohteille.
- 1. Korosta virkistystoiminto ja paina kuittauspainiketta.
- 2. Ohjeet näkyvät käyttäjän valitsemalla data-alueella. Korosta virkistystoiminto ja paina kuittauspainiketta.



- 3. Kun järjestelmä on saanut uusien kohteiden laskemisen loppuun, käyttäjän valitsema data-alue muuttuu osoittamaan, että arvot on virkistetty.
- 4. ECO-tilan käyttäjän valitsema data-alue näyttää ohjeet ja uudet kohdealueet parhaan polttoainetalouden optimointia varten.

Minimointi

Minimointitoiminto sallii käyttäjän jatkaa ECO-toiminnoilla samalla, kun se näyttää lisätietoja käyttäjän valitsemalla dataalueella.

- 1. Kun minimointi on valittu, ECO-tilan tiedot poistetaan ja käyttäjän valitsemalla data-alueella näytetään lisätietoja. Voit valita myös rajoitetun määrän kohteita vierityspalkista.
 - Vierityspalkin valinnat rajoittuvat seuraaviin: Expand (laajenna), Fuel Management (polttoainetalous), Trip Log (matkaloki), Voltage (jännite), Navigation (navigointi), Pressure (paine), Temperature (lämpötila), Tanks (säiliöt) ja Generator (generaattori).

HUOMAUTUS: Vierityspalkin käytettävissä olevat kohdat riippuvat mittarista ja veneen ohjelmasta saatavista tiedoista.

- · Kohdat, jotka näkyvät vierityspalkissa mutta ovat harmaita, kun ECO on aktiivinen, eivät ole käytettävissä.
- 2. Kun minimointi on aktiivinen, järjestelmän näytön alatunnisteessa näkyy ECO.
- 3. Voit suurentaa ECO-tilaa kosketusnäytöstä korostamalla ECO-kuvakkeen ja painamalla kuittauspainiketta.
- 4. Kun ECO saavuttaa optimaalisen tilan, käyttäjän valitseman data-alueen tekstiksi muuttuu OPTIMIZED.

ECO-kohteiden muuttaminen

ECO-näyttöjen ohjelmisto valvoo moottorin antureita ja etsii parasta polttoainetalousnumeroa veneen ollessa käynnissä. Kun ohjelmisto havaitsee parannuksen polttoainetaloudessa, VesselView tallentaa ajokulman ja moottorin kierrosluvun senhetkiset arvot. Tämä laskelma tapahtuu riippumatta siitä, näkyykö ECO-näyttö vai ei. Kun ohjelmisto on tallentanut kierrosluvun ja ajokulman arvot, se ohjaa käyttäjää nuolilla kohtiin, joissa optimaalinen ajonopeus ja ajokulman asetus olivat. Useimmissa sovelluksissa ECO-näyttöä ei tarvitse kalibroida, vaikka siinä on asetuksia, joilla mittari voidaan mukauttaa veneilytapaan. Oletusasetukset ovat useimmille venesovelluksille hyväksyttävissä parametreissa. Seuraavat ovat oletusasetuksia.

ECO-tilan oletuskohdeasetukset			
Polttoainetalouden vakaus	0,7 sekuntia		
Kierrosluvun vakaus	0,7 sekuntia		
Kierroslukuikkunan minimi	2000 1/min		
Kierroslukuikkunan maksimi	4000 1/min		
Kierrosluvun kohteen läheisyys	10%		
Ajokulman kohteen läheisyys	3%		

TÄRKEÄÄ: Ajokulma on kalibroitava manuaalisesti, ennen kuin ECO-näyttöä voidaan käyttää, jos veneen ohjelmaa ei ladattu micro SD -kortilla. Ajokulman oletuskalibroinnin käyttö ei mahdollista ECO-näytön oikeaa toimintaa.

Kohdearvojen muuttaminen

- 1. Avaa vierityspalkki.
- 2. Korosta pyörönupilla viimeinen kuvake, joka on Settings (asetukset), ja paina kuittauspainiketta.

- 3. Siirry kohtaan Network (verkko) ja paina kuittauspainiketta.
- 4. Korosta ECO-tila ja paina kuittauspainiketta.
- 5. Korosta kohdearvo, jonka haluat muuttaa.
- 6. Muuta kohdetiedot ja paina kuittauspainiketta.
- 7. Jatka tätä menettelyä, kunnes poistut kohteesta. *HUOMAUTUS:* Asetusvalikko sulkeutuu kohteesta poistumisen jälkeen. Voit muuttaa muita kohdearvoja avaamalla vierityspalkin. Settings (asetukset) -kuvake on korostettu. Noudata edellä kuvailtua menettelyä muiden kohdearvojen muuttamiseksi.

Smart Tow -tila

Smart Tow



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



Smart Tow -tavoitteet

Smart Tow muuttaa vakiodata-aluetta lisäämällä kierrosluvun ja ylityksen ilmaisimet kierroslukualueelle. Kierrosluvun asetuspistetavoite näkyy oranssina ja ylitysasteikko valkoisena.



a - Kierrosluvun asetuspistetavoite

b - Ylitysasteikko

Kierrosluvun asetuspistetavoite muuttuu ääriviivoista, kun se ei ole aktiivinen, kiinteään, kun se on aktiivinen.

Kierrosluvun asetuspistetavoite					
Tila	Väri	Täyttöarvo	Kuva		
Asetuspiste	Oranssi	Ääriviivat	52182		
Aktiivinen	Oranssi	Palaa tasaisesti	52183		

Kun Smart Tow ei ole aktiivinen, kierroslukualue on valkoinen. Smart Tow muuttaa kierroslukualueen näytön oranssiksi, kun se on aktiivinen.



Aktiivisen kierroslukualueen näyttö on oranssinvärinen

Smart Tow -tilan käyttäjän valitsema data-alue

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



Käynnistyskaavion animoitu piste

Navigointi

Smart Tow käyttää käyttäjän valitsemaa data-aluetta ja alatunnisteosaa, joilla voit säätää asetuksia. Kosketa tai pyyhkäise, jotta voit siirtyä valintaruutukenttien läpi. Alatunnisteosasta voit ottaa Smart Tow -tilan käyttöön tai poistaa sen käytöstä, tallentaa sen tai poistua siitä.

Valintakenttiä on viisi. Selaa profiilivalintoja, kierrosluvun/nopeuden asetuspistettä sekä käyttöönottoa/käytöstä poistoa pyörönupilla tai pyyhkäisyllä.

 Data-alueen alatunnisteessa olevat kohdat edellyttävät valinnan koskettamista tai pyörönupin painamista korostamista ja hyväksymistä varten.





Profiilivalinnan avulla voit valita jonkin viidestä tehtaalla asetetusta profiilista ja itse luomistasi mukautetuista asetuksista. Mukautettuja asetuksia voidaan muuttaa ja ne palaavat viimeksi tiedettyihin asetuksiin.



Tehtaalla asetetut profiilit

Asetuspistearvon avulla käyttäjä voi säätää kierroslukua tai nopeuden asetuspistettä. Nämä palaavat arvoihin 10 mph tai 1700 RPM, kunnes käyttäjä käyttää QUICK SAVE (pikatallennus) -toimintoa oletusarvojen ohittamiseksi.

 Asetuspiste on oletusvalinta Smart Tow -tilan ollessa aktiivinen. Käyttäjä voi säätää kierroslukua tai nopeutta koskettamalla datanäyttöaluetta.



a - Asetuspisteen oletusvalinta

Kun olet tehnyt muutoksia haluttuihin asetuksiin, paina data-alueen alatunnisteen valintaa.

- Käyttöönotto tai käytöstä poisto kytkee toiminnon päälle tai pois. Kierroslukulukemat näytetään epäaktiivisina valkoisina lukemina. Käyttäjä voi muuttaa kaikkia asetuksia, kun Smart Tow on OFF-tilassa (pois käytöstä).
 - a. Käytössä (päällä) on aktiivisena vihreä
 - b. Käytöstä pois (päältä pois) on epäaktiivisena punainen



- a Epäaktiivinen punainen
- b Näytössä näkyy normaali kierroslukulukema, kun MPH-tila on valittu

- Paina SAVE (tallenna). Save muuttaa Smart Tow -näyttöä niin, että käyttäjä voi valita pikatallennuksen, uutena tallennuksen tai mukautetun tiedon luomisen.
- Jos käyttäjä painaa X-valintaa, Smart Tow poistuu käytöstä ja vakio ja käyttäjän valitsema alue palaavat oletusnäyttöön.

Tallenna

Kun käyttäjä valitsee tallennuksen, käyttäjän valitsema data-alue siirtyy tallennusvaihtoehtoihin. Pikatallennus on oletusvalinta.

Osa 3 - Näytön yleiskatsaus ja käyttö

• Vahvista valinta painamalla sitä.



- QUICK SAVE (pikatallennus) tallentaa entisen profiilin uusien kierrosluku- ja nopeusarvojen kanssa. Paina, jolloin tiedot tallennetaan ja näyttö palaa Smart Tow -tilan näyttöön.
- SAVE AS NEW (tallenna uutena) -valinnalla käyttäjä voi tallentaa nykyisen asetuksen mukautetulla nimellä. Paina, jolloin siirryt mukautettuun tiedostonimeen. Tiedostonimen valinta on oletuksena aktiivinen.
 - a. Käytä näyttöä tai pyörönuppia kirjainten muuttamiseen.



Korosta tallennus pyörönupilla ja paina nuppia muutosten vahvistamiseksi.
 HUOMAUTUS: Voit poistua valitsemalla X ja painamalla pyörönuppia. Näyttö siirtyy pääoletusnäyttöön uutta dataa tallentamatta.

Luo mukautettu käynnistys

Luo mukautettu vesillelasku -valinnalla käyttäjä voi luoda mukautetun vesillelaskuprofiilin. Käyttäjä voi säätää kierrosluvun tai nopeuden asetuspistettä, hidastusta, ylitystä ja ylityksen kestoa Kun käyttäjä valitsee tämän vaihtoehdon, käyttäjän valitsema data-alue siirtyy mukautettuun profiiliasetusnäyttöön.

SET POINT	2500> RPM
RAMP	З.8
OVERSHOOT	16%
OVERSHOOT DURATION	2.5 SEC
NEXT	х
	5228

- Siirrä valintaruutu pyörönupilla haluttuihin kenttiin, joita on muutettava. Säädä valitun kohdan arvoa näytössä näkyvän kehotteen mukaan.
- Kun mukautettu profiili on valmis, korosta NEXT (seuraava) tai X.
 - a. Valitse Next (seuraava), jolloin käyttäjän valitsema data-alue siirtyy valintaan SAVE AS NEW (tallenna uutena) ja voit luoda mukautetun nimen uudelle vesillelaskuprofiilille. Hyväksy valinta painamalla pyörönuppia.
 - b. Jos valitaan poistuminen, mukautettuja profiiliasetuksia ei tallenneta ja näyttö siirtyy Smart Tow -päänäyttöön.

Vakionopeustila

Vakionopeus



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

- Vakionopeus perustuu kierroslukuun, ellei veneessä ole Mercury Marinen GPS-järjestelmää CAN-verkossa.
- · Jos veneessä on Mercury Marinen GPS-järjestelmä, veneen nopeus on oletusasetuksena.
- Käyttäjä voi valita joko kierrosluvun asetuspisteet tai nopeuteen perustuvat asetuspisteet. Vakionopeusvalinnan tyyppiä voidaan muuttaa Settings (asetukset) -valikosta.
- Avaa vierityspalkki ja korosta vakionopeuskuvake. Katso lisätietoja kohdasta Vierityspalkkikuvakkeet vakionopeuskuvakkeen tunnistamiseksi.

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

Vakionopeuden data-alue

Vakiodata-alueen muutos

Vakionopeus muuttaa näytön vakiodata-aluetta lisäämällä siihen kierrosluvun ilmaisimen kierroslukulukeman alueelle Smart Tow- ja ECO-tilan kohteiden tapaan.

- Kun vakionopeustila aktivoidaan, vakiodatan osia muutetaan viestimään seuraavat asiat:
 - kierrosluvun asetuspiste.
 - Kierrosluvun lukeman väri muuttuu aktiivisena oranssiksi sen osoituksena, että moottoria ohjataan tietokoneella.



- a Vakionopeus ei ole aktiivinen
- **b** Vakionopeus aktiivinen

Vakionopeus - käyttäjän valitsema data-alue

Vakionopeus muuttaa aktiivisena näytön käyttäjän valitsemaa data-aluetta.

- Käyttäjän valitseman data-alueen osat muuttuvat, jotta käyttäjä voi asettaa seuraavat:
- a. kierrosluvun asetuspiste.
- b. vakionopeustilan käyttöönotto tai käytöstä poisto.



Vakionopeusnavigointi

Vakionopeustilalla on muunnettu navigointijärjestelmä Smart Tow -järjestelmän tapaan. Käyttäjän valitseman data-alueen alatunnisteen avulla käyttäjä voi ottaa vakionopeuden käyttöön tai poistaa sen käytöstä, minimoida sen tai poistua. Alatunnistenavigointi noudattaa samaa perusnavigoinnin valintastrategiaa kuin muut toiminnot.

- 1. Voit selata alatunnistetta käyttämällä pyörönuppia tai pyyhkäisyä.
- 2. Aktivoi valinta painamalla nuppia.
 - a. Käyttöönotto tai käytöstä poisto kytkee osan toiminnon päälle tai pois.
 - b. Minimointi piilottaa vakionopeustiedot ja näyttää järjestelmän näytön alatunnisteessa tekstin CRUISE. Tämän avulla käyttäjä voi näyttää tietoja muista valituista kuvakkeista.
- Asetuspisteen säädön valintakenttä on oletussijainti vakionopeuden käynnistyessä. Kun olet tehnyt muutoksia haluttuihin asetuksiin, siirrä kohdistin pyörönupilla käyttäjän valitseman data-alueen alatunnisteen käyttöönoton/ käytöstä poiston valintaan.
 - a. Käytä pyörönuppia asetuspisteen valinnan ja alatunnisteen välillä liikkumiseen.
 - b. Kun valintakieleke on alatunnisteen navigointialueen (asetuspistekentän) ulkopuolella, käyttäjä tarvitsee kierrosluvun ja nopeuden muuttamiseen ainoastaan pyörönuppia. Nuppia ei tarvitse painaa uuden asetuksen kytkemiseksi päälle.

4. Minimointi-toiminto sallii käyttäjän käyttää vakionopeustoimintoa samalla, kun se näyttää lisätietoja käyttäjän valitsemalla data-alueella.

TÄRKEÄÄ: Asetuspisteitä ei voi muuttaa, kun vakionopeus on minimoitu.

- a. Vierityspalkin kuvakevalinta on rajoitettu. Kohdat, joita ei voi valita, näytetään harmaina vakionopeuden ollessa aktiivinen.
- b. Jos automaattiohjaus on aktiivinen ja vakionopeus on minimoitu, järjestelmän näytön alatunnisteessa näkyy CRUISE.
 - Vakionopeustiedot näytetään automaattiohjausasetusten päällä, jos käyttäjä valitsee järjestelmän tilakentän.
 - Jos esiin tulee automaattiohjauksen kohoikkunailmoitus tai jos käyttäjä käyttää automaattiohjauksen CANnäppäimistöä, automaattiohjauksen data täyttää automaattisesti käyttäjän valitseman data-alueen. Käyttäjän on käytettävä minimointia kohoikkunan datan piilottamiseksi.
- 5. Kun minimointi on aktivoitu, järjestelmän näytön alatunnisteessa näkyy CRUISE.
- 6. Kun poistuminen valitaan vakionopeustietoja näytettäessä, vakionopeustoiminto ei ole käytössä. Vakionopeuskuvake näytetään järjestelmän tilakentän vieressä, kunnes jokin toinen kuvake valitaan vierityspalkista.

Automaattiohjaustila

Automaattiohjausnäytön yleiskatsaus



VesselView on automaattiohjaus- ja ohjaussauvatoimintojen näyttöjatke. Kaikkia näitä toimintoja säädellään Mercury Marinen automaattiohjauksen CAN-verkon näppäimistöllä. VesselView näyttää, ollaanko aktiivisessa vai lepotilassa; veneen saapuessa matkapisteeseen esiin tulee kohoikkunoita, joissa pyydetään kuittaamaan kääntyminen, sekä näytön tekstin, joka osoittaa, kuinka moottori ja vetolaitteet voidaan säätää mahdollisimman tehokkaiksi.

- Jos painetaan mitä tahansa automaattiohjauksen CAN-näppäimistön painiketta, VesselView-näyttö palaa oletuksena automaattiohjausnäyttöön.
- Automaattiohjaus näytetään aktiivisesti, kun toiminto kytketään päälle. Kaikkia tiloja ja toimintoja ohjataan CANnäppäimistöllä.

Automaattiohjausnäyttöjen navigointi

Automaattiohjausnäytöissä on muunnettu navigointijärjestelmä. Tietoja näytetään datan kahdella sivulla. Sivujen ilmaisimet ja X ovat ainoat käytettävissä olevat valinnat.

- Sivulla 1 on automaattiohjauksen perustietoja.
- Sivulla 2 on lisänavigointitietoja.
- Käytä X-valintaa automaattiohjaustietojen piilottamiseen ja automaattiohjaustilan näyttämiseen järjestelmän datakentässä. Tällöin muita tietoja voidaan näyttää käyttäjän valitsemalla alueella.



- a Sivujen ilmaisimet
- **b** Piilota automaattiohjaustiedot

Automaattiohjauksen minimointi

Kun minimointi valitaan käyttäjän valitsemalla data-alueella, automaattiohjaustiedot poistetaan. Voit valita rajoitetun määrän kohtia käyttäjän valitseman data-alueen vierityspalkista. Viimeinen käyttäjän valitsema data näytetään oletuksena.

Vierityspalkin valinnat rajoittuvat seuraaviin: Expand (laajenna), ECO, Fuel Management (polttoainetalous), Trip Log (matkaloki), Voltage (jännite), Navigation (navigointi), Pressure (paine), Temperature (lämpötila), Tanks (säiliöt), Cruise (vakionopeus), Genset (gen.asetus) ja Settings (asetukset).

HUOMAUTUS: Käytettävissä olevat vierityspalkin kohdat perustuvat mittariin ja veneen ohjelmaan.

- · Kun ECO on aktiivinen ja automaattiohjaus on minimoitu, järjestelmän tilakentässä näkyy AUTO.
- Kohdat, jotka näkyvät vierityspalkissa mutta joita ei voi valita, ovat harmaita, kun automaattiohjaus on aktiivinen.
- Jos esiin tulee automaattiohjauksen kohoikkuna tai jos käyttäjä käyttää automaattiohjauksen CAN-näppäimistön näppäintä, automaattiohjauksen tilannekohtainen data täyttää automaattisesti käyttäjän valitseman data-alueen. Sinun on valittava X tietojen piilottamiseksi.
- Järjestelmän tilakenttä näyttää, missä tilassa automaattiohjaus on: seuranta, automaattinen, matkapistejärjestys tai lepotila. Matkapistejärjestys näkyy oranssinvärisenä järjestelmän tilakentässä ja kaikki muut tilat näkyvät harmaina.

Uisteluohjaustila Uisteluohjaus



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

- Uistelu perustuu kierroslukuun, ellei veneessä ole Mercury Marinen GPS-järjestelmää CAN-verkossa.
- Jos veneessä on Mercury Marinen GPS-järjestelmä, veneen nopeus on oletusasetuksena.
- Käyttäjä voi valita joko kierrosluvun asetuspisteet tai nopeuteen perustuvat asetuspisteet. Uisteluvalinnan tyyppiä voidaan muuttaa Settings (asetukset) -valikosta.
- Korosta uistelukuvake nuolipainikkeilla. Katso tämän oppaan kohtaa Vierityspalkkikuvakkeet uistelukuvakkeen tunnistamiseksi.

Uisteluohjauksen data-alue

Vakiodatakentän muutos

Uistelu muuttaa näytön vakiodatakenttää lisäämällä siihen kierrosluvun ilmaisimen kierroslukulukeman alueelle Smart Towja ECO-tilan kohteiden tapaan.

- Kun uisteluohjaustila aktivoidaan, vakiodatakentän osia muutetaan viestimään seuraavat asiat:
 - kierrosluvun asetuspiste
 - Kierrosluvun lukeman väri muuttuu aktiivisena oranssiksi sen osoituksena, että moottoria ohjataan tietokoneella.





a - Epäaktiivinen b - Aktiivinen

Uistelu - käyttäjän valitsema data-alue

Uistelu muuttaa aktivoituna ollessaan käyttäjän valitsemaa data-aluetta näytöstä.

- Käyttäjän valitseman data-alueen osat muuttuvat, jotta käyttäjä voi asettaa seuraavat:
- a. kierrosluvun asetuspiste
- b. Uistelutilan käyttöönotto tai käytöstä poisto



- a Asetuspisteen arvo
- **b** Käyttöönotto tai käytöstä poisto
- **c** Minimointi
- d Poistuminen

Uistelunavigointi

Uistelutilalla on muunnettu navigointijärjestelmä Smart Tow -järjestelmän tapaan. Käyttäjän valitseman data-alueen alatunnisteen avulla käyttäjä voi ottaa uistelun käyttöön tai poistaa sen käytöstä, minimoida sen tai poistua ohjelman osasta. Alatunnistenavigointi noudattaa samaa perusnavigoinnin valintastrategiaa kuin muut toiminnot.

- 1. Selaa alatunnisteen valintoja nuolipainikkeilla.
- 2. Aktivoi valinta painamalla kuittauspainiketta.
 - a. Osan toiminnon käyttöönotto tai käytöstä poisto.
 - b. Minimointi piilottaa uistelutiedot ja näyttää järjestelmän tilakentän tekstin TROLL. Tämän avulla käyttäjä voi näyttää tietoja muista valituista kuvakkeista.

Osa 3 - Näytön yleiskatsaus ja käyttö

- Asetuspisteen säädön valintakenttä on oletussijainti uistelun käynnistyessä. Kun käyttäjä on tehnyt muutoksia haluttuihin asetuksiin, käytä nuolipainikkeita käyttäjän valitseman data-alueen alatunnisteen käyttöönoton/käytöstä poiston valintaan.
 - a. Käytä nuolipainikkeita asetuspisteen valinnan ja alatunnisteen välillä liikkumiseen.
 - b. Kun valintakieleke on alatunnisteen navigointialueen (asetuspistekentän) yläpuolella, käyttäjä tarvitsee kierrosluvun ja nopeuden muuttamiseen ainoastaan nuolipainikkeita. Kuittauspainiketta ei tarvitse painaa uuden asetuksen kytkemiseksi päälle.
- 4. Minimointi-toiminto sallii käyttäjän käyttää uistelutoimintoa samalla, kun se näyttää lisätietoja käyttäjän valitsemalla data-alueella.

TÄRKEÄÄ: Asetuspisteitä ei voi muuttaa, kun uistelu on minimoitu.

- a. Vierityspalkin kuvakevalinta on rajoitettu. Kohdat, joita ei voi valita, näytetään harmaina uistelun ollessa aktiivinen.
- b. Jos automaattiohjaus on aktiivinen ja uistelu on minimoitu, järjestelmän tilakentässä näkyy TROLL.
 - Uistelutiedot näytetään automaattiohjausasetusten päällä, jos käyttäjä valitsee järjestelmän tilakentän.
 - Jos esiin tulee automaattiohjauksen kohoikkunailmoitus tai jos käyttäjä käyttää automaattiohjauksen CANnäppäimistöä, automaattiohjauksen data täyttää automaattisesti käyttäjän valitseman data-alueen. Käyttäjän on käytettävä minimointia kohoikkunan datan piilottamiseksi.
- 5. Kun minimointi on aktivoitu, järjestelmän tilakentässä näkyy TROLL.
- 6. Kun poistuminen valitaan uistelutietoja näytettäessä, uistelutoiminto ei ole käytössä. Uistelukuvake näytetään järjestelmän tilakentän vieressä, kunnes jokin toinen kuvake valitaan vierityspalkista.

Osa 4 - Asetukset ja kalibroinnit

Sisällysluettelo

Asetusvalikon navigointi		Helpot linkit	
Navigointi asetusvalikkoon		Hälytykset	
Järjestelmä		Yksiköt	
Omat valinnat	44	Verkko	
Alus	45	Ohjelmatiedosto	
SmartCraft		,	

Asetusvalikon navigointi

Navigointi asetusvalikkoon

1. Paina sivupainiketta SmartCraft-näytön ollessa näkyvissä.



- a Standby-Auto (lepotila-autom.) -painike
- b Exit (poistuminen) -painike
- c Pyörönuppi (painetaan toimintoon pääsemiseksi)
- d Goto-Pages (siirry-sivut) -painike
- e In/Out Zoom (lähennys/loitonnus), henkilö yli laidan (MOB)
- f Power-Brightens (virta-kirkkaus)
- g Mark-Menu (merkki-valikko) -painike
- 2. Käännä pyörönuppia niin, että viimeinen kuvake on korostettu. Viimeinen kuvake on Settings (asetukset) -valikko.
- 3. Paina pyörönuppia.

Järjestelmä

Järjestelmävalikko mahdollistaa ajan ja päivämäärän muodon muuttamisen, äänimerkkien päälle tai pois kytkemisen, eri valaistusparametrien muuttamisen, grafiikan tuomisen mukautetulle käynnistyskuvalle, simulointiohjelman kytkemisen päälle (tätä käytetään yleensä jälleenmyyntiliikkeessä) ja ohjelmistoversion tunnistamisen.

Suurempi kuin -merkki (>) osoittaa lisävalikkovalintoja.

Järjestelmät				
Kieli	Valitse haluttu kieli	-		
Aika > Muuta ajan ja päivämäärän muotoa Automaattinen ajan päivitys on käytettävissä vain, jos GPS on liitetty.		_		
Äänimerkki >	Näppäinäänet >	Pois, hiljaa, normaali, äänekäs		
Adhimerki	Hälytysäänet	Päällä (tarkistusmerkki), pois päältä (ei tarkistusmerkkiä)		
	Taso >	0–100 %		
	Yötila	Päällä (tarkistusmerkki), pois päältä (ei tarkistusmerkkiä)		
Tausiavaio >	Verkkopäivitys	Päällä (tarkistusmerkki), pois päältä (ei tarkistusmerkkiä)		
	Paikallinen vahvistus >	0–100 %		
Kuvan tarkastelutoiminto >	SD-korttivalinta	-		
Simulointi	Päällä (tarkistusmerkki), pois päältä (ei tarkistusmerkkiä)	-		
Oletusten palautus	Kaikki asetukset, moottorin rajat, hälytyshistoria	-		
About (tietoa)	Ohjelmistoversion näyttäminen	-		

Omat valinnat

Preferences (omat valinnat) -valikossa voit:

- 1. Valitse näytettävät moottorit, ruorin numero ja laitteen numero
- 2. Valitse, näytetäänkö näyttö ruorissa
- 3. Ota käyttöön ympäristölämpötila-anturin lukema
- 4. Aseta automaattisen syklin väli
- 5. Kytke automaattiohjauksen tai Skyhook-kohoikkunat päälle tai pois
- 6. Kytke dataruudut päälle tai pois
- 7. Kytke kohoikkunavaroitukset päälle tai pois
- 8. Säädä vierityspalkin automaattisen piilotuksen viiveaikaa ja valitse näytettävät vierityspalkin kuvakkeet
- 9. Kytke käynnistyksen tarkistusluettelo päälle tai pois
- 10. Kytke säätöevänäyttö päälle tai pois
- 11. Valitse vakionopeus- tai SmartTow-hallintatyyppi.

Suurempi kuin -merkki (>) osoittaa lisävalikkovalintoja

	Omat valinnat				
Moottorit >	Kytke päälle (tarkistusmerkki) tai pois (ei tarkistusmerkkiä) sen mukaan, mikä moottori on näkyvissä				
Ruorin numero, laitenumero >	Valitse VesselView-yksikön ruorisijainti (edellytetään, jos ruoreja on enemmän kuin yksi). Valitse yksilöllinen laitenumero (edellytetään, jos asennettuja VesselView-yksikköjä on enemmän kuin yksi).				
Näkyy ruorista >	Päällä (tarkistusmerkki) tai pois päältä (ei tarkistusmerkkiä)				
Ympäristölämpötila-anturi >	Päällä (tarkistusmerkki) tai pois päältä (ei tarkistusmerkkiä)				
Automaattisen syklin väli >	1, 5 tai 10 sekuntia				
Kohoikkunat >	Ajokulma	Päällä (tarkistusmerkki) tai pois päältä (ei tarkistusmerkkiä)			
	Ajokulman kohoikkunan aika	Valitse 2, 5, 10 sekuntia			
Dataruudut >	Valitse datatyyppi dataruudulle 1 >	Navigation >, Vessel >, Engine >, Environment > (Navigointi >, Vene >, Moottori >, Ympäristö >)			
	Valinnaiset dataruudut >	None, One, Both (ei yhtään, yksi, molemmat)			
	Valitse datatyyppi dataruudulle 2 >	Navigation >, Vessel >, Engine >, Environment > (Navigointi >, Vene >, Moottori >, Ympäristö >)			
Vierityspalkki >	Automaattisen piilotuksen viive >	Valitse 5, 10, 15 tai 30 sekuntia			
	Kohdan näkyvyys >	Päällä (tarkistusmerkki) tai pois päältä (ei tarkistusmerkkiä): X-PAND, lämpötilat, paine, säiliöt, jännitteet, polttoaine, ECO, vakionopeus, navigointi, matkaloki, SmartTow, uistelun ohjaus, moottori, generaattori, suoritus, ajokulma ja evät, automaattiohjaus			
Käynnistyksen tarkistuslista	Päällä (tarkistusmerkki) tai pois päältä (ei tarkistusmerkkiä)				
Näytä evät	Päällä (tarkistusmerkki) tai pois päältä (ei tarkistusmerkkiä)				
Näytä ajokulma	Päällä (tarkistusmerkki) tai pois päältä (ei tarkistusmerkkiä)				
Näytä ohjaus	Päällä (tarkistusmerkki) tai pois päältä (ei tarkistusmerkkiä)				
Kamera asennettu	Päällä (tarkistusmerkki) tai pois päältä (ei tarkistusmerkkiä)				

Alus

Vene antaa käyttäjälle mahdollisuuden nimetä moottorien määrän, polttoainesäiliöiden määrän sekä polttoaineen kokonaistilavuuden. Polttoainetilavuus voidaan myös nollata polttoaineen lisäämisen jälkeen.

Suurempi kuin -merkki (>) osoittaa lisävalikkovalintoja.

Alus				
Asotuksot >	Veneen asatukset >	Moottorien lukumäärä, polttoainesäiliöiden lukumäärä		
	Veneen aseluksel >	Veneen polttoaineen kokonaistilavuus		
Polttoaineen lisääminen >	Veneen polttoaineen lisääminen >	Syötä lisätyn polttoaineen määrä ja aseta täyteen		

SmartCraft

SmartCraft-asetusvalikossa voit:

- 1. valita veneen moottorien lukumäärän
- 2. kuitata anturitietoja: syvyys, meriveden lämpötila, nopeus, ohjaus, ajokulma, evät
- 3. asettaa säiliön tilavuuden
- 4. asettaa älykkäitä tilannekohtaisia rajoja
- 5. kytkeä päälle tai pois kunkin moottorin tuettuja tietoja
- 6. valita SmartCraft-verkkojen lukumäärän sekä verkkojen numeron

Suurempi kuin -merkki (>) osoittaa lisävalikkovalintoja.

SmartCraft-			
Moottorien lukumäärä >	Valitse 1–4	-	-
Syvyyspoikkeama >	Kalibrointi: poikkeama, nolla, palautus	-	-

		SmartCraft-		
Meren lämpötila >		Meren lämpötilalähde >	ei mitään, PCM0, PCM1, PCM2, PCM3, AirMar0, AirMar1, Air- Mar2, AirMar3	_
		Poikkeama >	Kalibrointi: poikkeama, nolla, palautus, tallen- nus	-
		GPS-lähde >	CAN-P tai H	-
		Pitot-anturin nopeusläh- de >	ei mitään, PCM0, PCM1, PCM2, PCM3,	_
		Pitot-anturityyppi >	100 tai 200 PSI	-
Nopeus >		Pitot-kerroin >	Kalibrointi: kerroin ja pa- lautus, tallennus	-
		Siipirattaan nopeusläh- de >	ei mitään, PCM0, PCM1, PCM2, PCM3	-
		Siipirattaan nopeusan- turi >	Legacy tai Airmar	-
		Siipiratastaajuus >	Kalibrointi: kerroin ja pa- lautus, tallennus	-
		Ohjauskulman lähde >	ei mitään, PCM0, PCM1, PCM2, PCM3, TVM	_
Ohjaus >		Vastakkaisohjaus	Kytke päälle (tarkistus- merkki) vastakkaisoh- jausta varten tai pois päältä (ei tarkistusmerk- kiä), mikä moottori näyt- tää ohjauksen	-
		Poikkeama >	Kalibrointi: poikkeama, nolla, palautus, tallen- nus	-
	Sijainti: vasen, vasen keski, oikea keski, oikea >	Säiliö 1 tai 2 >	Kalibrointi >	tyhjä, 1/4, ½, 3/4, täysi
Säiliöt >		Säiliön käyttö >	ei mitään, polttoaine, öl- jy, vesi, jäte	-
		Kapasiteetti >	0 – enintään kuusi nu- meroa	-
	Sijainti: vasen, vasen keski, oikea keski, oikea >	On ajokulma	Kytke päälle (tarkistus- merkki) tai pois päältä (ei tarkistusmerkkiä)	-
Ajokulma >		Kalibrointi >	Säädä trimmi sisään, suurin trimmialue, koko trimmi ulos, nollaus, pa- lautus, tallennus	-
Evät S	Evälähde >	ei mitään, PCM0, PCM1, PCM2, PCM3, TVM	-	-
Eval >	Oikea ja vasen kalibrointi	Kalibrointipisteiden lu- kumäärä (2 tai 3),	Säädä evä alas, keskel- le, yläalueelle, nollaus, palautus, tallennus	-
	Käyttöönotto	Kytke päälle (tarkistus- merkki) tai pois päältä (ei tarkistusmerkkiä)	-	-
	Moottorin käyntikynnys >	Säätöraja	-	-
	Hidas demand-kynnys >	Säätöraja 0–99 %	-	-
Älykäs tiloppokohtoinen	Nopea demand-kynnys >	Säätöraja 0–99 %	-	-
Alykas tilannekohtainen >	Vaihteenvaihdon kynnys >	Säätöraja 0–99 %	-	-
	Tila-ajastimen kynnys >	Säätöraja 0–10,0 se- kuntia	-	-
	Tilan vakauden kynnys >	Säätöraja 0–10,0 se- kuntia	_	_
	Vakaan tilan kynnys >	Säädä kierrosluku se- kuntia kohden	-	-
Rajat >	Kierrosluku, polttoaineen virtausno- peus, jäähdytysaineen lämp., öljyn lämp., öljynpaine, vedenpaine, akku- jännite, imusarjan lämp., tehostinpai- ne, vaihteistoöljyn paine ja lämpötila >	Säädä rajat: minimi, maksimi, varoitus alhai- nen, varoitus korkea, nollaus, tallenna kulle- kin moottorille.	-	_

	SmartCraft-				
Tuetut tiedot >	Sijainti: vasen, vasen keski, oikea keski, oikea >	Varsinainen välitys, te- hostinpaine, polttoai- neen paine, vaihteiston paine, vaihteiston läm- pötila, kuormituspro- sentti, pakosarjan läm- pötila, toimintavian merkkivalo, öljynpaine, öljyn lämpötila, kaasu- prosentti, veden paine	Kytke päälle (tarkistus- merkki) tai pois päältä (ei tarkistusmerkkiä)	_	
Edistynyt >	SmartCraft-verkon numero >	1 tai 2 Käytetään veneissä, joissa on enemmän kuin yksi SmartCraft-verkko	-	-	
	Verkkonumero >	A tai B Käytetään verkon tun- nistamiseen	-	-	

Helpot linkit

Veneissä, joissa on SC 100 -mittarit, on oltava helpot linkit käytössä (tarkistusmerkki) VesselView-yksikössä, jotta SC 100 - mittari voi vastaanottaa dataa.

Helppo linkki					
Vasen, vasen keski, oikea keski, oikea >	Moottori ja vaihteisto >	Vasen tai oikea – päällä (tarkistusmerkki), pois päältä (ei tarkistusmerkkiä)			
	Kierrosluvun synkronointi	Päällä (tarkistusmerkki), pois päältä (ei tarkistusmerkkiä)			
	Polttoainesäiliö 1	Päällä (tarkistusmerkki), pois päältä (ei tarkistusmerkkiä)			
	Polttoainesäiliö 2	Päällä (tarkistusmerkki), pois päältä (ei tarkistusmerkkiä)			
	Öljysäiliö	Päällä (tarkistusmerkki), pois päältä (ei tarkistusmerkkiä)			
	Makea vesi	Päällä (tarkistusmerkki), pois päältä (ei tarkistusmerkkiä)			
	Jätevesisäiliö >	harmaa säiliö 1, musta säiliö 1 Päällä (tarkistusmerkki), pois päältä (ei tarkistusmerkkiä)			

Hälytykset

Hälytykset-kohdasta voit tarkistaa minkä tahansa hälytyksen historian, kytkeä tietyn hälytyksen päälle tai pois tai näyttää kaikki hälytykset.

Hälytykset >	Hälytyshistoria	Näyttää legacy-hälytykset
	Hälytysasetukset >	Ei GPS-korjausta, matalikko, syvä vesi, veden lämp. arvo, ankkuri, ankkurin syvyys, veneen hidas nopeus, nopeus veden halki -rationalisaatiovika, XTE, matkapisteen säde, saapuminen, todellinen tuulen muutos, todellinen tuuli kova, todellinen tuuli lievä, jäljellä olevan polttoaineen määrä alhainen, jäljellä olevan polttoaineen määrä korkea, Voltage >, Missing data >, Vessels >, Autopilot >, Engines > (jännite>, puuttuva data >, veneet >, automaattiohjaus >, moottorit >)
		HUOMAUTUS: Nämä asetukset on otettava käyttöön hälytysten vastaanottamiseksi.
	Näytä kaikki ruorihälytykset	Päällä (tarkistusmerkki), pois päältä (ei tarkistusmerkkiä)

Yksiköt

Yksiköt mahdollistavat mittaustyypin valinnan eri SmartCraft-verkkoantureille: Englantilainen, metrijärjestelmä, veneily, magneettinen tai todellinen suunta, mailia gallonaa kohden, litraa kilometriä kohden ym.

Suurempi kuin -merkki (>) osoittaa lisävalikkovalintoja.

Yksiköt > _	Etäisyys >	Veneily, kilometri, maili		
	Etäisyys pieni >	Jalkaa, metriä, jaardia		
	Nopeus >	Solmua, kilometriä tunnissa, mailia tunnissa		
	Tuulen nopeus >	Solmua, kilometriä tunnissa, mailia tunnissa, metriä sekunnissa		
	Syvyys >	Metriä, jalkaa, syliä		
	Korkeus merenpinnasta >	Metriä, jalkaa		
	Kulkusuunta >	Magneettinen, todellinen		
	Lämpötila >	Celsiusta, Fahrenheitia		
	Tilavuus >	Litraa, gallonaa		
	Talous >	Etäisyys/tilavuus, tilavuusetäisyys, mailia gallonaa kohden, gallonaa mailia kohden, kilometriä litraa kohden, li kilometriä kohden		
Î	Paine >	Hg, mbar, psi, kPa		

Osa 4 - Asetukset ja kalibroinnit

Barometrinen paine > Hg, mbar, kPa

Verkko

- 1. Auto Select, Sources and Magnetic Variation (autom. valinta, lähteet ja magneettivaihtelu):
 - Auto Select skannaa CAN-väylästä ja NMEA-pohjasta asennetut datan raportointiosat (tulo ja lähtö). Niihin on tultava virtaa, jotta Auto Select (autom. valinta) pystyy yhteyttämään datan raportoinnin.
 - Sources avaa datalähteiden valinnan, jossa on esimerkiksi seuraavia: GPS, Log/Timer (loki/ajastin) ja Environment (ympäristö). Jokainen näistä datalähteistä on yleinen, kun se otetaan käyttöön.
 - Magneettivaihtelua voidaan muuttaa manuaalisesti tai päivittää automaattisesti. Manuaalista vaihtelua voidaan muuttaa + tai enintään 5 numeroa, mukaan lukien kaksi desimaalinumeroa.
- 2. Device List (laiteluettelo) ja Diagnostics (vianmääritys):
 - Device List näyttää kaikki tunnistetut CAN-väylän ja NMEA-pohjan datan raportointiosat. Tästä voi olla hyötyä määritettäessä CAN- ja NMEA-tiedonsiirtovirheitä.
 - Diagnostics näyttää virheiden dataraportoinnin ja toimii samanaikaisesti sekä CAN- että NMEA-tiedonsiirrossa. Tästä voi olla hyötyä päteville teknikoille määritettäessä CAN- ja NMEA-tiedonsiirtovirheitä.
- 3. Ryhmät:
 - Verkkoryhmät ovat tuotteita, jotka käyttävät datalähteitä N2K-verkossa. Nämä tuotteet käyttävät datalähteitä, joita kaikki muutkin verkon tuotteet käyttävät, tai ne voivat käyttää datalähdettä muista tuotteista erikseen. Voit myös muuttaa kaikki näytöt yleisesti eri lähteeseen mistä tahansa näytöstä.
 - Lähteitä on kymmenen eri ryhmää: Compass (kompassi), Navigation (navigointi) ja Position (sijainti) ovat esimerkkejä ryhmien lähteistä. Kussakin ryhmässä näyttö voidaan asettaa vastaanottamaan tietoja lähteistä osana ryhmää tai erikseen ryhmästä.
- 4. Damping (vaimennus)
 - Vaimennuksen avulla voidaan valita 1–9 sekunnin viive CAN-väylään ja NMEA-pohjaan liitettyjen antureiden päivittämiseksi.
- 5. Speed (nopeus):
 - Nopeuslähteen avulla voit valita joko strategian tai GPS:n. Strategia on oletusvalinta.
 - Nopeus veden läpi (STW) -kynnys on siirtymä yhdentyyppisestä nopeusanturista toiseen. Yleisin kynnyssiirtymä on siipirattaasta pitot-anturiin. GPS:lle ei ole käytettävissä siirtymää.
 - Siipirattaan kalibrointi mahdollistaa siipiratasanturin Hz-kalibroinnin hienosäätämisen.
- 6. ECO-tila:
 - Eco-tilan avulla voit muuttaa ECO-ohjelman kohdeikkunoita.
- 7. Käänteistäyttökalibrointi:
 - Sallii nopean säiliön täyden kapasiteetin kalibroinnin lisätyn polttoaineen perusteella.
- 8. Vakionopeus-/SmartTow-tyyppi:
 - Voit valita manuaalisesti joko automaattisen, kierrosluvun tai nopeusperustan vakionopeudelle ja SmartTowtoiminnolle.

Ohjelmatiedosto

Ohjelmavalikkotoimintoa saa käyttää vain valtuutettu valmistaja tai jälleenmyyjä.

Osa 5 - Vaarahälytykset

Sisällysluettelo

Varoitukset – viat ja hälytykset	50	Syvyyshälytys5	1
Polttoaine tyhjenemässä -hälytys	50		

Varoitukset – viat ja hälytykset

Kaikki Mercuryn varoitukset – viat ja hälytykset näytetään riippumatta siitä, mikä näyttö on näkyvissä hälytyshetkellä. Kun hälytys aktivoidaan, järjestelmän tilakentässä näkyy hälytysteksti ja kuvake. Viat sekä niiden kuvaileva lyhyt teksti, pitkä teksti ja toimintateksti näytetään kokoruudussa.

- Kun ilmenee vika:
 - a. Järjestelmän tilakenttä muuttuu punaiseksi ja näyttää varoituskuvakkeen ja -tekstin.



- b. Polttoaineen ja syvyyden vioissa on lisävaihtoehtoja ja niitä kuvataan kohdassa **Polttoaine tyhjenemässä -hälytys** ja **Syvyyshälytys**.
- c. Tason 3 vika (ajokulma, navigointi, ECO, polttoaine) on käyttäjän kytkettävissä päälle tai pois asetusvalikosta. Se on oletuksena kytketty päälle. Jos vika kytketään pois asetusvalikosta, viat näkyvät vain järjestelmän tilakentässä.
- d. Kaikki tason 4 (Guardian) viat näytetään aina riippumatta siitä, mitä asetusvalikosta on valittu.
- e. Jos vika liittyy päästöjenhallintaan, moottorin kuvake näkyy järjestelmän tilakentässä.
- Kun käyttäjä valitsee vian käyttäjän valitsemalta data-alueelta:
 - a. Vian nimi ja varoituskuvake näkyvät yläreunassa.
 - b. Lyhyen vian kuvaus ja vian sijainti (moottori) näkyvät nimen alapuolella.
 - c. Jos ilmenee useampi kuin yksi vika, navigoi kuhunkin vikaan pyörönupin avulla ja paina pyörönuppia vikaan pääsemiseksi.



- a Varoituskuvake ja vian nimi
- b Lyhyt teksti tai legacy-teksti
- c Moottorivian sijainti
- d Toimintateksti
- e Vikojen lukumäärä

Polttoaine tyhjenemässä -hälytys

Polttoainehälytystä hallitaan VesselView-näytöstä, ei moottorin ECM/PCM-yksiköistä.

- Ilmoitusominaisuudet ja polttoaineen tasohälytykset voidaan asettaa asetusvalikosta.
- Jos käyttäjä on valinnut polttoaineen vakion datan kenttään sijainnissa 2 (katso lisätietoja kohdasta Näytön sijainnit ja kuvaukset), polttoaineen datakentässä näkyy varoitus.
- Varoituskuvake korvaa polttoainekuvakkeen ja datakenttä vaihtelee mustan ja punaisen kentän välillä.



- Jos käyttäjä ei ole näyttänyt polttoainetta vakion datan kentässä (sijainti 2) mutta se on aktiivinen varoitusvikana, järjestelmän tilakentässä näkyy punainen kenttä ja teksti FUEL.
- Käyttäjä voi myös valita polttoainevaroituksen käyttäjän valitsemana kohoikkunana asetusvalikosta. Pyörönupin painaminen minimoi polttoainetason hälytyksen. Vika näkyy edelleen toisessa kahdesta sijainnista riippuen näytön asetuksista.

Syvyyshälytys

Syvyyshälytystä hallitaan VesselView-näytöstä, ei moottorin ECM/PCM-yksiköistä.

- Näytön ilmoitusominaisuudet ja syvyyden varoitustasot voidaan asettaa Settings (asetukset) -valikosta.
- Jos käyttäjä on valinnut syvyyden vakiodatakenttänä sijainnissa 1 (katso kohtaa Näytön sijainnit ja kuvaukset), syvyyden datakentässä näkyy varoitus.
- · Varoituskuvake korvaa syvyyskuvakkeen ja dataruutu vaihtelee mustan ja punaisen kentän välillä.



- Jos käyttäjä ei ole valinnut syvyyttä vakion datan kentässä (sijainti 1) mutta se on aktiivinen varoitusvikana, järjestelmän tilakentässä näkyy punainen kenttä ja teksti DEPTH.
- Käyttäjä voi myös näyttää syvyysvaroituksen käyttäjän valitsemana kohoikkunana asetusvalikosta. Pyörönupin painaminen minimoi datapaneelin. Vika näkyy edelleen toisessa kahdesta sijainnista riippuen näytön asetuksista.