Avsnitt 1 - Hur man börjar

| VesselView 7-översikt | 2 |
|--|---|
| Frontreglage | 2 |
| Frontreglagens funktion | 2 |
| Bakpanel | 3 |
| VesselView 7:s bildskärmslägen och beskrivningar | 3 |
| Tryck på- och svepdistrikt | 4 |
| Pekdistrikt | 5 |
| Svepdistrikt | 6 |
| Hur du uppdaterar VesselView 7:s programvara | 7 |

| Säkerhetskopiera dina ruttpunkter, rutter och spår | 7 |
|--|----|
| Hämta den senaste programvaran | 8 |
| Uppgradera Vesselview | 8 |
| Pekskärmskalibrering | 9 |
| Underhåll | 10 |
| Skärmrengöring | 10 |
| Rengöring av medieport | 10 |
| Fastnade knappar | 10 |
| | |

Avsnitt 2 - Första skärmbilder och inställningsguide

| Varningsskärm när VesselView 7 startas 12 | 2 |
|---|---|
| Välkomstskärm 12 | 2 |
| Inställningsguide12 | 2 |
| Importera konfiguration13 | 3 |
| Motorinställning13 | 3 |
| Visningsinställning14 | 4 |
| Inställning av enhet14 | 4 |
| Inställning av enheter1 | 5 |
| Tankkonfiguration1 | 5 |
| Hastighetsinställning1 | 7 |
| Slutföra inställningsguiden18 | 8 |

| Inställning av datakälla | 18 |
|-----------------------------------|----|
| Inställningsmenv | |
| Displavskärmar | 23 |
| Start | |
| Motor av, tändning på | 23 |
| Motorn på tomgång | 23 |
| Motorfel | 24 |
| Felnavigering | 24 |
| Schemalagt motorunderhåll | 24 |
| Systemskanning - skanningsrapport | 25 |
| Kommunikationsfel | |

Avsnitt 3 - Skärmöversikt och funktion

| Systemstatusfältets funktionalitet | 28 |
|--|----|
| Navigation datafält | 29 |
| Förstora datafält | 29 |
| Autocykling | 30 |
| Rullningslistens funktioner | 30 |
| Aktivering av rullningslist och navigering | 30 |
| Område för användarvalda data | 30 |
| Rullningslistikoner | 31 |
| Economy Mode (ekonomiläge) | 31 |
| ECO Mode (ECO-läge) | 31 |
| ECO min. och max. värden | 32 |
| ECO-varvtal och trimmål | 32 |
| Målfärger | 32 |
| ECO-navigering | 33 |
| ECO Refresh (återställ) | 33 |
| Minimize (minimera) | 33 |
| Ändra ECO-mål | 34 |
| Ändra målvärden | 34 |
| Läge Smart Tow | 34 |
| Smart Tow | 34 |
| Smart Tow-mål | 35 |
| | |

| Det användarvalda dataområdet i Smart Tow | 35 |
|--|----|
| Save (spara) | 37 |
| Create Custom Launch (skapa anpassad | |
| sjösättning) | 38 |
| Cruise Control Mode (farthållarläge) | |
| Farthållare | 38 |
| Dataområdet i Cruise Control | 38 |
| Konstantdataområdesändring | 38 |
| Farthållning - Område för användarvalda data | 38 |
| Farthållarnavigering | 39 |
| Autopilotläge | 39 |
| Översikt av autopilot-skärm | 39 |
| Autopilot-skärmnavigering | 40 |
| Minimera autopilot | 40 |
| Troll Control Mode (troll-kontrolläge) | 40 |
| Trollingreglage | 40 |
| Dataområdet i Troll Control | 40 |
| Konstantdatafältsändring | 40 |
| Troll - Område för användarvalda data | 41 |
| Trollingnavigering | 41 |
| | |

Avsnitt 4 - Inställning och kalibreringar

| Navigering i inställningsmenyn | 44 |
|-----------------------------------|----|
| Navigering till inställningsmenyn | 44 |
| System | 44 |
| Förinställningar | 44 |
| Båt | 45 |
| SmartCraft | 45 |
| | |

| Easy Links (snabblänkar) 4 | 7 |
|----------------------------|---|
| _arm | 7 |
| Måttenheter 4 | 7 |
| Nätverk4 | 8 |
| Personalitetsfil 4 | 8 |

Avsnitt 5 - Varning Larm

|--|

Avsnitt 1 - Hur man börjar

Innehållsförteckning

| VesselView 7-översikt | 2 |
|--|---|
| Frontreglage | 2 |
| Frontreglagens funktion | 2 |
| Bakpanel | 3 |
| VesselView 7:s bildskärmslägen och beskrivningar | 3 |
| Tryck på- och svepdistrikt | 4 |
| Pekdistrikt | 5 |
| Svepdistrikt | 6 |
| Hur du uppdaterar VesselView 7:s programvara | 7 |
| | |

| Säkerhetskopiera dina ruttpunkter, rutter och spår Hämta den senaste programvaran | 7 8 |
|--|--------|
| Uppgradera Vesselview | 8 |
| Pekskärmskalibrering | 9 |
| Underhåll | 10 |
| Skärmrengöring | 10 |
| Rengöring av medieport | 10 |
| Fastnade knappar | 10 |
| | |

VesselView 7-översikt

VIKTIGT! VesselView är en flerfunktionsskärm (MFD eller multi-function display) som är kompatibel med produkter tillverkade av Mercury Marine Outboards, Mercury MerCruiser och Mercury Diesel. En del av funktionerna som förklaras i denna handbok har inaktiverats beroende på till vilket motorpaket enheten är ansluten.

VesselView är ett omfattande båtinformationscenter som kan visa information för upp till fyra bensinmotorer eller dieselmotorer. Det övervakar kontinuerligt och rapporterar driftsdata, såväl som detaljerad information t. ex. vattentemperatur och djup, trimstatus, båthastighet och styrningsvinkel, samt status för bränsle-, olje-, vatten- och avfallstank.

VesselView kan helt integreras med båtens satellitbaserade positionsbestämning (GPS) eller andra NMEA-kompatibla enheter för att ge aktuell kurs, hastighet och information om bränsleförbrukning till destinationen.

VesselView and en utökad skärm för autopilot- och styrspaksfunktioner. Alla dessa navigeringsfunktioner styrs genom Mercury Marines tryckplatta för CAN-nätverket (autopilot control area eller autopilotstyrområdet). VesselView visar om en kontrollfunktion är aktiv eller i vänteläge; popupvarningar visas när båten kommer till en ruttpunkt, med uppmaningar avseende girningsgensvar. Ytterligare skärmtext kan användas för att justera motorerna och dreven för att uppnå maximal effektivitet.

VesselView är försedd med en mikro-SD-kortport som låter en auktoriserad tillverkare eller återförsäljare importera båtens personalitetskonfiguration. Den kan även användas av ägaren för att uppgradera till den senaste programvarukonfigurationen. När fler än en VesselView används, antingen med en tillämpning med tre eller fyra motorer.

programvarukonfigurationen. När fler än en VesselView används, antingen med en tillämpning med tre eller fyra motorer eller ett andra roder, kan samma mikro-SD-kort användas för att ladda ner dessa konfigurationer.

Frontreglage



- a Pekskärm
- b Knappen MARK–MENU (markera-meny)
- c Knappen STBY-AUTO (vänteläge-auto)
- d Exit-knappen (X eller avsluta)
- e Vridknapp (tryck för att mata in funktion)
- f Knappen GO TO-PAGES (gå till-sidor)
- g IN/OUT Zoom–MOB (in/ut zooma-man överbord)
- h Effekt-ljustyrka
- i Kortläsardörr

Frontreglagens funktion

Pekskärm: Skärmen på VesselView 7 har flera områden som är tryckkänsliga och kan styras genom en tryckning eller en vertikal eller horisontell svepning.

MARK–MENU (markera-meny): MARK–MENU har två funktioner och är beroende av vilket skärmläge som är aktivt. Tryck på MARK–MENU-knappen medan sjökortsplottern är synlig för att få åtkomst till ruttpunkterna och andra funktioner. Tryck på knappen medan SmartCraft-informationen är synlig för att öppna rullningslisten.

STBY-AUTO (vänteläge-auto): Låter föraren inaktivera (vänteläge) eller aktivera Navico® -systemdriften.

Exit: Stänger en meny och tar bort markören från skärmen.

Vridknapp: Används för manövrering i menyerna, zooma in på sjökort och man trycker på den för att välja ett alternativ.

GO TO–PAGES (gå till-sidor): Ett snabbt tryck tar fram hempanelsidorna och du kan trycka på knappen flera gånger för att knappa genom hemsidans menyer. Ett längre tryck tar fram Go To-menyalternativen.

IN OUT–MOB (in/ut-man överbord): Zoomknappar för olika NMEA-grundkomponenter. Om du trycker på IN- och OUTknapparna samtidigt så markeras båtens position med ikonen man överbord (MOB).

Effekt-Standby-Ljusstyrka: Tryck på knappen en gång får att gå till vänteläge, för att ändra enhetens bakgrundsbelysning eller för att gå till nattläge.

Kortläsare: Låter dig uppgradera VesselView-programvaran, för att ladda upp sjökort och spara ruttpunkter och inställningar.

Bakpanel



| Post | Funktion | Beskrivning |
|------|----------------|--|
| а | SmartCraft | Ansluts till SmartCraft-nätverket, länkas till SC 100-mätare |
| b | Ström | Effektintag och externt larm |
| с | Video in | Ger två kompositvideoingångar |
| d | SIMNET/NMEA 2K | Ansluts till NMEA 2000-nätverket |
| е | Nätverk | Ethernet-nätverksportar |

VesselView 7:s bildskärmslägen och beskrivningar

VesselView har flera rutor i vilka visas specifik motorinformation och aktiva lägen.



- 1. Växla tillämpningar: När du trycker på det här skärmområdet så växlar du mellan en Mercury-tillämpningsskärm och den sista Navico-skärmen.
- 2. Volt eller djup (Volts/Depth): Detta datafält är användardefinierbart. En lista över allt tillgängligt skärminnehåll finns i Inställningar -menyn.
 - I datafältet visas endast spänning när en SmartCraft-djupgivare inte är installerad.

Avsnitt 1 - Hur man börjar

- I datafältet visas djup när en SmartCraft-djupgivare är installerad.
- Styrvinkel: Om denna funktion är installerad, kan användaren välja max. gränser på 45 eller 60°, och invertera vinkeln. Styrvinkeln är tillgänglig om den installerade givaren är ansluten till SmartCraft-styrområdesnätverket. Styrvinkeln slås av utgående från fabriksinställningen men kan slås på manuellt i Inställningar -menyn.
- 4. Speed (hastighet): Visar båtens hastighet. Om en hastighetskälla inte är tillgänglig, visas streck på skärmen. På skärmen visas hastighetsvärdet, hastighetskällan (paddelhjul, pilot eller GPS), och måttenheterna (MPH är standardvärdet). Ett hastighetsvärde som överstiger två siffror visas i ett mindre teckensnitt.
- 5. Varvtal (RPM): Visar en rörlig stapel som representerar motorns varvtal. En tillämpning med två motorer visar två separata rörliga staplar, en trippeltillämpning visar tre och en tillämpning med fyra motorer visar fyra staplar.
- 6. Bränsle (Fuel): I detta datafält visas totalt bränsle ombord.
 - Endast den totala bränslenivån visas. Enskilda bränsledata visas i det valda dataområdet under bränslehantering (fuel management).
- 7. Rullningslistikon: Tryck på det här området för att visa rullningslisten. Med hjälp av rullningslisten kan föraren öppna olika Mercury-tillämpningsskärmar i det valda dataområdet.
- 8. Roder: Detta datafält är användardefinierbart. En lista över allt tillgängligt skärminnehåll finns i Inställningar -menyn.
 - Om den installerats så visas babordsfliken till vänster om trimdata och styrbordsfliken visas till höger om trimdata.
- 9. Drevets läge: DTS-produkter visar alla växellägen för varje motor. Positionerna definieras som **F** (framåt), **N** (neutral) och **R** (back). På icke-DTS-produkter visas **N** (neutral) och **G** (växel ilagd).
- 10. Trim: Detta datafält är användardefinierbart. Visar trim för upp till fyra motorer. Trimpopup finns i det valda dataområdet. Trimpopup kan slås av i **Inställningar** -menyn.
- 11. Vald dataikon: Visar en ikon som representerar de data som för tillfället visas i skärmens område för valda data. Den visar även den tidigare valda dataikonen om inga valda data visas för tillfället. Tryck på knappen MENU för att öppna rullningslisten. Användaren kan välja en ikon i rullningslisten och valda data visas sedan.
- 12. Systemstatus: Visar det aktuella aktiva läget och varningar.
- 13. Valt dataområde: Visar alla valda data, inklusive första skanningsprogressionen vid start, meddelanden om god skötsel, underhållsschema och varningar.

Tryck på- och svepdistrikt

VesselView 7 har inbyggda pekdistrikt på bildskärmen. Detta låter föraren öppna eller interagera med specifika artiklar med hjälp av användardefinierade gester på skärmen. Två typer av gester används: tryck och svep.

Pekdistrikt

Tryck på-distrikten används både i de konstanta och i de användarvalda datafälten. Dessa distrikt ger max. användbarhet och förbättrar grafiken på skärmen.



Exempel med installation med fyra motorer

| Distrikt | Beskrivning |
|----------|---|
| 1 | Område som växlar tillämpningen VIKTIGT! Andra tillämpningar förknippade med VesselView är kanske inte tillgängliga. Farkosten måste ha en specifik Navico [®] anordning ansluten till NMEA 2K-grundsystemet för att kunna växla mellan tillämpningar. |
| 2 | Område som visar datafältinformation |
| 3 | Område som visar hastighetsinformation |
| 4 | Område som visar bärnsleinformation |
| 5 | Område som öppnar och stänger fullningslisten |
| 6 | Område som visar datafältinformation |
| 7 | Område som visar datafältinformation |
| 8 | Område som växlar mellan visade aktiva menyer |
| 9 | Område som visar varierande systemstatusinformation |
| 10 | Område som utför varierande uppgifter för valt dataområde |
| 11 | Område som utför varierande uppgifter för valt dataområde |



Exempel med en motor

| Distrikt | Beskrivning |
|----------|---|
| 1 | Område som växlar tillämpningen VIKTIGT! Andra tillämpningar förknippade med VesselView är kanske inte tillgängliga. Farkosten måste ha en specifik Navico [®] anordning ansluten till NMEA 2K-grundsystemet för att kunna växla mellan tillämpningar. |
| 2 | Område som visar datafältinformation |
| 3 | Område som visar bärnsleinformation |
| 4 | Område som visar hastighetsinformation |
| 5 | Område som öppnar och stänger fullningslisten |
| 6 | Område som visar datafältinformation |
| 7 | Område som visar datafältinformation |
| 8 | Område som växlar mellan visade aktiva menyer |
| 9 | Område som visar systemstatusinformation |
| 10 | Område som utför varierande uppgifter för valt dataområde |
| 11 | Område som utför varierande uppgifter för valt dataområde |

Svepdistrikt

Svepdistrikt används i det användarvalda dataområdet och i rullningslistmenyn. Två typer av gester svepgester används: horisontella och vertikala.

- Horisontella svep gör att man går framåt i de tillgängliga sidorna.
 - a. Du flyttas framåt i sidorna i samma riktning som din horisontella sveprörelse.
 - b. När du kommit till den sista sidan, sveper du horisontellt till vänster och du kommer från den sista till den första sidan.
 - c. Funktionerna Auto-cycle och exit (avsluta) får inte vara aktiva eller valda när en sveprörelse görs.
 - Vertikala sveprörelser låter föraren gå djupare i ytterligare data förknippade med detta specifika fält.
 - a. Svepning uppåt går djupare in i ytterligare data.
 - b. Svep nedåt avslutar och returnerar data till en översiktlig nivå.
 - c. Om djupgående data inte är tillgängliga så är vertikala sveprörelser inte aktiva.
 - Rullningslistmenyn utnyttjar en hastighetsbaserad sveprörelse för att gå framåt i menyvalen.
 - a. Långsam sveprörelse = långsammare bläddring framåt.

b. Snabb sveprörelse = snabbare bläddring framåt.



| Distrikt | Beskrivning |
|----------|--|
| а | Område för horisontell och vertikal bläddring genom valda data |
| b | Område för horisontell bläddring genom valda data |

Hur du uppdaterar VesselView 7:s programvara

Nedan förklaras hur du uppgraderar VesselView 7:s programvara Du behöver åtkomst till Internet och en kommunikationsport för att överföra filen till ett FAT- eller FAT32-mikro-SD-kort.

Säkerhetskopiera dina ruttpunkter, rutter och spår

Även om ruttpunkter, rutter och spår inte bör påverkas, rekommenderar vi att dessa säkerhetskopieras innan du påbörjar uppgraderingen. Under säkerhetskopieringen kopieras alla ruttpunkter, rutter och spår till ett mikro-SD-kort. Du kan använda samma kort som på vilket uppgraderingsfilerna finns. Beroende på den mängd information du vill säkerhetskopiera, måste kortet ha tillräckligt stor kapacitet att lagra den.

- 1. Slå på tändningsnyckeln och verifiera att VesselView är på.
- 2. Stick in mikro-SD-kortet i kortläsarporten hela vägen tills det klickar och blir på plats.
- 3. Tryck på knappen PAGES under vridknappen.
- 4. Välj Tools (verktyg) och sedan Files (filer).
- 5. Välj Waypoints (ruttpunkter), Routes (rutter) och Tracks (spår).



6. Välj önskat filformat och tryck på Export.

7. Välj mikro-SD-kortet som destination och välj OK.



8. Använd tangentbordet på skärmen för att ge säkerhetskopieringsfilen ett namn och tryck på Enter.

Hämta den senaste programvaran

 Den senaste programvaran för skärmen finns online och kan laddas ner från Mercurys webbplats på www.mercurymarine.com/vesselview. För att se vilken programvaruversion du har av VesselView, ska du starta VesselView. Medan systemet startar kan du se längst ned till höger på skärmen vilken version av programmet du har. Om VesselView redan är på ska du välja Settings>System>About för att se den aktuella versionen av VesselViewprogramvaran.





56944

- 2. Välj VesselView 7-produkt och klicka på DOWNLOAD UPGRADE (hämta uppgradering).
- 3. Beroende på din dators säkerhetsinställningar, kan en säkerhetsvarning visas. Klicka på Allow (tillåt) för att fortsätta.
- 4. Skapa en mapp på hårddisken och spara filen där.
- 5. Om du uppmanas att SAVE (spara) eller RUN (köra) ska du välja SAVE och spara på din hårddisk. *OBS!* Filen är i allmänhet 70-100 MB stor.

VIKTIGT! En del webbläsare kan ändra filtillägget. Verifiera att filnamnet och -tillägget inte ändrats. Det rätta tillägget efter filnamnet bör vara .upd. Ändra inte namn på filen eller filtillägget.

6. Efter det att filen sparats på hårddisken, ska du kopiera filen till ett tomt FAT- eller FAT 32-mikro-SD-korts rotkatalog och säkerställa att kortets minne är minst 512 MB. Diskens rotkatalog är den översta nivån, där filen inte ska sättas i en mapp.

Uppgradera Vesselview

Viktigt att tänka på före och under uppgraderingen:

Har du säkerhetskopierat dina ruttpunkter, rutter och spår?

- Varje skärm måste uppgraderas särskilt. Det finns inte automatisk nätverksfunktion som uppgraderar flera VesselViewfunktioner samtidigt.
- · Slå inte av skärmen och koppla inte från strömmen under uppgraderingsprocessen.
- Avlägsna inte mikro-SD-kortet under uppgraderingsprocessen.
- Verifiera att tändningsnyckeln är av och att VesselView inte slagits på.
 OBS! En del installationer kan ha VesselView påslaget via en dedicerad krets, istället för genom tändningsnyckelkretsen.

VIKTIGT! VesselView måste slås av minst 30 sekunder innan programvaran uppgraderas.

- 2. Stick in mikro-SD-kortet i kortläsarporten hela vägen tills det klickar och blir på plats.
- 3. Slå på tändningsnyckeln och verifiera att VesselView är på.
- 4. Låt systemet starta. Du uppmanas på en skärm att uppgradera eller annullera.
- 5. Använd vridknappen för att markera uppgraderingsfilen och tyrck på knappen för att bekräfta.



6. Slå inte av tändningsnyckeln och VesselView och avlägsna inte heller mikro-SD-kortet medan programvaran laddas upp. Denna process kan ta flera minuter att slutföra.



7. När uppladdningen är klar ska du avlägsna mikro-SD-kortet och systemet startas automatiskt på nytt för att avsluta uppgraderingen.



8. Verifiera att programvaruversionen som uppgraderats är rätt. Tryck på Go To-knappen, tryck på Settings (inställningar) och vrid knappen till About (om). Tryck på knappen för att verifiera. Den aktuella programvaruversionen visas. Om du slår av båten i 30 sekunder och sedan slår på den, så visas programvaruversionen längst ner till höger på den första startskärmen.

Pekskärmskalibrering

- 1. Stäng av enheten.
- 2. Tryck och MENU-knappen nedtryckt och slå sedan på enheten.

3. Håll MENU-knappen nedtryckt medan enheten slås på, tills kalibreringsverktygsskärmen visas (ca 15 sekunder).



Kalibreringsverktygsskärmen

- 4. Tryck på hårkorset på skärmen för att göra niopunktskalibreringen.
- 5. Efter kalibreringen visas den normala tillämpningsskärmen på enheten.

Underhåll

VIKTIGT! Vi rekommenderar att det tillhandahållna solskyddet installeras som skydd när enheten inte används.

Skärmrengöring

Regelbunden rengöring av skärmen rekommenderas för att förhindra ansamling av salt och andra miljöföroreningar. När salt kristalliseras kan beläggningen på skärmen repas när man använder en torr eller fuktig duk. Se till att duken är fuktad med tillräckligt med sötvatten för att lösa upp och avlägsna saltavlagringar. Tryck inte för hårt när du rengör skärmen.

När vattenfläckar inte kan avlägsnas med duken ska du blanda en 50/50-blandning av varmt vatten och isopropylalkohol för att rengöra skärmen. Använd inte lösningsmedel med aceton, mineralterpentin eller ammoniakbaserade rengöringsprodukter. Användning av starka lösnings- och tvättmedel kan skada skärmar med avbländningsbeläggning, plasten och gummitangenterna.

Vi rekommenderar att du sätter på solskyddet när enheten inte används för att förhindra UV-skada på plastinfattningen och gummitangenterna.

Rengöring av medieport

Medieportluckan bör rengöras regelbundet för att förhindra ansamling av kristalliserat salt och andra föroreningar.

Fastnade knappar

Verifiera att inga knappar fastnat i nedläge. Om en knapp fastnat ska du vicka på den tills den lossnar.

Avsnitt 2 - Första skärmbilder och inställningsguide

Innehållsförteckning

| Varningsskärm när VesselView 7 startas | 12 | Inställning av datakälla | 18 |
|--|----|-----------------------------------|----|
| Välkomstskärm | 12 | Inställningsmeny | 20 |
| Inställningsguide | 12 | Displayskärmar | 23 |
| Importera konfiguration | 13 | Start | 23 |
| Motorinställning | 13 | Motor av, tändning på | 23 |
| Visningsinställning | 14 | Motorn på tomgång | 23 |
| Inställning av enhet | 14 | Motorfel | 24 |
| Inställning av enheter | 15 | Felnavigering | 24 |
| Tankkonfiguration | 15 | Schemalagt motorunderhåll | 24 |
| Hastighetsinställning | 17 | Systemskanning - skanningsrapport | 25 |
| Slutföra inställningsguiden | 18 | Kommunikationsfel | |

Varningsskärm när VesselView 7 startas

När VesselView 7 startas visas en varningsskärm som uppmanar föraren att inte förlita sig på produkten som en huvudnavigationsfunktion och att användare åtar sig allt ansvar för driften och förknippade risker.

Välkomstskärm

När tändningsnyckeln vridits på, visas en Mercury-startvälkomstskärm. Antalet motortimmar visas för upp till fyra motorer. Längst ner till höger på skärmen visas programvaruversionen. Motorpaket med utsläppskontroll visar en motorikon längst ner till vänster på skärmen.



Mercurys välkomstskärm

Inställningsguide

VIKTIGT! Rusa inte VesselView genom att trycka på knappar medan systemet startas för att hämta båt- och motordata. När VesselView först startas eller efter en fabriksåterställning, så tar det några sekunder för systemet att gå igenom startprocessen.

Installationsguiden för VesselView leder dig genom de första konfigurationsstegen för VesselView. En inställningsguide kan användas när som helst genom ikonen INSTÄLLNING i rullningsmenyn. Tryck på rullningslistens pil och svep till inställningsikonen. För att starta inställningsguiden ska du gå till Settings>System>Setup Wizard (inställningsguide). Klicka på Next (nästa) för att fortsätta



56740

Importera konfiguration

För att importera en existerande båtkonfiguration ska du sticka in ett FAT- eller FAT32-mikro-SD-kort med konfigurationsfilen och välja denna fil i rullgardinsmenyn. Om ingen importfil finns ska du trycka på Next (nästa) för att fortsätta.

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

Motorinställning

- 1. På motorns inställningsskärm ska du använda vridknappen eller trycka på menyfälten för att välja rätt alternativ.
- 2. Fullgör valen på motorns inställningsskärm. När du har gjort dina val, tryck på Next för att fortsätta.

| Device | e Configuration | a - Motortypsmeny |
|-----------|-----------------------------|----------------------------|
| \$ | ENGINE SETUP Engine Type | b - Motormodellmeny |
| | Verado a | |
| | Engine Model | |
| | Verado Pro Four Stroke 300 | |
| | Malfunction Indicator Lamp | |
| | MIL Disabled | |
| < Prev | ious) (Next > | |
| | 567 | 42 |

3. Öppna och välj rätt alternativ i de återstående menyfälten på motorns inställningsskärm. När du har gjort dina val, tryck på Next för att fortsätta.



a - Fält för val av motormodell

| 32 | Telduo Jix Cymruci Joo | |
|----|------------------------------|----------|
| 5 | Malfunction Indicator Lamp | |
| | MIL Disabled | • |
| | Does vessel have a joystick? | |
| | No | a |
| | Number of Engines | |
| | 2 | (b) |
| | | |

- a Fält för styrsspaksalternativ
- **b** Fält för antal motorer

Visningsinställning

Beroende på det antal motorer visas på skärmen Motorinställning, ska du välja motorerna som ska visa av denna VesselView-enhet. Upp till fyra motorer kan väljas. Klicka på Next (nästa) för att fortsätta

| Device Configuration | X |
|--|-------|
| DISPLAY SETUP Select which engines to show on this display | |
| | |
| STBD | |
| | |
| | |
| < Previous Next > | |
| | 56746 |

a - De valda motorerna visas.

Inställning av enhet

På enhetens inställningsskärm ska du använda vridknappen eller trycka på menyfälten för att välja rätta alternativ. Om du använder flera VesselView-anordningar, ska du se till att du tilldelar varje enhet ett unikt nummer för att undvika dataproblem. Rodernumret bör matcha den enskilda VesselView-enhetens plats. Klicka på Next (nästa) för att fortsätta

| Device | e Configuration | X |
|--------|--|-------|
| Previ | DEVICE SETUP Unique VesselView ID: 1 Helm ID: 1 1 Next > | • |
| | | 56747 |

- a Fält för VesselView-alternativ
- **b** Fält för roderalternativ

Inställning av enheter

Välj måttenheter för VesselViews data som visas på skärmen; dvs. hastighet, distans och volym. Måttenheterna kan ändras senare.

| Device | Configuration | a - Valfält för måttenhete |
|----------|--|----------------------------|
| } | What units of measure do you want to use? Selects the general type of units of measure. You can later change any particular unit of measure. | |
| | U.S. Standard | |
| | Metric | |
| | | |
| < Previ | ous Next> | |

Tankkonfiguration

Välj antal bränsletankar i båten från rullgardinsmenyn. Klicka på Next (nästa) för att fortsätta



Använd vridknappen eller tryck på menyfälten för att välja tankkälla, tanktyp och tankkapacitet.

| Devic | e Configuration | X |
|------------|-------------------------|-------|
| (} | Tank source | , |
| | Tanktype b | Ţ |
| | Tank capacity (gallons) | |
| | Name | |
| < Prev | ious Next > | |
| | | 56750 |

- a Fält för val av tankkälla
- b Fält för val av tanktyp
- c Fält för att ange tankkapacitet

Använd knappsatsen på skärmen för att ange kapacitet. När du har angett tankkapacitet ska du trycka på OK för att stänga knappsatsen. Klicka på Next (nästa) för att fortsätta



- a Fält för att ange tankkapacitet
- **b** Knappsats på skärmen

56751

Tanknamnet anges i namnfältet. För att ändra tanknamn ska du trycka på fältet och använda knappsatsen på skärmen för att ändra tankens namn.



Baserat på antalet tankar som angivits under konfigurationen, återgår skärmen till skärmen för tankkälla. Alla menyfält måste fyllas i med rätt information för varje ytterligare tank. När alla menyfält har fyllts i ska du trycka på Next (nästa) för att fortsätta.

En bränslekapacitetsskärm visar den totala kapaciteten utgående från angivna data.

| Device | e Configuration | a - Fält för bränslekapacitet |
|-----------|---|-------------------------------|
| \$ | Vessel fuel capacity | - |
| | 0100.00 | |
| | The vessel fuel capacity has been set to 100 gallons (the sum of fuel tank capacities). The maximum fuel capacity this network can support is 1731.17 gallons. | |
| | | |
| | | |
| | | |
| < Previ | ious) Next > | |
| | 56756 | |

Hastighetsinställning

På hastighetsinställningsskärmen finns det tre alternativ för att bestämma hur VesselView hämtar hastighetsinformationen. Om båten är utrustad med GPS så tillåter rullgardinsmenyn val av tillgängliga anordningar. Om båten har en pitotgivare, så väljs detta alternativ. Om båten har ett paddelhjul, så visas en valalternativ. Efter det hastighetskällan har valts, ska du trycka på Next (nästa) för att fortsätta.

| Device Configuration | × a- Fält f | fö |
|------------------------|-------------|----------|
| GPS source | b - Fält f | fö fö |
| None b Pitot source | • | |
| PCM0 C | | |
| РСМО | Y | |
| | | |
| < Previous Next > | 56757 | |

- Fält för GPS-källa

- Fält för pitotkälla
- Fält för paddelhjulskälla

Om pitotkällan valdes visas skärmen för pitothastighetgivare. Använd rullgardinsmenyn Pitotgivartyp för att välja lämpligt alternativ. De flesta motorer använder en 100 psi-pitot. Produkter från Mercury Racing använder en 200 psi-pitot. Efter valet, tryck på Next (nästa) för att fortsätta.

| 3 | Pitot Sensor Type | |
|---|-------------------|---|
| | 100psi | • |
| | Pitot Multiplier | |
| | 1.000 | |
| | · | |
| | | |
| | | |
| | | |

a - Fält för pitottryck

Om paddelhjulskällan valdes visas skärmen för paddelhjulsgivare. Använd rullgardinsmenyn Paddelhjulsgivartyp för att välja lämpligt alternativ. Efter valet, tryck på Next (nästa) för att fortsätta.

| Device | Configuration | X | a - Fält för paddelhjulsgivartyp |
|-------------|--------------------------------|-------|----------------------------------|
| \$ } | Paddle Wheel Sensor Type | | |
| | Legacy | • | |
| | Paddle Wheel Multiplier Hz/mph | | |
| | 4.910 | | |
| | | | |
| | | | |
| | | | |
| < Previ | ous) Next > | | |
| | | 56759 | |

Slutföra inställningsguiden

Tryck på Finish (avsluta) för att slutföra inställningsguiden på VesselView. Slå inte av enheten förrän skärmen Slutför ersätts med båtens aktivitetsskärm.



Inställning av datakälla

VesselView uppmanar dig att ställa in detekterbara datakällor. Tryck på OK för att fortsätta.



56761

Slå på alla produkter och vrid på tändningsnyckeln för att motorer för att säkerställa att alla datagenererande källor kan detekteras. Tryck på Start för att starta processen.



56762



Tryck på Close (avsluta) när auto-val är klart.



56764

VesselView visar systemskärmen. System som använder etablerade parametrar visas i grönt.



Om du trycker på fältet System OK så visas motorns körtimmar.



56766

Inställningsmeny

Alla inställningar kan ändras när som helst med hjälp av inställningsmenyn. Du kan gå till alla rullgardins- och expansionsmenyer genom att trycka på skärmen eller använda vridknappen. Du får åtkomst till inställningsmenyn genom att använda rullningslisten längst ner till höger på skärmen.



1. Systemmeny.

| System | • | Language English (US) | |
|------------------|---|-----------------------|--|
| Vessel | • | About | |
| Engines | • | Helm 1, Device 1 | |
| EasyLink | • | Setup wizard | |
| Preferences | • | Restore defaults | |
| Alarms | • | Network > | |
| Personality file | • | Simulate | |
| | | Time | |

2. Båtmeny.

| ettings | | | | |
|-----------------|---|----------------|--------|--|
| ystem | * | | | |
| 'essel | • | Tabs | • | |
| ngines | • | Tanks | • | |
| asyLink | • | Speed | • | |
| references | • | Steering | • | |
| larms | • | Cameras instal | led 🗌 | |
| ersonality file | • | Sea Temp | • | |
| | | Depth Offset | 0.0 ft | |

3. Motormeny.



4. EasyLink-meny.

| Settings | | | |
|------------------|---|-----------|---|
| System | × | | |
| Vessel | • | | |
| Engines | • | | |
| EasyLink | × | "PORT" | + |
| Preferences | • | "PORTCTR" | + |
| Alarms | • | "STBDCTR" | • |
| Personality file | • | "STBD" | + |
| | | | |
| | | | |

5. Förinställningsmeny.

| Settings | | | |
|------------------|----------|-------------------------------|----|
| System | • | | |
| Vessel | • | | |
| Engines | • | Buzzer | |
| EasyLink | • | Backlight | • |
| Preferences | F | Scroller Bar | • |
| Alarms | • | Data Boxes | • |
| Personality file | • | Popups | • |
| | | Auto-cycle interval 5 seconds | • |
| | | Units | • |
| | | | 56 |

6. Larmmeny.



7. Inställningsfilmeny.

| Settings | | | | | |
|------------------|---|---------|---|--|--|
| System | • | | | | |
| Vessel | • | | | | |
| Engines | • | | | | |
| EasyLink | • | | | | |
| Preferences | • | | | | |
| Alarms | • | | | | |
| Personality file | • | Export | • | | |
| | | Import | + | | |
| | | Restore | | | |

Displayskärmar

Start

Vid starten efter välkomstskärmsekvensen så laddas huvudskärmen och alla data och all grafik blir aktiv. Två tillstånd är tillgängliga: motor av eller motorn igång. Följande diagram och information förklarar sekvensen när konstanta och användarvalda dataområden ändras.

| Motorns tillstånd | Område för användarvalda data |
|------------------------------|--|
| Motor av, tändning på | Meddelande om god skötsel |
| Motorn dras runt | Systemskanning pågår, animerad propeller visas |
| Motorn på tomgång | Propellern blir grön |
| Motorn körs kan växeln ilagd | Nivå 1 smarta kontextdata |

Motor av, tändning på

Mercury-skärm med meddelande om god skötsel visas i det användarvalda dataområdet när tändningen är på och motorerna inte är igång. Alla funktioner är tillgängliga och inga motordata visas.

- Alla meddelanden väljs slumpmässigt. Exempel omfattar: Har du flytutrustning. Mercury påminner dig om att köra båten på ett säkert sätt.
 - Artiklarna på listan angående god skötsel kan ändras beroende på motortyp eller personalitetskonfiguration.

Motorn på tomgång

När motorn körs så visas i skärmens användarvalda datafält en grön propeller när systemskanningsrapporten är klar.

l skärmens användarvalda datafält visas en animerad propeller och en förloppsindikator för att ange att en skanning pågår.



a - Animerad propellerb - Förloppsindikator

 Om i något skede motorn läggs i växel, så upphör systemskanningen och propellern blir grön och Nivå 1 smarta kontextuella data visas.

Avsnitt 2 - Första skärmbilder och inställningsguide

• När skanningen är klar, kan olika innehållsrelaterade popup-meddelanden visas: motorfel, underhållspåminnelser, kommunikationsfel, system-OK-skanningsrapport.



Motorfel

Om ett motorfel detekteras under en systemskanning, visas beskrivande text i användardataområdet på en felskärm med färgtext i fetstil. Felskärmens färg beror på det slags fel som registrerats. Systemstatusfältet längst ner till vänster ändras beroende på det fel som visas.



- a Varningsikon med feltitel
- b Kort text eller äldre text
- c Motorfelläge
- d Åtgärdstext
- e Antal fel

Felnavigering

När fel uppstår övertar de det användarvalda dataområdet. Fel identifieras med nummer längs den nedre delen av det användarvalda dataområdet.

- 1. Det användarvalda fältet visar som standardvärde det första felet och består av ett vitt fält med ett nummer i svart.
- 2. Det valda felet alternerar mellan felnumret och en positiv (+) symbol som anger att mer data kan visas.



- 3. När en positiv (+) symbol är tillgänglig, finns det ytterligare data förknippade med felet som visas.
- 4. När dessa ytterligare data kräver fler sidor, så visas i felområdet en eller flera cirklar. Den valda sidocirkeln blir vit. I detta område visas en lång textbeskrivning av felet.
- 5. För att lämna felfältet ska du använda X -knappen.

Schemalagt motorunderhåll

Om en underhållspåminnelse detekteras under en systemskanning, visas beskrivande text i det användarvalda dataområdet på en skärm med färgtext i fetstil. Systemstatusfältet längst ner till vänster ändras beroende på det underhållsproblem som visas. Använd sunt förnuft för att skydda din investering och kontrollera motoroljan regelbundet, helst före varje användning.

1. När den schemalagda underhållstiden är fullständigt förbrukad, visas i det användarvalda dataområdet en allmän underhållspåminnelse om det schemalagda underhållet.



2. Öppna ikonen + för att expandera texten. Du kan återställa underhållet till 100 % eller lämna skärmen. **OBS!** Underhållspåminnelseikonen i skiftnyckelform visas i systemstatusfältet tills felet har åtgärdats i systemet.



3. Efter det att underhållspåminnelsen har återställts, visas inte skiftnyckelikonen längre i systemstatusfältet.



Systemskanning - skanningsrapport

När en systemskanning är fullgjord och inga fel, underhållningspåminnelser och kommunikationsfel upptäckts, så visas i det användarvalda dataområdet SCAN COMPLETE (skanning fullgjord) med en rapport och ett meddelande om god skötsel. Skanningsrapporten visas tills motorns växel läggs i och föraren trycker på X-knappen.

 Meddelandena om god skötsel väljs slumpmässigt. Exempel omfattar: Har du flytutrustning. Mercury påminner dig om att köra båten på ett säkert sätt.

Avsnitt 2 - Första skärmbilder och inställningsguide

• Artiklarna på listan angående god skötsel kan ändras beroende på motortyp eller personalitetskonfiguration.



Skanning fullgjord

Meddelande om god skötsel

Kommunikationsfel

När ett kommunikationsfel upptäcks under systemskanningen, avbryts skanningen och alla datafält visas med streckade linjer. Systemstatusfältet blir grått med en X i en röd cirkel och texten Comm Error (kommunikationsfel).



Kommunikationsfel

Avsnitt 3 - Skärmöversikt och funktion

Innehållsförteckning

| Systemstatusfältets funktionalitet | 28 |
|--|------|
| Navigation datafält | . 29 |
| Förstora datafält | . 29 |
| Autocykling | 30 |
| Rullningslistens funktioner | . 30 |
| Aktivering av rullningslist och navigering | . 30 |
| Område för användarvalda data | . 30 |
| Rullningslistikoner | . 31 |
| Economy Mode (ekonomiläge) | . 31 |
| ECO Mode (ECO-läge) | . 31 |
| ECO min. och max. värden | 32 |
| ECO-varvtal och trimmål | 32 |
| Målfärger | 32 |
| ECO-navigering | 33 |
| ECO Refresh (återställ) | 33 |
| Minimize (minimera) | 33 |
| Ändra ECO-mål | 34 |
| Ändra målvärden | 34 |
| Läge Smart Tow | 34 |
| Smart Tow | 34 |
| Smart Tow-mål | 35 |
| Det användarvalda dataområdet i Smart Tow | 35 |
| | |

| Navigation | 35 | |
|--|------|---|
| Save (spara) | 37 | |
| Create Custom Launch (skapa anpassad | | |
| sjösättning) | 38 | |
| Cruise Control Mode (farthållarläge) | 38 | ł |
| Farthållare | 38 | 6 |
| Dataområdet i Cruise Control | 38 | |
| Konstantdataområdesändring | 38 | |
| Farthållning - Område för användarvalda data | | |
| - | 38 | |
| Farthållarnavigering | 39 | |
| Autopilotläge | 39 | |
| Översikt av autopilot-skärm | 39 | |
| Autopilot-skärmnavigering | 40 | |
| Minimera autopilot | 40 | |
| Troll Control Mode (troll-kontrolläge) | 40 | |
| Trollingreglage | . 40 | |
| Dataområdet i Troll Control | 40 | |
| Konstantdatafältsändring | 40 | |
| Troll - Område för användarvalda data | 41 | |
| Trollingnavigering | 41 | |
| | | |

Systemstatusfältets funktionalitet

Systemstatusfältet används för att kommunicera specifik motorinformation och aktiva lägen. Det kan alltid ses längst ner till vänster på huvudskärmen, förutom när en popup-varning på hela skärmen visas. Färgen, ikonen och texten ändras baserat på systemstatus, varningar, underhållsindikationer och aktiva lägen. Din båtpersonalitet och typen av kraftpaketsinstallation har en direkt effekt på vilka ikoner som blir tillgängligas i systemstatusfältet. Inte alla av de tillgängliga ikonerna listas i följande tabell.

| Systemfältsexempel | |
|--------------------------------|---|
| ۴ 1 51875 | Motorikon när tändningen slås på. Ikonen kan endast ses när motorpaketet har utsläppskontroll. |
| COMM ERROR 52099 | Kommunikationsfel när tändningen slås på. Motrorpaketet kommunicerar inte genom CAN-nätverket. |
| SYSTEM OK 52100 | Anger att very komponent som är ansluten till CAN är inom normala driftsparametrar. |
| WARNING 52101 | Varningsikon att ett fel uppstått. |
| 52102 | Varning att styrbords motorns inbyggda diagnostik har detekterat ett fel. Alla andra motorplatser med identifierade fel kommer att vara liknande. |
| SYSTEM OK WAYPOINT 52104 | Ruttpunktsspårning med autopiloten. Färgen orange anger att ruttpunktsspårningen är aktiv och datorstyrd. Om ruttpunktspårningen på autopiloten är i vänteläge (inte aktiv) så är fältet grått. Detta färgschema är det samma för alla autopilotfunktioner. |

Navigation datafält

Det användarvalda dataområdet delar sitt utrymme med skanningsprogressionen vid start, meddelanden om god skötsel, underhållsschema och varningar. Specifika data angående startprocessen, ändringar inkluderade i motorpaketet eller om varningar registreras, visas i samband med dessa händelser.



| Definitioner av datafältstorlek | | |
|---------------------------------|--|--|
| а | Nivå 4 är en helskärmsfältstorlek som inträffar när popup-varningar påträffas. | |
| b | Nivå 3 är en händelse på standard fältstorlek som inträffar i samband med popup-meddelanden om motorpakets- eller båtändring. Ändringarna kan inkludera, utan att begränsas till, trim, navigering, ECO och bränsle. | |
| С | Nivå 2 är en standard fältstorlek för alla datafält. | |
| d | Nivå 1 är en standard fältstorlek för alla datafält som inkluderar systemskanningen vid start. | |

Förstora datafält

Datafält kan förstoras genom att man markerar expansionsikonen (X-PAND) och trycker på vridknappen.



Expansionsikonen

Efter det att ikonen aktiverats, fylls det användarvalda dataområdet med förstorade data från det aktivt visade datavalet. Upp till sex dataval kan förstoras, ett åt gången, och sidorna läggs upp i kronologisk ordningsföljd på det sätt som visas i följande illustration. Datafält 3 och 4 visar endast alternativet användarvalda data.

OBS! Standardinställningen för trim och roder förstoras inte förutom om de aktiverats med externa kontroller. Om de aktiveras så används en popup-process. Trim- och roder-popups kan slås av i inställningsmenyn.



Varje datafält har sin egen sidoindikator längst ner till vänster i kontextdataområdet. Tryck på de olika sidoindikatorerna för att se ytterligare alternativ. Tryck på cykelikonen för att låta alla dataval cykla genom en kronologiskt angiven sekvens.



Autocykling

- När autocykling har valts men inte är aktiv, så visas ikonen på ett vitt fält.
- Tryck på vridknappen för att aktivera autocykling. Ikonen visas på ett blått fält med vita pilar och förblir i detta färgschema tills autocyklingen inaktiveras. Den standardinställda tiden för autocykling är fem sekunder per sida och kan ändras i inställningsmenyn.
- För att slå av autocykling, ska du markera X:et och trycka på autocyklingsikonen. Autocyklingen lämnar nu det användarvalda dataområdet.

Rullningslistens funktioner

Rullningslisten ger dig åtkomst till ikoner som inte för tillfället visas på skärmens användarvalda dataområde. Rullningslistikoner döljs tills rullningslisten aktiveras. Om du trycker på MENU-fliken på rullningslisten på skärmen så förlängs rullningslisten. Om sveper till höger eller vänster tas du genom alla rullningslistens alternativ. Om inget val görs inom fem sekunder, slås rullningslisten av. När en ikon har valts, ändas det användarvalda dataområdet så att ikonnamn och datanamn som förknippas med denna funktion visas.

Aktivering av rullningslist och navigering

- 1. Tryck på MENU-fliken på rullningslisten längst ner till höger på skärmen.
- 2. Använd vridknappen för att markera den ikon du önskar visa och tryck på vridknappen för att aktivera den. En vit bakgrundsruta markerar den rullningslistikon som ska väljas. Om du navigerar genom att svepa i rullningslisten och välja en ikon från du samma resultat som med vridknappen.

OBS! En pilikon visas till vänster och höger om rullningslisten. När endast en pilikon ses, måste du gå i den riktning som anges av pilen. När båda pilarna kan ses, kan du välja eller svepa endera riktningen.





Område för användarvalda data

Under navigeringsprocessen med rullningslisten, när ikonen är markerad med hjälp av vridknappen, så ändras det användarvalda dataområdet och du kan se ikonen, ikonens namn och en beskrivning över vad funktionen gör. Det användarvalda dataområdet visar denna information i endast fem sekunder, om du inte trycker på vridknappen. På samma sätt, när du använder tryck- eller svepmetoden för rullningslistnavigering, kan du trycka på ikonerna medan du sveper för att visas deras namn och beskrivning av funktionen. En icke-svepande, stationär tryckning inom fem sekunder akteriverar dessa data i det användarvalda dataområdet.

Rullningslistikoner

| a •••••• | <mark>e</mark> 015 4 | | | 9 |
|---------------|-----------------------------|---------|-----------------------|-------|
| ⓑ →◯ ← | (f) | | | °₩₩ |
| © // | 9 | k frais | • | |
| | h My | | | 51996 |

| Ikonbeskrivnir | ng |
|----------------|--|
| а | Temperatur - visar motor- och vätsketemperatur för olja, vatten och bränsle. Visar miljödata och förgreningsrörets lufttemperatur. Den tillgängliga informationen beror på motorpaketet. |
| b | Tryck - visar motortryckvärden för vatten, olja, bränsle, förstärkning. Den tillgängliga informationen beror på motorpaketet. |
| с | Spänning - visar batterivärden för alla motorer. |
| d | Tankar - visar data för båtens alla tankar ombord, bränsle, vatten, avfall, olja (endast tvåtakts) kapacitet. |
| e | Färdlogg - visar registrerade färddata: total distans, medelhastighet, genomsnittlig bränsleförbrukning. Data som registrerats i färdloggen kan raderas och nollställas. |
| f | Generator - visar data som generatorn kan skicka via ett NMEA 2000- eller J1939-protokoll-CAN: aktuellt läge (kör/stopp), spänning (växelström/likström), hertz, timmar, oljetryck och vattentemperatur. |
| g | Smart Tow - aktiverar Smart Tow-profiler för valet. Profiler kan modifieras. |
| h | Trollingreglering - aktiverar lågfartsreglering. Kan användas för att reglera motorns varvtal. |
| i | Bränslehantering - visar bränslesystemstatistik: aktuell ekonomi, genomsnittlig ekonomi, volymförbrukning per timme, total kapacitet, bränsleförbrukning. |
| j | Autopilot - visar autopilotdata |
| k | Eco - visar information för att assistera föraren i att ställa in optimalt trimläge och motorhastighet för att uppnå bästa bränsleekonomi. |
| I | Navigation - visar data relaterade till det installerade navigationssystemet: kompasskurs, longitud och latitud, tid till ruttpunkt (TTW), bäring till ruttpunkt (BTW), distans till ruttpunkt (DTW) och markkurs (COG). |
| m | Expandera - visar förstorade data från valda dataskärmar. Valda data med period på skärm. |
| n | Trim och roder - visar trim- och roderlägen. En givare måste vara installerad för att det här alternativet ska visa information. |
| 0 | Prestanda - visar avancerade prestandadata: topprestanda (varvtal/hastighet) och tum per propellerrotation. |
| р | Motordata - visar ytterligare motorinformation: grenrörstemperatur, gasspjällsprocent, motorbelastning och grenrörsförstärkningstryck. Den tillgängliga informationen beror på motorpaketet. |
| q | Farthållare - aktiverar farthållaren. Låter användaren reglera båtens varvtal och hastighet. Hastighetsreglering kräver en skovelhjulsgivare eller GPS. |
| r | Inställningar - huvudställe där data kan slås på och av, modifiera givarens datatolerans ±, välja värden som ska visas (metriska/engelska/ nautiska), återställa till fabriksinställningarna. <i>Obs! Återställning till fabriksinställningarna raderar alla anpassade inställningar</i> . |

Economy Mode (ekonomiläge)

ECO Mode (ECO-läge)



ECO Mode visar information för att assistera föraren i att ställa in optimalt trimläge och motorhastighet för att uppnå bästa bränsleekonomi. Motorns styrmodul (ECM) och framdrivningens styrmodul (PCM) beräknar bästa bränsleekonomi baserat på information från olika givare på motorpaketet och i båten.

- 1. Om du trycker på fliken på rullningslisten på skärmen så öppnas rullningslisten.
- 2. Använd vridknappen eller svep för att hitta ECO-lägesikonen och vidrör ikonen eller tryck på knappen. I det användarvalda området visas ECO-ikonelementen med en kort beskrivning av hur du får bästa bränsleekonomi.

ECO min. och max. värden

När ECO Mode är aktivt så visas mållinjerna för min. och max. värden i varvtalsintervallet. Dessa linjer visar det aktiva optimerade intervallet som ska beräknas. Mållinjerna kan justeras in menyn Settings (inställningar)



ECO-varvtal och trimmål

När varvtalsvärden når min. värdesintervallet så visas varvtal och trimmål. En färgad linje visas längs varvtalssvepet med färgade mål för att informera användare var målvärdena finns och byter färg när de nått optimering.

Målfärger

| Triangelfärgregler | | | | |
|--------------------|------|-----------|--------------|-------|
| Status | Färg | Fyllvärde | Åtgärd | Bild |
| Mål inte uppnått | Gul | Kontur | Blinkande | 52170 |
| Mål uppnått | Grön | Fast | Kontinuerlig | 5217 |

Nedan visas exempel på ECO-varvtalsmål i olika lägen.



Inte optimerad



Optimerad

l det användarvalda dataområdet visas trimmålen.



När alla mål har uppnåtts, ändras den användarvalda dataområdesskärmen från instruktioner till att visa OPTIMIZED (optimerad) med det aktuella bränslevärdet.



ECO-navigering

I det användarvalda områdets fot visas REFRESH (återställ), MINIMIZE (minimera) och X.

- Minimera döljer ECO-instruktionerna och visar ECO MODE i systemfältsfoten. Minimera låter användare visa annan information is det användarvalda dataområdet.
- Refresh (återställ) återställer ECO-värdena och använder nya parametrar för att bestämma varvtals- och trimmålvärden.
- X stänger ECO modeprogrammet, avlägsnar varvtals- och trimmålvärdena från det konstanta dataområdet.



ECO Refresh (återställ)

Refresh låter dig beräkna på nytt de aktuella värden som ECO använder för varvtals- och trimmålvärden.

- 1. Markera Refresh och tryck på enter.
- 2. Instruktioner visas i det användarvalda dataområdet. Markera Refresh och tryck på enter.



- 3. När systemet har avslutat beräkningen av nya målvärden, ändras området med användarvalda data till att ange att värdena har återställts.
- 4. I ECO:s användarvalda dataområde visas instruktioner och nya målvärden om hur du optimerar bränsleekonomin.

Minimize (minimera)

Minimize är en funktion som låter användaren fortsätta med ECO-funktionen medan ytterligare information visas i det användarvalda dataområdet.

- 1. När minimera är vald, blir ECO-instruktionerna borttagna och därefter visas ytterligare information in det användarvalda dataområdet. Du kan även välja begränsade artiklar från rullningslisten.
 - Valen i rullningslisten begränsas till: Expand (expandera), Fuel Management (bränslehantering), Trip Log (färdlogg), Voltage (spänning), Navigation, Pressure (tryck), Temperature, Tanks (tankar) och Generator.

- OBS! Alternativen tillgängliga i rullningslisten är beroende av information från mätaren och båtens personalitet.
- Alternativen i rullningslisten som är gråa när ECO är aktiv, är inte tillgängliga och kan inte väljas.
- 2. När funktionen minimera är aktiv, visas ECO i systemskärmsfoten.
- 3. För att förstora ECO Mode ska du använda pekskärmen och markera ECO-ikonen och trycka på enter.
- 4. När ECO uppnått sitt optimala läge, visas OPTIMIZED i det användarvalda området.

Ändra ECO-mål

Programmet för ECO övervakar motorgivarna och letar efter den bästa bränsleekonomisiffran medan båten är igång. När programmet identifierar en förbättring i bränsleekonomin registrerar VesselView vilka värdena för trim och motorvarvtal är vid den tidpunkten. Denna beräkning görs vare sig EKO-skärmen är synlig eller inte. När programmet har registrerat varvtals- och trimvärden leder det föraren med pilar till inställningen för den optimala körhastigheten och triminställningen. I de flesta tillämpningar behöver ECO-skärmen inte kalibreras även om det finns inställningar för att anpassa mätaren efter din körstil. Standardinställningarna är inom acceptabla parametrar för de flesta båttillämpningar. Nedan visas standardinställningarna.

| Standard målinställningar för ECO | | |
|-----------------------------------|--------------|--|
| Bränsleekonomistabilitet | 0,7 sekunder | |
| Varvtalsstabilitet | 0,7 sekunder | |
| Varvtalsfönster - minimum | 2000 r/min | |
| Varvtalsfönster - maximum | 4000 r/min | |
| Närhet till varvtalsmål | 10 % | |
| Närhet till trimmål | 3 % | |

VIKTIGT! En manuell trimkalibrering måste utföras innan ECO-skärmen kan användas om en båtpersonalitet inte laddades upp med ett mikro-SD-kort. Om du gör en standardkalibrering av trim fungerar inte EKO-skärmen på avsett sätt.

Ändra målvärden

- 1. Öppna rullningslisten.
- 2. Använd vridknappen för att markera den sista ikonen, vilken är Settings (inställningar), och tryck på enter.
- 3. Gå till Network (nätverk) och tryck på enter.
- 4. Markera ECO Mode och tryck på enter.
- 5. Markera det målvärde du önskar ändra.
- 6. Ändra måldata och tryck på enter.
- 7. Fortsätt med denna process tills du lämnar målet. **OBSI** Inställningsmenyn stängs efter det du lämnat målet. För att ändra andra målvärden ska du öppna rullningslisten. Inställningsikonen är markerad. Följ samma process som beskrevs tididare för att ändra andra målvärden.

Läge Smart Tow

Smart Tow



Smart Tow baseras på motorns varvtal förutom när båten är utrustad med GPS och ansluten till nätverket CAN. När båten är utrustad med GPS kan du välja antingen hastighetsmål eller motorvarvtalsmål för Smart Tows regleringsalternativ. Du kan även skapa anpassade sjösättningsprofiler.



Smart Tow-mål

Smart Tow modifierar konstanta data genom att inkluderar varvtal och översvängningsindikatorer i varvtalssvepen. Börvärdet för varvtalsmålet visas i orange och översvängningsskalan visas i vitt.



a - Börvärde för varvtalsmålb - Översvängningsskala

Börvärdet för varvtalsmål ändras från en kontur när det inte är aktivt till en fast linje efter aktivering.

| Börvärde för varvtalsmål | | | |
|--------------------------|--------|-----------|-------|
| Status | Färg | Filevärde | Bild |
| Börvärdespunkt | Orange | Kontur | 52182 |
| Aktiv | Orange | Fast | 52183 |

När Smart Tow inte är aktivt är varvtalssvepskärmen vit. Smart Tow modifierar färgen på varvtalssvepskärmne till orange när funktionen är aktiv.



Aktiv varvtalssvepskärmsfärg är orange

Det användarvalda dataområdet i Smart Tow

Standardskärmen för Smart Tow låter dig välja, ställa in och modifiera inställningar för Smart Tow. Punkten i startbilden animeras när Smart Tow är aktiv och utför en sjösättningssekvens (launch). Punkten rör sig längs sjösättningsvägen och visar vilken den av sjösättningssekvensen som systemet utför.



Animerad punkt i sjösättningsdiagrammet

Navigation

Smart Tow utnyttjar det användarvalda dataområdet och sidfotområdet för att låta dig justera inställningarna. Tryck på eller svep genom alternativrutfälten. I sidfotdelen kan du aktivera eller inaktivera Smart Tow, spara eller avsluta. Det finns fem alternativfält. Använd vridknappen för att svepa över eller rulla genom varvtals-/hastighetsinställningspunkt och aktivera/inaktivera.

• Artiklarna i dataområdets fot kräver att alternativet väljs genom att du trycker på vridknappen för att markera och acceptera.



Profilval låter dig välja bland fem fabriksinställda profiler och eventuella anpassade inställningar som du har skapat. Anpassade inställningar kan modifieras och standardvärdet är den sista kända inställningen.



Fabriksinställda profiler

Börvärdet låter föraren justera varvtalet eller börvärdet för hastighet. Standardvärdena för dessa är 10 mph eller 1700 r/min tills föraren använder QUICK SAVE-alternativet för att åsidosätta standardvärdena.

 Börvärdet är standardalternativet när Smart Tow är aktiv. Föraren kan justera varvtal eller hastighet genom att trycka på dataskärmområdet.



a - Standard börvärdesinställning

Efter det att justeringar har gjorts till önskade värden, ska du trycka på alternativet i dataområdets fot.

- Aktivera och inaktivera slår funktionen på och av. De varvtalssvepen visas som icke-aktiva vita svep. Föraren kan modifiera alla inställningar när Smart Tow är i avläge (inaktiverat).
 - a. Aktiverad (på) är grön när aktiv

b. Inaktiverad (av) är röd när inte aktiv



- Tryck på SAVE (spara). Sparfunktionen modifierar Smart Tow-skärmen för att låta föraren välja snabbsparning, spara som ny eller skapa anpassad.
- Om operatören trycker på X:et så inaktiveras Smart Tow och det konstanta och användarvalda dataområdet återgår till standardskärmen.

Save (spara)

När föraren väljer spara, övergår det användarvalda dataområdet till sparalternativen. Quick save (snabbsparning) är standardalternativet.

Klicka på alternativet för att bekräfta.



- **a** Quick save (snabbsparning)
- **b** Save as new (spara som ny)
- c Creat custom (skapa anpassad)
- QUICK SAVE sparar den existerande profilen med de nya varvtals- eller hastighetsvärdena. Tryck för att spara data och gå tillbaka till skärmen för Smart Tow.
- SAVE AS NEW låter föraren spara de aktuella inställningarna med anpassat namn. Tryck för att övergå till det anpassade filnamnet. Filnamnsvalet är aktivt som standard.
 - a. Använd skärmen eller vridknappen för att ändra bokstäver.



Använd vridknappen för att markera spara och tryck på knappen för att bekräfta ändringarna.
 OBS! För att avsluta ska du välja X och trycka på vridknappen. Skärmen övergår till huvudstandardskärmen utan att spara nya data.

Create Custom Launch (skapa anpassad sjösättning)

Create custom launch låter föraren skapa en anpassad sjösättningsprofil. Föraren kan justera börvärdet för varvtal eller hastighet, ramp, översvängning och översvängningens varaktighet. När föraren väljer detta alternativ övergår det användarvalda dataområdet till inställningsskärmen för anpassad profil.

| SET POINT | 2500> RPM |
|-----------------------|--------------|
| RAMP | 3.8 |
| OVERSHOOT | 16% |
| OVERSHOOT DURATION | 2.5 SEC |
| NEXT | x |

- Använd vridknappen för att flytta alternativrutan till de önskade fälten som kräver justering. Använd prompten på skärmen för att justera värdet på den valda artikeln.
- Efter det att den anpassade profilen är klar, markera NEXT (nästa) eller X.
 - a. Genom att välja Next (nästa) så övergår det användarvalda dataområdet till SAVE AS NEW (spara som ny) för att skapa ett anpassat namn för den nya sjösättningsprofilen. Tryck på vridknappen för att aktivera valet.
 - b. Om du väljer att avsluta så sparas inte den anpassade profilinställningen och skärmen övergår till huvudskärmen för Smart Tow.

Cruise Control Mode (farthållarläge)

Farthållare



Farthållarfunktionen låter föraren välja ett börvärde och justera det så att båten bibehåller en viss hastighet eller ett visst motorvarvtal.

- Farthållningen är varvtalsbaserad förutom när båten använder en Mercury Maring GPS i kontrollområdesnätverket.
- Om båten har en Mercury Marine GPS, så är standardinställningen båtens hastighet.
- Föraren kan välja antingen varvtalsbörvärden eller hastighetsbaserade börvärden. Typen av farthållning kan ändras i inställningsmenyn.
- Öppna rullningslisten och markera farthållarikonen. Se **Rullningslistikoner** för att identifiera farthållarikonen.
 OBS! Farthållning kan inaktiveras genom att man placerar fjärkontrollspakarna i friläge.

Dataområdet i Cruise Control

Konstantdataområdesändring

Farthållningen modifierar det konstanta dataområdet genom att innefatta en varvtalsindikator i varvtalssvepet, som liknar Smart Tow och ECO mode-målen.

- När farthållarläge är aktiverat så modifieras konstanta data för att kommunicera:
- Varvtalsbörvärde.
- Varvtalssvepets färg ändras till orange när funktionen är aktiv för att ange att motorn är datorreglerad.



- a Farthållning inte aktiv
- b Farthållning aktiv

Farthållning - Område för användarvalda data

Farthållningen modifierar det användarvalda dataområdet på skärmen när funktionen är aktiv.

Element inom det användarvalda dataområdet ändras så att föraren kan ställa in:

- a. Varvtalsbörvärde.
- b. Farthållarstatus aktiv och inaktiv



Farthållarnavigering

Farthållarläget har ett modifierat navigationssystem som liknar Smart Tow. Sidfoten för det användarvalda dataområdet låter föraren aktivera eller inaktivera farthållning, minimera eller avsluta. Sidfotnavigering följer samma grundläggande navigationsvalstrategi som andra funktioner.

- 1. Använd vridknappen eller svep genom alternativen i foten.
- 2. Tryck på vridknappen för att aktivera valet.
 - a. Aktivera och inaktivera slår elementfunktionen på och av.
 - b. Minimera döljer farthållardata och visar CRUISE (farthållning) is systemskärmsfoten. Detta låter föraren visa information från andra valda ikoner.
- Alternativfältet för börvärdesjustering är standardläget vid farthållarstart. Efter det att de önskade inställningarna har justerats, ska du använda vridknappen för att flytta markören till valet aktivera/inaktivera valet i den användarvalda dataområdesfoten.
 - a. Använd vridknappen för att gå mellan börvärdesvalet och sidfoten.
 - b. När valfliken är utanför sidfotsnavigationsområdet (börvärdesfältet) behöver föraren bara använda vridknappen för att göra varvtals- eller hastighetsjusteringar. Det är inte nödvändigt att trycka på knappen för att koppla in den nya inställningen.
- 4. Minimize (minimera) är en funktion som låter användaren använda farthållarfunktionen medan ytterligare information visas i det användarvalda dataområdet.

VIKTIGT! Börvärden kan justeras när farthållningen är minimerad.

- a. Val av ikoner i rullningslisten är begränsat. Artiklar som inte är tillgängliga visas i grått när farthållningen är aktiv.
- b. Om autopiloten är aktiv och farthållning är minimerad, visas CRUISE i systemskärmsfoten.
 - · Farthållardata visas över autopilotinställningarna om användaren väljer systemstatusfält.
 - Om en autopilot-popupvarning visas eller om föraren använder autopilot-CAN-tryckplattan, så fylls data för autopilot automatiskt in i det användarvalda dataområdet. Föraren måste minimera eller dölja dessa popupdata.
- 5. När funktionen minimera är aktiv, visas CRUISE i systemskärmsfoten.
- 6. När avsluta har valts medan farthållning visas, så är farthållarfunktionen inte aktiv. Farthållarikonen visas intill systemstatusfältet tills en annan ikon har valts från rullningslisten.

Autopilotläge

Översikt av autopilot-skärm



VesselView and en utökad skärm för autopilot- och styrspaksfunktioner. Alla dessa funktioner styrs genom Mercury Marines tryckplatta för autopilot-CAN-nätverket (control area network eller autopilotstyrområdet). VesselView visar om läget är aktivt eller i vänteläge. Popup-meddelanden visas när båten kommer till en ruttpunkt och ber om bekräftelse om svängningen och visar text om hur man ska justera motorn och dreven för att uppnå maximal effektivitet.

- Om du trycker på en knapp på autopilot-CAN-tryckplattan så återgår VesselView som standardinställning till att visa autopilotskärmen.
- Autopilot visas aktivt när denna funktion är på. Alla lägen och funktioner styrs av CAN-tryckplattan.

Autopilot-skärmnavigering

Autopilotskärmarna har ett modifierat navigeringssystem. Information visas på två sidor med data. Sidoindikationer och X är de enda tillgängliga alternativen.

- Sida 1 innehåller grundläggande autopilotinformation.
- Sida 2 innehåller ytterligare navigationsdata.
- Använd X:et för att dölja autopilotdata och visa autopilotläget i systemdatafältet. Detta låter annan information visas i det användarvalda dataområdet.



Minimera autopilot

När Minimized (minimerad) har valts i det användarvalda dataområdet så avlägsnas autopilotdata. Du kan välja begränsade artiklar från rullningslisten för visning i det användarvalda dataområdet. Senaste det användarvalda data visas som standard.

 Valen i rullningslisten begränsas till: Expand (expandera), ECO, Fuel Management (bränslehantering), Trip Log (färdlogg), Voltage (spänning), Navigation, Pressure (tryck), Temperature, Tanks (tankar), Cruise (farthållning), Genset (generatorinställning) och Settings (inställningar).

OBS! Artiklarna i rullningslisten baseras på mätaren och båtens personalitet.

- När ECO är aktiv och autopilot är minimerad, visas AUTO i systemstatusfältet.
- Artiklarna i rullningslisten som inte kan väljas är gråa när autopiloten är aktiv.
- När en autopilot-popupvarning visas eller en knapp på autopilot-CAN-tryckplattan, så fylls kontextdata för autopilot automatiskt in i det användarvalda dataområdet. Du måste välja X för att dölja dessa data.
- Systemstatusfältet visar i vilket läge autopilot är: track (spårning), auto, waypoint sequence (ruttpunktssekvens) eller standby. Ruttpunktssekvens visas i orange i systemstatusfältet, medan alla andra lägen är gråa.

Troll Control Mode (troll-kontrolläge)

Trollingreglage



Trollingfunktionen låter föraren välja ett börvärde och justera det så att båten bibehåller en viss hastighet eller ett visst motorvarvtal.

- Trolling är varvtalsbaserad förutom när båten använder en Mercury Maring GPS i kontrollområdesnätverket.
- Om båten har en Mercury Marine GPS, så är standardinställningen båtens hastighet.
- Föraren kan välja antingen varvtalsbörvärden eller hastighetsbaserade börvärden. Typen av alternativ för trolling kan ändras i inställningsmenyn.
- Använd piltangenterna för att markera trollingikonen. Se Rullningslistikoner för att identifiera trollingikonen.

Dataområdet i Troll Control

Konstantdatafältsändring

Troll modifierar fältet med konstanta data genom att innefatta en varvtalsindikator i varvtalssvepet, som liknar Smart Tow och ECO mode-målen.

- När trollkontrolläge är aktiverat så modifieras konstanta data för att kommunicera:
 - Varvtalsbörvärde

• Varvtalssvepets färg ändras till orange när funktionen är aktiv för att ange att motorn är datorreglerad.



Troll - Område för användarvalda data

Troll modifierar det användarvalda dataområdet på skärmen när funktionen är aktiv.

- Element inom det användarvalda dataområdet ändras så att föraren kan ställa in:
 - a. Varvtalsbörvärde
 - b. Trollingstatus aktiv och inaktiv



Trollingnavigering

Trollingläge har ett modifierat navigationssystem som liknar Smart Tow. Sidfoten för det användarvalda dataområdet låter föraren aktivera eller inaktivera trolling, minimera eller avsluta programelementet. Sidfotnavigering följer samma grundläggande navigationsvalstrategi som andra funktioner.

- 1. Använd piltangenterna för att gå genom alternativen i foten.
- 2. Tryck på Enter-knappen för att aktivera valet.
 - a. Aktivera eller inaktivera elementfunktionen.
 - b. Minimera döljer trollingdata och visar TROLL is systemstatusfältet. Detta låter föraren visa information från andra valda ikoner.
- 3. Alternativfältet för börvärdesjustering är standardläget vid trollingstart. Efter det att de önskade inställningarna har justerats, ska du använda piltangenterna för att aktivera/inaktivera valet i sidfoten användarvalda data.
 - a. Använd piltangenterna för att gå mellan börvärdesvalet och sidfoten.
 - b. När valfliken är ovanför sidfotsnavigationsområdet (börvärdesfältet) behöver föraren bara använda piltangenterna för att göra varvtals- eller hastighetsjusteringar. Det är inte nödvändigt att trycka på Enter för att koppla in den nya inställningen.
- 4. Minimize (minimera) är en funktion som låter användaren använda trollingfunktionen medan ytterligare information visas i det användarvalda dataområdet.

VIKTIGT! Börvärden kan justeras när trolling är minimerad.

- a. Val av ikoner i rullningslisten är begränsat. Artiklar som inte är tillgängliga visas i grått när trolling är aktiv.
- b. Om autopiloten är aktiv och trolling är minimerad, visas TROLL i systemstatusfältet.
 - Trollingdata visas över autopilotinställningarna om användaren väljer systemstatusfält.
 - Om en autopilot-popupvarning visas eller om föraren använder autopilot-CAN-tryckplattan, så fylls data för autopilot automatiskt in i det användarvalda dataområdet. Föraren måste minimera eller dölja dessa popupdata.
- 5. När funktionen minimera är aktiv, visas TROLL i systemstatusfältet.
- 6. När avsluta har valts medan trollingelement visas, så är trollingfunktionen inte aktiv. Trollingikonen visas intill systemstatusfältet tills en annan ikon har valts från rullningslisten.

Anteckningar:

Avsnitt 4 - Inställning och kalibreringar

Innehållsförteckning

| Navigering i inställningsmenyn | 44 |
|-----------------------------------|----|
| Navigering till inställningsmenyn | 44 |
| System | 44 |
| Förinställningar | 44 |
| Båt | 45 |
| SmartCraft | 45 |
| | |

| Easy Links (snabblänkar) | . 47 |
|--------------------------|------|
| _arm | . 47 |
| Måttenheter | . 47 |
| Nätverk | . 48 |
| Personalitetsfil | . 48 |
| | |

Navigering i inställningsmenyn

Navigering till inställningsmenyn

1. Tryck på knappen Pages (sidor) medan du kan se SmartCraft-skärmen.



- a Knappen Standby-Auto (vänteläge-auto)
- b Exit-knappen (X eller avsluta)
- c Vridknapp (tryck för att mata in funktion)
- d Knappen Goto-Pages (gå till sidor)
- Zooma in/ut, man överbord (MOB) e -
- Effekt-ljusstyrka f - .
- g Knappen Mark-Menu (markera-meny)

52837

- 2. Vrid vridknappen så att den sista ikonen är markerad. Den sista ikonen är menyn Settings (inställning).
- Tryck på vridknappen. 3.

System

Systemmenyn låter dig formatera tid och datum, slå sumrar och horn på och av, ändra olika belysningsparametrar, importera grafik för anpassad välkomstskärm, slå på simuleringsprogrammet (detta används i allmänhet på återförsäljarnivån) och identifiera programvaruversionen.

Tecknet större än (>) anger ytterligare menyalternativ.

| System- | | |
|-----------------------------|---|------------------------------|
| språk | Välj önskat språk | — |
| Time (tid) > | Ändra tid- och datumformat Automatisk tidsuppdatering är endast tillgänglig om en GPS är ansluten. | _ |
| Buzzor (cummor) | Key Beeps (nyckelljudsignaler) > | Av, tyst, normalt, högt |
| | Larmljudsignaler | På (kryss), av (inget kryss) |
| | Level (nivå) > | 0–100 % |
| Backlight (bakgrundslius) > | Nattläge | På (kryss), av (inget kryss) |
| | Uppdatering av nätverk | På (kryss), av (inget kryss) |
| | Local Gain (lokal förstärkning) > | 0–100 % |
| Image Viewer (bildvisare) > | SD-kortval | — |
| Simulera | På (kryss), av (inget kryss) | — |
| Återställ standardvärden | Alla inställningar, motorgränsvärden, larmhistorik | — |
| Om | Visa programvaruversion | _ |

Förinställningar

I menyn Preferences (förinställningar) kan du:

- 1. Välja vilken motor som ska visas, roderstationens nummer och enhetens nummer
- Välja om skärmen ska vara synlig vid roderstationen 2.
- 3. Aktivera en avläsning över omgivningstemperaturen från givaren
- 4. Ställa in autocyklingsintervalltet
- 5. Slå av eller på autopilot- eller skyhook-popup-skärmarna
- Slå datarutor på och av 6.
- Slå popup-varningar på och av 7.
- Justera rullningslistens automatiska fördröjningstid och välja vilka rullningslistikoner som ska visas 8.
- 9 Slå av checklistan vid start
- 10. Slå av och på trimrodersskärmen
- 11. Välj typ av farthållare eller SmartTow-kontroll.

Tecknet större än (>) anger ytterligare menyalternativ

| Förinställningar | | | |
|--|---|---|--|
| Engines (motorer) > | Slå på (kryss) eller av (inget kryss) beroende på vilken motor som visas | | |
| Helm Number (rodernummer), Device Number (enhetsnummer) > | Välj roderstation för VesselView (obligatoriskt om du har fler än en roderstation). Välj ett unikt enhetsnummer (obligatoriskt om du har fler än en VesselView installerad). | | |
| Visible from Helm (synlig från roderstationen) > | På (kryss) eller av (inget kryss) | | |
| Ambient Temperature Sensor (omgivningstemperaturgivare) > | På (kryss) eller av (inget kryss) | | |
| Auto-cycle Interval (autocyklingsintervall) > | 1, 5 eller 10 sekunder | | |
| Pop-ups > | Trim | På (kryss) eller av (inget kryss) | |
| | Popup-tid för trim | Välj 2, 5, 10 sekunder | |
| Data Boxes (datafält) > | Choose type of data for data box 1 (välj datatyp för datafält 1) > | Navigation >, Vessel (farkost) >, Engine (motor) >, Environment (miljö) > | |
| | Optional data boxes (tillvalsdatafält) > | Inga, en, båda | |
| | Choose type of data for data box 2 (välj datatyp för datafält 1) > | Navigation >, Vessel (farkost) >, Engine (motor) >, Environment (miljö) > | |
| Scroller Bar (rullningslist) > | Auto-hide delay (automatisk fördröjningstid) > | Välj 5, 10, 15 eller 30 sekunder | |
| | Item Visibility (artikels synlighet) > | På (kryss) eller av (inget kryss) X-PAND, temperatures (temperaturer), pressure (tryck), tanks (tankar), voltages (spänningar), fuel (bränsle), ECO, cruise (farthållare), navigation, trip log (färdlogg), SmartTow, troll control (trollingkontroll), engine (motor), generator, performance (prestanda) och trim och roder, autopilot | |
| Checklista vid start | På (kryss) eller av (inget kryss) | | |
| Visa roder | På (kryss) eller av (inget kryss) | | |
| Visa trim | På (kryss) eller av (inget kryss) | | |
| Visa styrning | På (kryss) eller av (inget kryss) | | |
| Kamera installerad | På (kryss) eller av (inget kryss) | | |

Båt

Båten låter föraren bestämma antalet motorer, antalet bränsletankar och total bränslekapacitet. Bränslekapaciteten kan återställas efter påfyllning.

Tecknet större än (>) anger ytterligare menyalternativ.

| Båt | | | |
|------------------------------|---|---|--|
| Setun (inställning) > | Vessel Setup (håtinställning) > | Antal motorer, antal bränsletankar | |
| | Vessel Selup (Balinstaining) > | Båtens totala bränslekapacitet | |
| Refuel (bränslepåfyllning) > | Vessel Refuel (bränslepåfyllning i båten) > | Ange hur mycket bränsle som fylldes på och ställ in på full | |

SmartCraft

I menyn SmartCraft-inställningar kan du:

- 1. Välja antal motorer på båten
- 2. Förskjutningsgivardata: djup, sjövattenstemperatur, hastighet, styrning, trim, roder
- 3. Ställa in tankkapacitet
- 4. Ställa in diverse smarta kontextuella gränsvärden
- 5. Slå av och på data som stöds för varje motor
- 6. Välja antal SmartCraft-nätverk och nätverksnumret

Tecknet större än (>) anger ytterligare menyalternativ.

| SmartCraft | | | |
|--|--|--|---|
| Number of engines (antal motorer) > | Välj 1–4 | — | — |
| Depth Offset (djupförskjutning) > | Kalibrering: förskjutning, noll, återställ | _ | _ |
| Sea Temperature (sjövattenstemperatur) > | Sea temperature source (sjövattenstemperatur- källa) > | Ingen, PCM0, PCM1, PCM2, PCM3, AirMar0, AirMar1, AirMar2, Air- Mar3 | _ |
| | Offset (förskjutning) > | Kalibrering: förskjutning, noll, återställ, spara | _ |

| SmartCraft | | | | |
|-------------------------|--|--|--|------------------------|
| | | GPS source (källa) > | CAN-P eller H | |
| | | Pitot speed source (hastighetskälla) > | Ingen, PCM0, PCM1, PCM2, PCM3, | |
| | | Pitot sensor type (givar- typ) > | 100 eller 200 PSI | |
| | | Pitot multiplier (multipli- kator) > | Kalibrering: multiplikator och återställ, spara | |
| Speed (hastignet) > | | Paddle speed source (skovelhastighetskälla) > | Ingen, PCM0, PCM1, PCM2, PCM3 | _ |
| | | Paddle speed sen- sor(skovelhastighetskäl- la) > | Legacy eller Airmar | _ |
| | | Paddle frequency (sko- velfrekvens) > | Kalibrering: multiplikator och återställ, spara | |
| | | Steering angle source (styrvinkelkälla) > | Ingen, PCM0, PCM1, PCM2, PCM3, TVM | _ |
| Steering (styrning) > | | Invertera styrning | Slå på (kryss) för att in- vertera styrning eller av (inget kryss), vilken mo- tor som visar styrning | _ |
| | | Offset (förskjutning) > | Kalibrering: förskjutning, noll, återställ, spara | |
| | Location: port, port center, starboard | Tank 1 or (eller) 2 > | Calibration (kalibrering) > | Tom, 1/4, ½, 3/4, full |
| Tanks (tankar) > | center, starboard (Läge: babord, ba- bord-mitt, styrbord-mitt, styrbord) > | Tank usage (tankutnytt- jande) > | Inget, bränsle, olja, vat- ten, avfall | _ |
| | | Capacity (kapacitet) > | 0 upp till sex siffror | _ |
| | Location: port, port center, starboard center, starboard (Läge: babord, ba- bord-mitt, styrbord-mitt, styrbord) > | Har trim | Slå på (kryss) eller av (inget kryss) | _ |
| Trim > | | Calibration (kalibrering) > | Ställ trim i, max. trimom- råde, fullt trim ut, ställ om, återställ, spara | _ |
| | Tab source (roderkälla) > | Ingen, PCM0, PCM1, PCM2, PCM3, TVM | _ | _ |
| Tabs (trimroder) > | Styrbords- och babordskalibrering | Antal kalibreringspunk- ter (2 eller 3), | Ställ in roder ned, mitt, uppområde, ställ om, återställ, spara | _ |
| | Aktivera | Slå på (kryss) eller av (inget kryss) | _ | _ |
| | Engine running threshold (motorns körningströskel) > | Börvärde | _ | _ |
| | Slow demand threshold (tröskel för låg efterfrågan) > | Börvärde 0–99 % | _ | _ |
| Smart contextual (smart | Fast demand threshold (tröskel för hög efterfrågan) > | Börvärde 0–99 % | _ | _ |
| kontextuell) > | Lever shift threshold (tröskelvärde för växelspak) > | Börvärde 0–99 % | _ | _ |
| | Mode timer threshold (tröskel för lä- gestidtagare) > | Börvärde 0 - 10,0 se- kunder | _ | _ |
| | Mode stable threshold (tröskel för stabilt läge) > | Börvärde 0 - 10,0 se- kunder | _ | _ |
| | Steady state threshold (tröskel för stabilt värde) > | Ställ in varvtal per se- kund | _ | _ |
| Limits (gränser) > | RPM, fuel rate, coolant temp, oil temp, oil pressure, water pressure, battery voltage, intake temp, boost pressure, transmission oil pressure and temperature (varvtal, bränslehas- tighet, kylmedelstemperatur, oljetem- peratur, oljetryck, vattentryck, batte- rispänning, intagstemperatur, förstär- kartryck, växellådsolja, växellådsoljet- ryk och temperatur) > | Ställ in gränsvärden: min., max., varning låg, varning hög, återställ, spara för varje motor. | _ | _ |

| SmartCraft | | | | |
|------------------------------------|---|--|--|---|
| Supported data (data som stöds) | Location: port, port center, starboard center, starboard (Läge: babord, ba- bord-mitt, styrbord-mitt, styrbord) > | Verklig ilagd växel, för- stärkartryck, bränslet- ryck, växellådstryck, växellådstemperatur, belastningsprocent, grenrörstemperatur, MIL (felindikatorlamap), olje- tryck, oljetemperatur, gasspjäll finns, vatten- tryck | Slå på (kryss) eller av (inget kryss) | _ |
| Advanced (avancerat) > | Number SmartCraft network (antal SmartCraft-nätverk) > | 1 eller 2 Används med båtar med flera än 1 Smart- Craft-nätverk | _ | _ |
| | Network number (nätverksnummer) > | A eller B Används för att identifi- era nätverket | _ | _ |

Easy Links (snabblänkar)

Farkoster med SC 100-mätare måste ha Easy Links aktiverade (förkryssad) i VesselView för att data ska kunna mottagas av SC 100-mätaren.

| Easy Link (snabblänk) | | | |
|--|---|--|--|
| Port, Port Center, Starboard Center, Starboard (babord, babord-mitt, styrbor-mitt, styrbord) > | Engine and Transmission (motor och växellåda) > | Babord eller styrbord på (kryss), av (inget kryss9 | |
| | Varvtalssynk | På (kryss), av (inget kryss) | |
| | Bränsletank 1 | På (kryss), av (inget kryss) | |
| | Bränsletank 2 | På (kryss), av (inget kryss) | |
| | Oljetank | På (kryss), av (inget kryss) | |
| | Sötvatten | På (kryss), av (inget kryss) | |
| | Waste water tank (avfallsvattentank) > | Grå tank 1, svart tank 1 på (kryss), av (inget kryss) | |

Larm

Larm låter dig kontrollera larmhistoriken för alla larm, slå ett specifikt larm på eller av eller visa alla larm.

| | Larmhistorik | Visa tidagare larm |
|-----------------|---------------------------------------|---|
| Alarms (larm) > | Alarms Settings (larminställningar) > | No GPS fix (ingen GPS-fixering), Shallow water (grunt vatten), Deep water (djupt vatten), Water temp rate (vattentemperaturändring), Anchor (ankare), Anchor depth (ankardjup), low boat speed (låg färdhastighet), Speed through water rationality fault (hastighet genom vatten rationellt fel), XTE, Waypoint radius (ruttpunktsradie), Arrival (ankomst), True wind shift (verklig vindändring), True wind high (verklig vind hög), True wind low (verklig vind låg), Fuel remaining low (återstående bränslenivå låg), Fuel remaining high (återstående bränslenivå hög), Voltage (spänning) >, Missing data (data saknas) >, Vessels (farkoster) >, Autopilot >, Engines (motorer) > OBSI Dessa inställningar måste aktiveras för att larm ska kunna mottas. |
| | Visa alla roderstationslarm | På (kryss), av (inget kryss) |

Måttenheter

Enheterna låter dig välja måttenhetstyp för olika SmartCraft-nätverksgivare. Engelsk, metrisk, sjömil, magnetisk eller rättvisande kurs, engelska mil per gallon, liter per kilometer och mer.

Tecknet större än (>) anger ytterligare menyalternativ.

| | Distance (distans) > | Sjömil, kilometer, engelsk mil | |
|-------------------|---------------------------------|---|--|
| | Distance small (distans kort) > | Fot, meter, yard | |
| | Speed (hastighet) > | Knop, kilometer per timme, engelska mil per timme | |
| | Winds speed (vindhastighet) > | Knop, kilometer per timme, engelska mil per timme, meter per sekund | |
| Units (enheter) > | Depth (djup) > | Meter, fot, famn | |
| | Altitude (altitud) > | Meter, fot | |
| | Heading (kurs) > | Magnetisk, rättvisande | |
| | Temperature (temperatur) > | Celcius, Fahrenheit | |
| | Volume (volym) > | Liter, gallon | |

| Economy (ekonomi) > | Distans/volym, volymdistans, engelska mil per gallon, gallon per engelsk mil, kilometer per liter, liter per kilometer | | |
|--|--|--|--|
| Pressure (tryck) > | Hg, mbar, psi, kPa | | |
| Barometric pressure (barometertryck) > | Hg, mbar, kPa | | |

Nätverk

- 1. Auto Select (automatiskt val), Sources (källor) och Magnetic Variation (magnetisk variation):
 - Auto Select skannar CAN-bussen och NMEA-grundsystemet för installerade datarapportkomponenter (in och ut). Dessa artiklar måste ha strömtillförsel för att Auto Select ska kunna assimilera datarapportering.
 - Sources (källor) öppnar Data Sources Selection (val av datakällor) vilket inkluderar, utan begränsning till: GPS, Log/Timer (logg/tidtagare) och Environment (miljö). Var och en av dessa datakällor är global när aktiverad.
 - Magnetisk variation kan ändras manuellt eller uppdateras automatiskt. Manuell variation kan ändras + eller upp till 5 siffror, inklusive två decimaler.
- 2. Device List (enhetslista) och Diagnostics (diagnostik):
 - Device List visar alla datarapporteringskomponenter avseende CAN-buss och NMEA-grundsystem som registreras. Detta kan vara bra för att diagnostisera CAN- och NMEA-kommunikationsfel.
 - Diagnostics visar datarapportfel och överskridningar i CAN- och NMEA-kommunikationer. Detta kan hjälpa en tekniker diagnostisera CAN- och NMEA-kommunikationsfel.
- 3. Grupper:
 - Network Groups (nätverksgrupper) är produkter som använder datakällor på N2K-nätverket. Dessa produkter använder datakällor som alla andra produkter på nätverket använder, eller kan använda datakällor fristående från andra enheter. Du kan även globalt ändra alla skärmar till en annan källa från vilken skärm som helst.
 - Det finns tio källkategorier: Compass (kompass), Navigation och Position, är några av kategorigruppkällorna. Under var och en av dessa kategorier kan en skärm ställas in för att motta data från källor som en del av gruppen eller motta data fristående från gruppen.
- 4. Damping (dämpning)
 - Dämpning låter dig välja mellan ett fördröjning mellan 1 och 9 sekunder för uppdatering av olika givare anslutna till CAN och NMEA-stommen.
- 5. Speed (hastighet):
 - Hastighetskällan låter dig välja antingen en strategi eller GPS. Strategy (strategi) är grundinställningen.
 - Tröskeln hastighet genom vatten (STW) är övergången från en typ av hastighetssensor till en annan. Den vanligaste tröskelövergången är en är en skovelhjuls- till pitotgivare. Det finns inte övergång tillgänglig till GPS.
 - Genom att kalibrera skovelhjulet kan du fintrimma hertzkalibreringen på skovelhjulsgivaren.
- 6. ECO Mode (ekoläge):
 - I Eco Mode kan du modifiera målfönster inom ECO-programmet.
- 7. Reverse Fill Calibration (omvänd påfyllningskalibrering):
 - Låter dig snabbt uppdatera tankens kalibrering för full kapacitet baserat på den mängd bränsle som fyllts på.
- 8. Cruise/SmartTow-typ:
 - Du kan manuellt välja antingen Auto, RPM (varvtal) eller speed base (hastighetsbas) för farthållare och SmartTow.

Personalitetsfil

Personalitetsmenyalternativet bör endast användas av en auktoriserad tillverkare eller återförsäljare.

Avsnitt 5 - Varning Larm

Innehållsförteckning

| Varningar - fel och larm | 50 | Djuplarm | 51 |
|--------------------------|------|----------|----|
| Kritiskt bränslelarm | . 50 | | |

Varningar - fel och larm

Alla Mercury-varningar - fel och larm visas oavsett vilken skärm som visas när larmet utfärdas. När ett larm aktiveras, så visas i systemstatusfältet larmtexten och varningsikonen. Fel, tillsammans med en beskrivande kort text, lång text och åtgärdstext, visas i helskärmsläge.

- När ett fel inträffar:
 - a. Systemstatusfältet blir rött och visar varningsikonen och texten.



- b. Bränsle- och djupfel har ytterligare alternativ och beskrivs i Kritiskt bränslelarm och Djuplarm.
- c. Ett nivå-3-fel (trim, navigation, ECO, fuel (bränsle)) kan slås av eller på av föraren i menyn Settings (inställningar). Standardinställningen är på. Om felet slås av i inställningsmenyn, så visas felen endast i systemstatusfältet.
- d. Alla nivå 4-fel (Guardian) visas alltid oavsett vad som har valts i inställningsmenyn.
- e. Om felet är relaterat till utsläppskontroll så visas motorikonen i systemstatusfältet.
- När operatören väljer ett fel i det användarvalda dataområdet:
- a. Felets titel med varningsikonen visas överst.
- b. En kort textbeskrivning av felet och felets läge (motor) visas under titeln.
- c. När fler än ett fel uppstått, ska du använda vridknappen för att navigera till varje fel och trycka på knappen för att komma till felet.



- a Varningsikon med feltitel
- **b** Kort text eller äldre text
- c Motorfelläge
- d Åtgärdstext
- e Antal fel

Kritiskt bränslelarm

Bränslelarmet hanteras av VesselView och inte av motorns ECM/PCM.

- Meddelandenas form och bränslenivålarmen kan ställas in i inställningsmenyn.
- Om operatören har valt bränsle som ett konstant datafält på plats nr 2 (se **Bildskärmslägen och beskrivningar**), då visar bränsledatafältet varningen.
- · Varningsikonen ersätter bränsleikonen och datafältet växlar mellan det svarta fältet och ett rött fält.



- Om föraren inte har valt bränsle som ett konstant datafält (plats nr 2), men det är aktivt som ett varningsfel, så kommer systemstatusfältet att visa ett rött fält och visa FUEL (bränsle).
- Föraren kan även välja bränslevarningen som en popup för det användarvalda dataområdet i inställningsmenyn. Om du trycker på vridknappen så minimeras bränslenivålarmet. Felet visas ändå på ett av två ställen, beroende på skärminställningen.

Djuplarm

Djuplarmet hanteras av VesselView och inte av motorns ECM/PCM.

- Skärmmeddelandenas form och djupvarningsnivåerna kan ställas in i inställningsmenyn.
- Om operatören har valt djup som ett konstant datafält på plats nr 1 (se **Bildskärmslägen och beskrivningar**), då visar djupdatafältet varningen.
- · Varningsikonen ersätter djupikonen och datarutan växlar mellan det svarta fältet och ett rött fält.



- Om föraren inte har valt djup som ett konstant datafält (plats nr 1), men det är aktivt som ett varningsfel, så kommer systemstatusfältet att visa ett rött fält och visa DEPTH (djup).
- Föraren kan även visa djupvarningen som en popup för det användarvalda dataområdet i inställningsmenyn. Om du trycker på vridknappen så minimeras datapanelen. Felet visas ändå på ett av två ställen, beroende på skärminställningen.