



TABLE DES MATIÈRES

Section 1 - Pour vous aider à démarrer

Déclaration de conformité.....	2	Commandes avant du VesselView 702.....	9
VesselView 502.....	2	Fonctionnement des commandes avant du VesselView	
Rapports de test.....	2	702.....	9
Organisme notifié participant.....	2	Connexions du panneau arrière du VesselView 702.....	10
VesselView 702.....	2	Commandes avant du VesselView 703.....	10
Rapports de test.....	3	Description des commandes avant du VesselView 703	
Organisme notifié participant.....	3	10
VesselView 703.....	3	Points de connexions du panneau arrière du VesselView	
Rapports de test.....	3	703.....	11
Organisme notifié participant.....	3	Commandes avant du VesselView 903.....	11
VesselView 903.....	4	Description des commandes avant du VesselView 903	
Rapports de test.....	4	11
Organisme notifié participant.....	4	Points de connexion du panneau arrière du VesselView	
Présentation de VesselView.....	4	903.....	12
Emplacements et descriptions de l'écran VesselView.....	5	Présentation de VesselView Link.....	12
Page d'accueil.....	7	Raccordements du module VesselView Link.....	13
Commandes avant du VesselView 502.....	8	Entretien des dispositifs.....	13
Fonctionnement des commandes avant du VesselView		Nettoyage quotidien de l'écran.....	13
502.....	8	Nettoyage du port média.....	13
Connexions du panneau arrière du VesselView 502.....	9		

Section 2 - Écrans initiaux et Assistant de configuration

Écran de conseil au démarrage de VesselView.....	16	Configuration de la vitesse.....	25
Écran de démarrage.....	16	Installation d'Active Trim.....	25
Assistant Installation.....	17	Assistant de fin de la configuration.....	27
Importation de la configuration.....	19	Création de capture d'écran :.....	28
Configuration des moteurs.....	19	Configuration de la source des données.....	31
Configuration de l'affichage.....	21	Sources de données.....	31
Configuration du dispositif.....	21	Agrandissement des écrans de données.....	32
Units Setup (Configuration des unités).....	22	Barre d'instruments.....	34
Configuration des réservoirs.....	22	Sélection des données moteur.....	35

Section 3 - Caractéristiques et fonctionnement

Entretien.....	38	Présentation des profils de trim.....	52
Maintenance planifiée du moteur.....	38	Principales courbes de profil de trim.....	52
Mode Smart Tow.....	39	Chevauchement des courbes de profils de trim	
Smart Tow.....	39	principaux.....	53
Caractéristiques.....	39	SkyHook.....	53
Désactivation de Smart Tow.....	43	Généralités.....	53
Mode Cruise Control (Régulation de vitesse).....	43	VesselView et manette Design 2.....	54
Cruise Control (Régulateur de vitesse).....	43	Fonctions.....	54
Activation du mode Cruise Control (Régulateur de		SkyHook.....	54
vitesse).....	43	Cap.....	55
Mode Troll Control (Commande de pêche à la traîne).....	45	Activation d'Auto Heading (Cap automatique).....	55
Commande de pêche à la traîne.....	45	Itinéraire.....	56
Active Trim.....	48	Dispositifs VesselView prenant en charge des fonctions	
Exigences.....	48	SkyHook évoluées.....	59
Présentation d'Active Trim.....	49	Fonctions évoluées.....	59
Mode de fonctionnement.....	49	Heading Adjust (Réglage du cap).....	59
GPS.....	50	BowHook.....	60
Fonctionnement en eaux peu profondes.....	50	DriftHook.....	60
Position de remorquage et Active Trim.....	50	Se procurer les fonctions évoluées SkyHook.....	60
Installation et Configuration.....	50	Heading Adjust (Réglage du cap).....	60
Conseils de configuration.....	50	DriftHook.....	61
Procédure de configuration.....	50	BowHook.....	62

Section 4 - Setup and Calibrations (Paramétrage et étalonnages)

Settings Activation (Activation des paramètres).....	66	Sea Temp (Température de l'eau de mer).....	84
Activation du menu Settings (Paramètres).....	66	Engines Settings (Paramètres moteur).....	84
Touch Lock.....	67	Engines Shown (Moteurs illustrés).....	84
Configuration du système.....	68	Engine Model (Modèle de moteur).....	85
Navigation jusqu'au menu Settings (Paramètres).....	68	Limits (Limites).....	86
Emplacements des barres et des dispositifs.....	69	Supported Data (Données prises en charge).....	87
Assistant Installation.....	69	Type Cruise/Smart Tow.....	89
Simulate (Simuler).....	70	Trim.....	89
Paramètres du bateau.....	70	Paramètres EasyLink.....	90
Tabs (Dérives).....	70	Intégration des jauges EasyLink.....	90
Réservoirs.....	72	Alarmes.....	92
Vitesse.....	74	Réglage des alarmes.....	92
Direction.....	77	Fichier personnalité.....	92
Vessel Control (Commande du bateau).....	79	Export.....	92
Caméras installées.....	80	Import (Importer).....	94
Genset Enabled (Genset activé).....	80	Étalonnage de l'écran tactile.....	95
Autopilot Enabled (Pilote automatique activé).....	82	Étalonnage de l'écran tactile.....	95
Maintenance Notification (Notification d'entretien).....	83		
Prompt Navigation Autopilot (Pilote automatique de navigation rapide).....	83		

Section 5 - Alarmes d'avertissement

Avertissements - Pannes et alarmes.....	98	Alarmes Shallow Water (Eaux peu profondes) et Low Fuel (Niveau bas de carburant).....	100
Avertissement – Pannes et alarmes.....	98		

Section 6 - Procédure de mise à jour du logiciel

Mise à jour de VesselView et du logiciel VesselView Link au moyen d'une connexion sans fil (Wi-Fi).....	104	Mise à jour au moyen de la carte micro SD.....	119
Mise à jour au moyen d'une connexion sans fil.....	104	Téléchargement du logiciel actuel.....	119
Comment mettre à jour votre logiciel d'affichage		Mise à jour du logiciel VesselView avec la carte mémoire micro SD.....	119
VesselView ?.....	117	Méthode de mise à jour du logiciel du module VesselView Link.....	121
Vérifier la version actuelle du logiciel.....	117		
Mise à jour au moyen d'une connexion sans fil.....	118		

Section 1 - Pour vous aider à démarrer

1

Table des matières

Déclaration de conformité.....	2	Commandes avant du VesselView 702	9
VesselView 502	2	Fonctionnement des commandes avant du VesselView	
Rapports de test	2	702	9
Organisme notifié participant	2	Connexions du panneau arrière du VesselView 702	
VesselView 702	2	10
Rapports de test	3	Commandes avant du VesselView 703	10
Organisme notifié participant	3	Description des commandes avant du VesselView 703	
VesselView 703	3	10
Rapports de test	3	Points de connexions du panneau arrière du	
Organisme notifié participant	3	VesselView 703	11
VesselView 903	4	Commandes avant du VesselView 903	11
Rapports de test	4	Description des commandes avant du VesselView 903	
Organisme notifié participant	4	11
Présentation de VesselView.....	4	Points de connexion du panneau arrière du	
Emplacements et descriptions de l'écran VesselView		VesselView 903	12
.....	5	Présentation de VesselView Link.....	12
Page d'accueil	7	Raccordements du module VesselView Link	13
Commandes avant du VesselView 502	8	Entretien des dispositifs.....	13
Fonctionnement des commandes avant du VesselView		Nettoyage quotidien de l'écran	13
502	8	Nettoyage du port média	13
Connexions du panneau arrière du VesselView 502			
.....	9		

Déclaration de conformité

VesselView 502

Mercury Marine déclare que le produit suivant, auquel cette déclaration est associée, est conforme aux exigences de la Directive UE 1999/5/CE R&TTE (Équipements hertziens et équipements terminaux de télécommunications) ainsi qu'à toutes les réglementations techniques applicables.

L'évaluation a été effectuée conformément à l'Annexe IV de la directive susmentionnée

Produit	Mercury Marine VesselView 502
----------------	-------------------------------

Ce produit a été testé conformément aux normes suivantes.

Standard	Description
EN 60950-1:2006	Équipements des technologies de l'information - Sécurité - Partie 1 : Exigences générales englobant les exigences essentielles de l'article 3.1 (a) de la directive R&TTE.
CEI 60945:2002	Matériels et systèmes de navigation et de radiocommunication maritimes - Spécifications générales - Méthodes d'essai et résultats exigibles. Couvrant les exigences essentielles de l'article 3.1(b) de la directive R&TTE.
EN 301 489-1 V1.9.2	Compatibilité électromagnétique et spectre radioélectrique (ERM) - Norme de compatibilité électromagnétique (CEM) concernant les équipements hertziens et services radioélectriques - Partie 1 : exigences techniques communes [RTTE Article 3(1)(b)].
EN 300 328 V1.9.1	Compatibilité électromagnétique et spectre radioélectrique (ERM) - Systèmes de transmission à large bande - Équipements de transmission de données fonctionnant dans la bande ISM à 2,4 GHz et utilisant les techniques de modulation à large bande ; Norme européenne (EN) harmonisée couvrant les exigences essentielles de l'article 3, paragraphe 2 de la directive R&TTE.
EN 300 440-2 V1.4.1	Compatibilité électromagnétique et aspects du spectre radio (ERM) ; Dispositifs à courte portée ; Équipement radio à utiliser dans la plage de fréquences de 1 GHz à 40 GHz ; Partie 2 : Norme européenne (EN) harmonisée couvrant les exigences essentielles de l'article 3, paragraphe 2 de la directive R&TTE.

Rapports de test

Laboratoire	Numéro de rapport
Laboratoires Austest	0419NAVGO5XSE_60950
Technologies de conformité électromagnétique (CEM)	151215_1, 151215_2
SPORTON LAB	EH3N2752-01, ER4O2349

Organisme notifié participant

Nom	Adresse	Numéro NB
MET Laboratories, Inc.	914 West Patapsco Avenue, Baltimore, Maryland 21230-3432, États-Unis.	0980

Je, soussigné, déclare que l'équipement indiqué ci-dessus est conforme aux directives et normes susmentionnées pour le marquage CE et la vente au sein de la Communauté européenne.

Représentant agréé	
Adresse	Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939
Signature	John Pfeifer, Président, Mercury Marine 
Date	07/06/2016

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

VesselView 702

Mercury Marine déclare que le produit suivant, auquel cette déclaration est associée, est conforme aux exigences de la Directive UE 1999/5/CE R&TTE (Équipements hertziens et équipements terminaux de télécommunications) ainsi qu'à toutes les réglementations techniques applicables.

L'évaluation a été effectuée conformément à l'Annexe IV de la directive susmentionnée

Produit	Mercury Marine VesselView 702
----------------	-------------------------------

Ce produit a été testé conformément aux normes suivantes.

Standard	Description
EN 60950-1:2006	Équipements des technologies de l'information - Sécurité - Partie 1 : Exigences générales englobant les exigences essentielles de l'article 3.1 (a) de la directive R&TTE.
CEI 60945:2002	Matériels et systèmes de navigation et de radiocommunication maritimes - Spécifications générales - Méthodes d'essai et résultats exigibles. Couvrant les exigences essentielles de l'article 3.1(b) de la directive R&TTE.

Standard	Description
EN 300 440-2 V1.4.1	Compatibilité électromagnétique et aspects du spectre radio (ERM) ; Dispositifs à courte portée ; Équipement radio à utiliser dans la plage de fréquences de 1 GHz à 40 GHz ; Partie 2 : Norme européenne (EN) harmonisée couvrant les exigences essentielles de l'article 3, paragraphe 2 de la directive R&TTE.

Rapports de test

Laboratoire	Numéro de rapport
EMC Technologies (NZ) Ltd.	131216.1, 131216.2
Laboratoires Austest	0519NAVNS57evo2_60950, 0409NAVNS57evo2_529

Organisme notifié participant

Nom	Adresse	Numéro NB
MET Laboratories, Inc.	914 West Patapsco Avenue, Baltimore, Maryland 21230-3432, États-Unis.	0980

Je, soussigné, déclare que l'équipement indiqué ci-dessus est conforme aux directives et normes susmentionnées pour le marquage CE et la vente au sein de la Communauté européenne.

	Représentant agréé
Adresse	Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939
Signature	John Pfeifer, Président, Mercury Marine 
Date	07/06/2016

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

VesselView 703

Mercury Marine déclare que le produit suivant est conforme aux exigences de niveaux 1 et 2 en Australie, lesquelles exigences sont énoncées par les avis suivants : Appareils de radiocommunication (marquage de conformité) Avis 2003, Marquage de radiocommunication (compatibilité électromagnétique) Avis 2008 et Radiocommunication (Marquage de conformité – Radiations électromagnétique) Avis 2003, élaborés en vertu de l'article 182 de la loi sur les radiocommunications de 1992.

Produit	Mercury Marine VesselView 703
---------	-------------------------------

Standard	Description
CEI 60945:2002	Matériels et systèmes de navigation et de radiocommunication maritimes - Spécifications générales - Méthodes d'essai et résultats exigibles. Couvrant les exigences essentielles de l'article 3.1(b) de la directive R&TTE.
EN 300 32 V1.9.1	Compatibilité électromagnétique et spectre radioélectrique (ERM) ; systèmes de transmission de données à large bande ; équipement de transmission de données fonctionnant dans la bande de 2,4 GHz et utilisant des techniques de modulation d'étalement du spectre.

Rapports de test

Laboratoire	Numéro de rapport
EMC Technologies (NZ) Ltd.	160816_1
Sporton Lab	ER4O2349

Organisme notifié participant

Je, soussigné, déclare que l'équipement indiqué ci-dessus est conforme aux directives et normes susmentionnées pour le marquage CE et la vente au sein de la Communauté européenne.

	Représentant agréé
Adresse	Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939
Signature	John Pfeifer, Président, Mercury Marine 
Date	16/02/2017

Section 1 - Pour vous aider à démarrer

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

VesselView 903

Mercury Marine déclare que le produit suivant est conforme aux exigences de niveaux 1 et 2 en Australie, lesquelles exigences sont énoncées par les avis suivants : Appareils de radiocommunication (marquage de conformité) Avis 2003, Marquage de radiocommunication (compatibilité électromagnétique) Avis 2008 et Radiocommunication (Marquage de conformité – Radiations électromagnétique) Avis 2003, élaborés en vertu de l'article 182 de la loi sur les radiocommunications de 1992.

Produit	Mercury Marine VesselView 903
----------------	-------------------------------

Standard	Description
CEI 60945:2002	Matériels et systèmes de navigation et de radiocommunication maritimes - Spécifications générales - Méthodes d'essai et résultats exigibles. Couvrant les exigences essentielles de l'article 3.1(b) de la directive R&TTE.
EN 300 32 V1.9.1	Compatibilité électromagnétique et spectre radioélectrique (ERM) ; Systèmes de transmission de données à large bande ; équipement de transmission de données fonctionnant dans la bande de 2,4 GHz et utilisant des techniques de modulation d'étalement du spectre.

Rapports de test

Laboratoire	Numéro de rapport
EMC Technologies (NZ) Ltd.	160910_1
Sporton Lab	ER4O2349

Organisme notifié participant

Je, soussigné, déclare que l'équipement indiqué ci-dessus est conforme aux directives et normes susmentionnées pour le marquage CE et la vente au sein de la Communauté européenne.

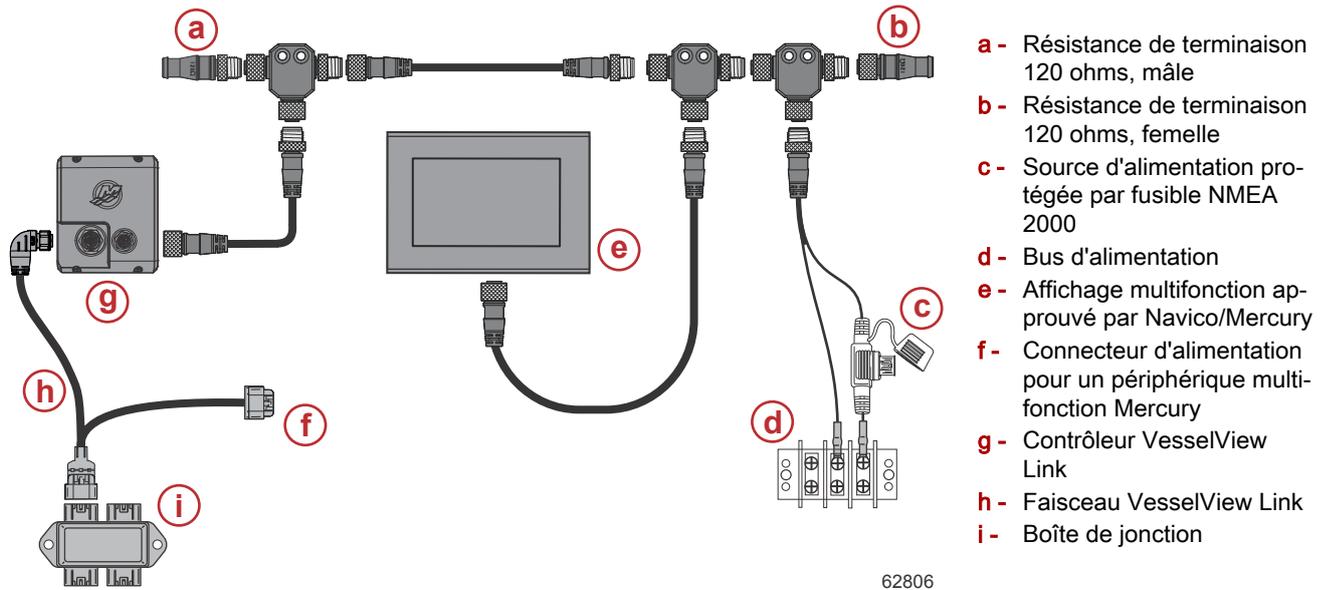
	Représentant agréé
Adresse	Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939
Signature	John Pfeifer, Président, Mercury Marine 
Date	16/02/2017

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

Présentation de VesselView

IMPORTANT : VesselView est un affichage multifonction (MFD) compatible avec les produits fabriqués par Mercury Marine Outboards, Mercury MerCruiser, Mercury Diesel. Le logiciel VesselView peut également être installé sur les équipements d'affichage compatibles fabriqués par Lowrance® et Simrad®. Certaines des fonctions décrites dans ce manuel seront désactivées en fonction de l'ensemble de propulsion auquel VesselView est connecté.

Le système de gestion du bateau VesselView se compose de deux éléments : l'unité VesselView et le module VesselView Link. Le module VesselView Link lit les données SmartCraft Mercury et diffuse ces informations sur le réseau NMEA 2K.



- a** - Résistance de terminaison 120 ohms, mâle
- b** - Résistance de terminaison 120 ohms, femelle
- c** - Source d'alimentation protégée par fusible NMEA 2000
- d** - Bus d'alimentation
- e** - Affichage multifonction approuvé par Navico/Mercury
- f** - Connecteur d'alimentation pour un périphérique multifonction Mercury
- g** - Contrôleur VesselView Link
- h** - Faisceau VesselView Link
- i** - Boîte de jonction

VesselView est un centre complet d'informations sur le bateau qui peut afficher des informations relatives à quatre moteurs à essence ou diesel au maximum. Il contrôle et affiche continuellement des données de fonctionnement, comprenant des informations détaillées sur la température et la profondeur de l'eau, l'état du trim, la vitesse du bateau et l'angle de direction, ainsi que l'état des réservoirs de carburant, d'huile, d'eau propre et d'eau usée.

VesselView peut en outre être totalement intégré à un système mondial de localisation (GPS) du bateau ou à d'autres dispositifs compatibles NMEA pour fournir des informations instantanées sur la navigation, la vitesse et le carburant nécessaire pour parvenir à destination.

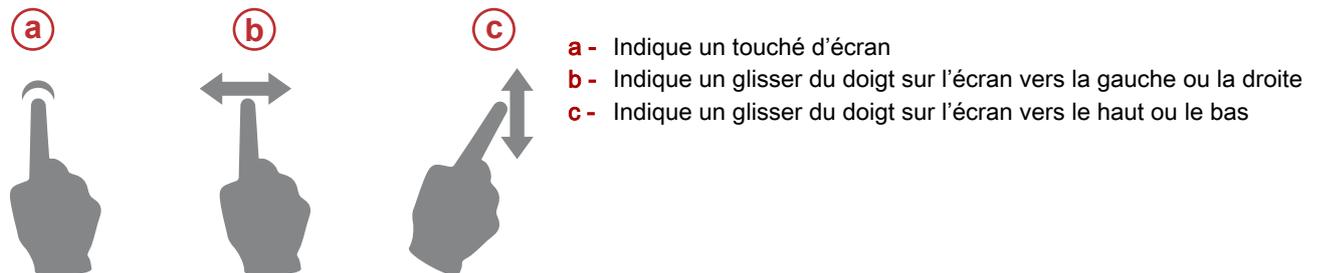
VesselView est un affichage supplémentaire destiné aux fonctions du pilote automatique et de la manette. Toutes les fonctionnalités de pilotage sont contrôlées par le biais du pavé CAN de pilotage automatique de Mercury Marine.

VesselView affiche l'état actif ou en veille d'un mode de commande ; des fenêtres contextuelles s'affichent lorsque le bateau atteint des points de cheminement, sollicitant une réponse pour changer de cap. Un texte d'affichage supplémentaire peut être utilisé pour régler les moteurs et les embases afin d'obtenir une efficacité maximale.

VesselView est équipé d'un port de lecture de carte micro SD permettant d'importer ou d'exporter la configuration de personnalité du bateau. Le propriétaire du bateau peut également l'utiliser pour mettre à niveau le logiciel. Dans le cas où plusieurs VesselView seraient utilisés, dans le cadre d'une application à trois ou quatre moteurs, ou en tant que deuxième barre, la même carte micro SD peut être utilisée pour le téléchargement de ces configurations sur chaque unité VesselView.

Emplacements et descriptions de l'écran VesselView

VesselView comporte plusieurs champs affichant des informations spécifiques relatives au moteur et aux modes actifs. Pour activer et afficher les informations sur l'écran tactile, le pilote peut utiliser les mouvements suivants.



60139

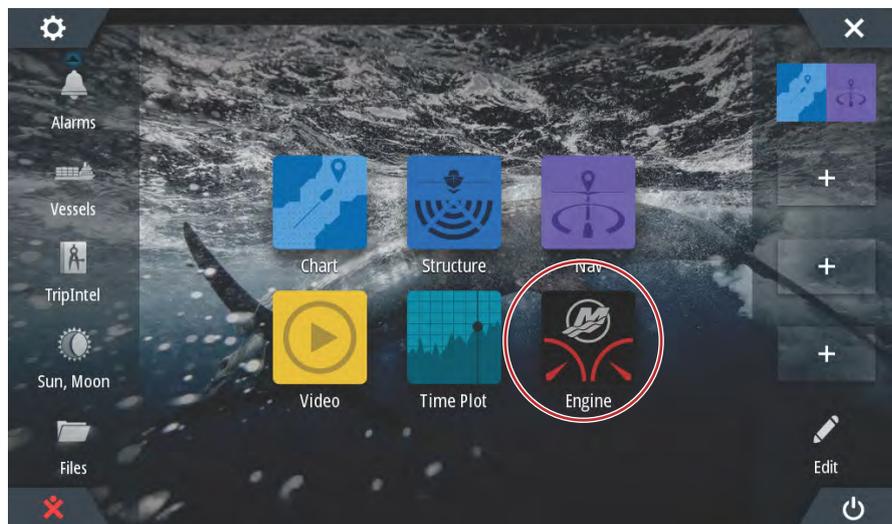


63278

- a** - Un glissement du doigt vers le bas depuis l'extérieur vers l'intérieur de l'écran tactile permet d'afficher le menu de commande du système. Depuis ce menu, les utilisateurs ont la possibilité de configurer et de régler les paramètres du système, le mode de veille, la luminosité, les options sans fil, et d'afficher la barre d'instruments sur le côté droit de l'écran.
- b** - Le fait d'effleurer cette section de l'écran permet d'agrandir les données affichées.
- c** - Le fait d'effleurer l'icône du logo Mercury fait apparaître la fenêtre des données moteur.
- d** - Toucher cette zone avec la barre d'instruments active pour permettre à l'utilisateur de modifier ou de personnaliser des données affichées dans la barre d'instruments. Au-dessus de la barre d'instruments s'affiche l'onglet MENU. Dans l'onglet MENU, les utilisateurs peuvent activer ou désactiver le pilote automatique et le pavé Audio, définir les données dans la Barre 1 et la Barre 2, animer et définir la durée de cycle de l'animation des données, et modifier les sélections d'affichage des données.
- e** - Le fait d'effleurer cette section de l'écran permet d'agrandir les données affichées à l'écran.
- f** - Le fait d'effleurer cette section de l'écran permet d'agrandir les données d'assiette et de dérive affichées à l'écran.
- g** - Le fait d'effleurer cette section de l'écran permet d'agrandir les données affichées à l'écran.
- h** - Toucher l'onglet Mercury pour afficher les données du moteur et du bateau sur le côté gauche de l'écran. Ceci est très utile lorsque l'écran principal contient les écrans de données de pilote automatique ou lorsqu'il est utilisé pour agrandir un affichage de données spécifiques.
- i** - Le fait d'effleurer l'onglet Vessel Control (Commande bateau) fait apparaître les fonctions de pilotage automatique associées à VesselView.
- j** - Le fait d'effleurer l'onglet Autopilot (Pilote automatique) fait apparaître les fonctions de pilotage automatique de Mercury. Les fonctions en question dépendent de l'ensemble de propulsion, et certaines fonctions sont téléchargeables par le biais de la boutique GoFree.
- k** - Le fait d'effleurer le menu HOME (Accueil) renvoie l'utilisateur à l'écran du menu principal HOME de l'unité VesselView. Cette fenêtre affiche le côté Navico® de l'écran MFD (affichage multifonction), ainsi que les menus de fonctions, d'options et de paramètres associés. Il est possible de lancer le VesselView en effleurant le logo Mercury présenté sur l'écran.

Page d'accueil

Les opérateurs peuvent se retrouver hors des écrans Mercury Marine reconnaissables de VesselView. Ces menus et options correspondent à la section Navico® de VesselView. Mercury Marine ne prend pas en charge les composants de cette unité. Pour de plus amples informations sur cette section de VesselView, contacter Navico®. Pour revenir aux écrans de navigation de la section Mercury Marine de l'unité, appuyer sur le bouton Home (Accueil) ; le pavé Mercury Marine s'affiche alors. Sélectionner ce pavé pour retourner à l'écran VesselView.



61481

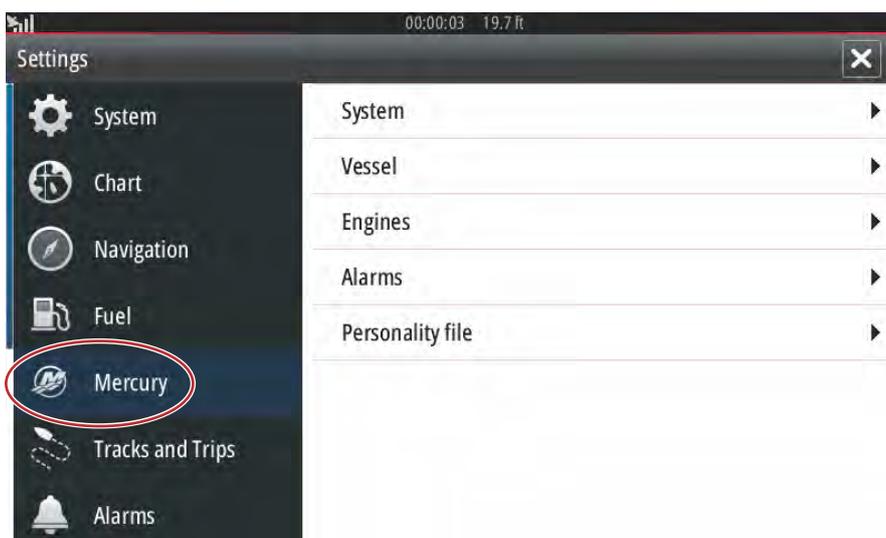
La fenêtre System Controls (Commandes du système) peut être affichée en faisant un glissement du doigt depuis le haut de l'unité sur l'écran. Cette action permet à l'utilisateur d'utiliser le menu Mercury Settings (Paramètres Mercury), de placer l'unité en mode de veille, de régler la luminosité de l'écran, de basculer en mode nuit, d'activer la fonction de verrouillage des touches, de personnaliser la connectivité sans fil et d'activer la barre d'instruments sur le côté droit de l'affichage.



61482

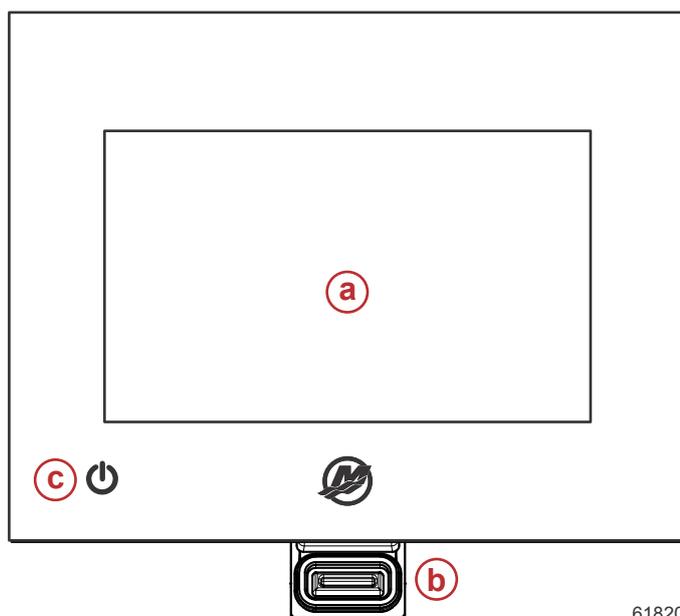
Section 1 - Pour vous aider à démarrer

Dans le menu des Settings (Paramètres), au niveau de la fenêtre System Controls (Commandes du système), sélectionner l'icône Mercury pour modifier les fonctions de VesselView. Toutes les préférences et tous les paramètres relatifs à VesselView sont inclus dans les paramètres Mercury. Toutes les autres options de menu s'appliquent à la section Navico® de l'affichage multifonction. Adresser toutes les demandes concernant ces fonctions à Navico®.



61483

Commandes avant du VesselView 502



- a - Écran tactile
- b - Port de lecture de carte micro SD
- c - Alimentation/luminosité

61820

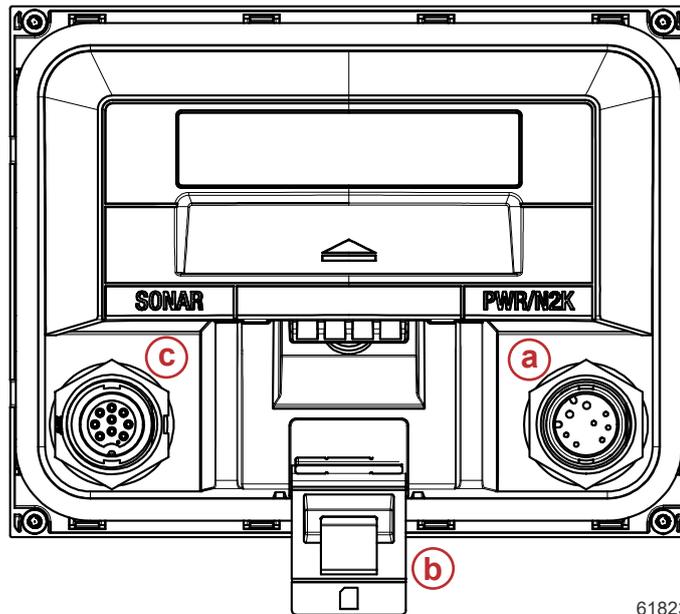
Fonctionnement des commandes avant du VesselView 502

Écran tactile : L'écran du VesselView 502 comporte plusieurs sections tactiles activées par effleurement ou au moyen d'un balayage de doigt vertical ou horizontal.

Port de lecture de carte micro SD : Permet la mise à niveau du logiciel VesselView, le téléchargement de cartes de navigation, ainsi que l'enregistrement de points de cheminement et de paramètres.

Alimentation/Luminosité : Appuyez une fois pour afficher la fenêtre System Controls (Commandes système). Exercez de courtes pressions répétées pour régler la luminosité du rétroéclairage. Appuyez et maintenez enfoncé pour allumer ou éteindre l'unité.

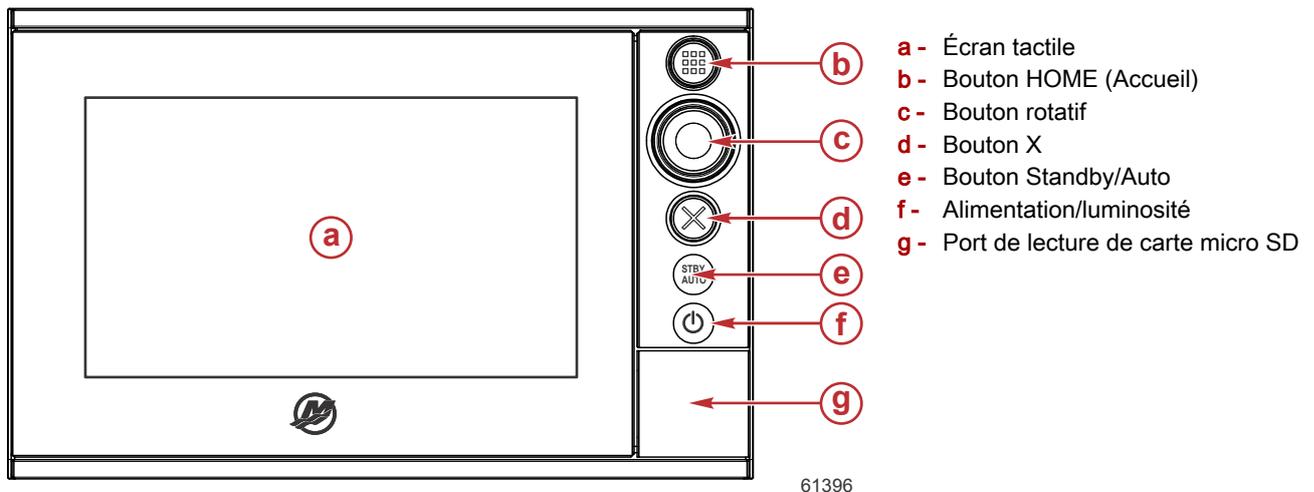
Connexions du panneau arrière du VesselView 502



61823

Élément	Fonction	Description
a	Alimentation/NMEA 2K	Permet de raccorder l'alimentation/de se connecter à un réseau NMEA 2K
b	Port de lecture de carte micro SD	Permet de transférer et d'enregistrer des fichiers
c	Sonar	Procure une entrée pour sonar

Commandes avant du VesselView 702



61396

Fonctionnement des commandes avant du VesselView 702

Écran tactile : L'écran du VesselView 702 comporte plusieurs zones tactiles réagissant à la pression ou à un balayage dans l'axe vertical ou horizontal.

PAGE D'ACCUEIL : Appuyer une fois pour activer la page d'accueil. Exercer de courtes pressions successives pour faire défiler les boutons favoris. Appuyer de façon prolongée pour superposer le panneau des favoris sur la page active. Exercer de courtes pressions successives pour faire défiler les boutons favoris.

Bouton rotatif : Faire tourner pour faire défiler les éléments du menu, puis appuyer pour confirmer une sélection. Faire tourner pour régler une valeur. Faire tourner pour zoomer sur un panneau offrant une telle fonctionnalité.

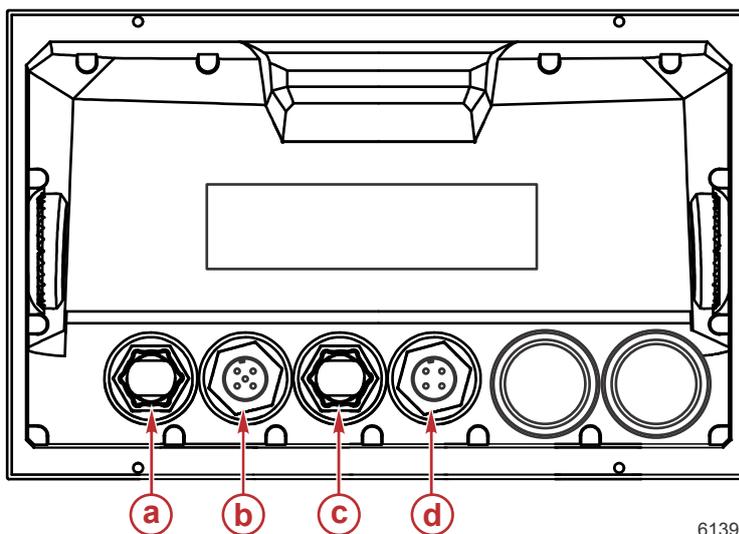
X : Appuyer une fois pour quitter une boîte de dialogue, pour retourner au niveau de menu précédent et pour supprimer le curseur du panneau.

STBY/AUTO (Mise en veille/Auto) : Avec le pilote automatique en mode automatique : appuyer pour mettre le pilote automatique en mode de veille. Avec le pilote automatique en mode de veille : appuyer pour afficher la fenêtre contextuelle de sélection du mode du pilote automatique.

Alimentation/Luminosité : Appuyez une fois pour afficher la fenêtre System Controls (Commandes système). Exercer de courtes pressions répétées pour régler la luminosité du rétroéclairage. Appuyez et maintenez enfoncé pour allumer ou éteindre l'unité.

Port de lecture de carte micro SD : Permet la mise à niveau du logiciel VesselView, le téléchargement de cartes de navigation, ainsi que l'enregistrement de points de cheminement et de paramètres.

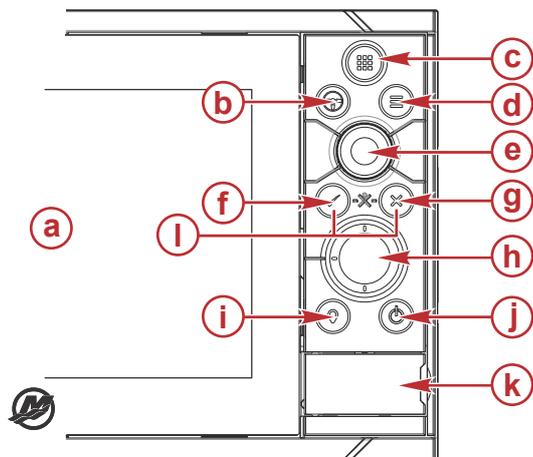
Connexions du panneau arrière du VesselView 702



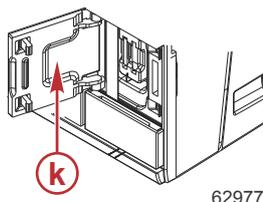
61397

Élément	Fonction	Description
a	Ethernet	Permet la connexion à un réseau Ethernet
b	NMEA 2K	Permet la connexion à un réseau NMEA 2K
c	Entrée vidéo	Fournit deux entrées vidéo composite
d	Puissance	Permet de raccorder l'alimentation

Commandes avant du VesselView 703



- a - Écran tactile
- b - Touche Volant
- c - Touche Pages/Accueil
- d - Touche Menu
- e - Bouton rotatif
- f - Touche Entrée
- g - Touche Quitter
- h - Touches de direction
- i - Touche de repère
- j - Touche d'alimentation
- k - Cache du lecteur de carte
- l - Touches de combinaison de repère Homme à la mer (MOB)



62977

Description des commandes avant du VesselView 703

Touch screen (écran tactile): L'écran du VesselView 703 comporte plusieurs sections tactiles activées par effleurement ou au moyen d'un balayage de doigt vertical ou horizontal.

Pages/home (touche Pages/accueil) - Appuyez pour ouvrir la page d'accueil, sélectionner une page et configurer des options.

Wheel (touche volant) - Touche configurable par l'utilisateur, consultez le manuel de l'utilisateur. Par défaut sans pilote automatique dans le système : une pression brève sur la touche permet d'alterner entre des volets de l'écran fractionné. Une pression longue permet d'agrandir le volet actif de l'écran fractionné. Par défaut avec pilote automatique dans le système : une pression brève permet d'ouvrir le contrôleur de pilotage automatique et de mettre le pilote automatique en mode d'attente. Une pression longue sur la touche permet d'alterner entre les volets de l'écran fractionné.

Touche Menu - Appuyez sur cette touche pour afficher le menu du volet actif.

Molette - Tournez la molette pour zoomer ou pour faire défiler les options de menu et appuyez sur la molette pour sélectionner une option.

Touche Enter (Entrée) - Appuyez sur cette touche pour sélectionner une option ou pour sauvegarder des paramètres.

Touche Exit (Quitter) - Appuyez sur cette touche pour quitter une boîte de dialogue, retourner au niveau de menu précédent et enlever le curseur du volet.

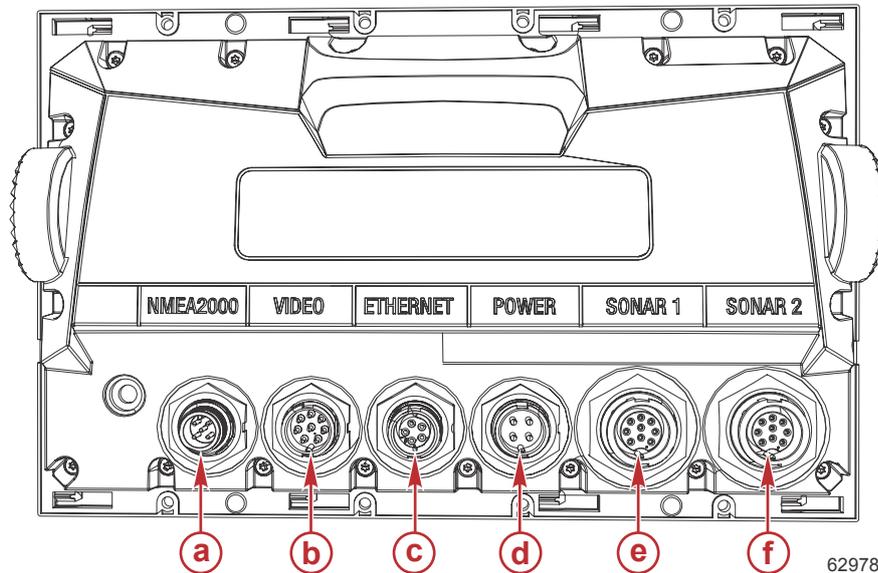
Touches MOB - Appuyez simultanément sur les touches **Entrée** et **Quitter** pour créer un MOB (homme à la mer) au niveau de la position du bateau.

Touches fléchées - Appuyez sur ces touches pour activer ou déplacer le curseur. Fonctionnement du menu : appuyez pour naviguer à travers des éléments de menu et pour régler une valeur.

Touche Mark (repère) - Appuyez pour placer un point de cheminement à la position du bateau ou à la position du curseur, lorsque le curseur est activé.

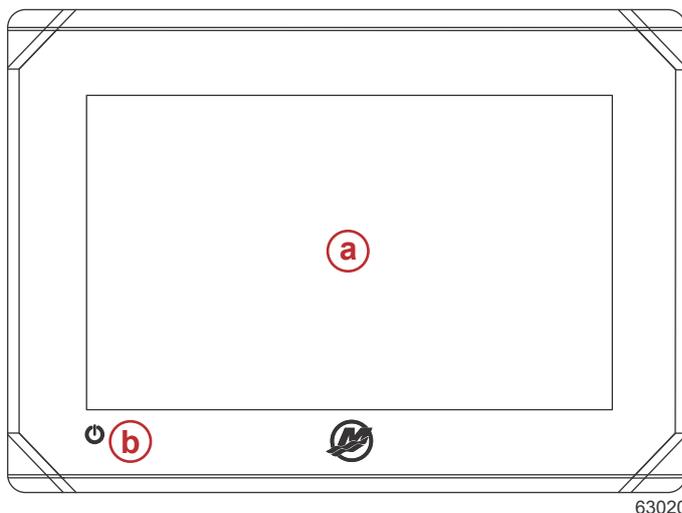
Touche Power (Marche/arrêt) - Appuyez et maintenez enfoncé pour allumer ou éteindre l'unité. Appuyez une fois pour afficher la fenêtre des commandes système ; les pressions supplémentaires permettront d'alterner entre 3 niveaux de gradation d'intensité lumineuse par défaut.

Points de connexions du panneau arrière du VesselView 703



Élément	Fonction	Description
a	NMEA 2000	Permet la connexion à un réseau NMEA 2K
b	Entrée vidéo	Entrée pour sources vidéo, telles que des caméras, et port NMEA 0183
c	Ethernet	Point de connexion vers des modules de réseau à bande passante élevée
d	Puissance	Permet de raccorder l'alimentation
e	Sonar 1	Pour CHIRP monocanal, transducteur 50/200 kHz conventionnel ou HDI
f	Sonar 2	Pour CHIRP monocanal, transducteur 50/200 kHz conventionnel, TotalScan, StructureScan ou ForwardScan

Commandes avant du VesselView 903



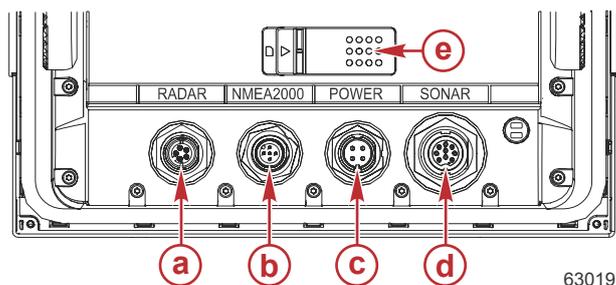
- a - Écran tactile
- b - Bouton d'alimentation

Description des commandes avant du VesselView 903

Touche screen (Écran tactile) - Permet d'effectuer une navigation tactile à travers les écrans de données du bateau.

Bouton Power (Marche/arrêt) - Appuyez et maintenez enfoncé pour allumer ou éteindre l'unité. Appuyez une fois pour afficher la fenêtre System Controls (Commandes système).

Points de connexion du panneau arrière du VesselView 903



63019

Élément	Fonction	Description
a	Radar/Ethernet	Permet de se connecter au signal radar ou à la connexion Ethernet du bateau
b	NMEA 2000	Permet de se connecter au réseau NMEA 2000
c	Puissance	Permet de raccorder l'alimentation
d	Sonar	Imagerie CHIRP, Broadband, DownScan et SideScan (selon le transducteur)
e	Trappe de carte Micro SD	Contient deux fentes pour carte pour le téléchargement des graphiques et des mises à jour logicielles

Présentation de VesselView Link

VesselView Link intègre les données SmartCraft d'un bateau qui équipé de moteurs Mercury et un système de contrôle avec des instruments Simrad et Lowrance spécifiques, offrant une interface utilisateur VesselView Mercury totalement fonctionnelle sur les écrans d'affichage de ces unités. Disponible comme interface pour moteur unique ou pour moteurs multiples (deux à quatre moteurs), Mercury VesselView Link s'installe facilement sous la planche de bord du bateau. Il est conçu pour fonctionner avec les instruments suivants :

Écrans d'affichage VesselView de Mercury

- VesselView 502
- VesselView 702
- VesselView 703
- VesselView 903

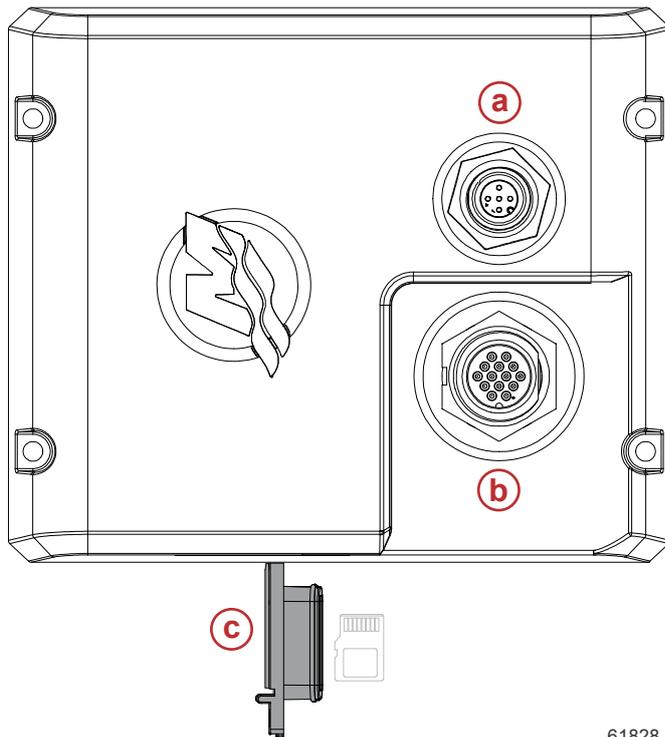
Écrans d'affichage compatibles Simrad

- NSS evo2 et evo3
- NSO evo2
- GO XSE

Écrans d'affichage compatibles Lowrance

- HDS Gen 2 Touch
- HDS Gen 3
- HDS Carbon

Raccordements du module VesselView Link



- a** - Connexion NMEA 2K
- b** - Connexion SmartCraft/alimentation
- c** - Port de lecture de carte micro SD

61828

Entretien des dispositifs

IMPORTANT : Il est recommandé d'installer le pare-soleil en plastique fourni à des fins de protection lorsque l'unité n'est pas en service.

Nettoyage quotidien de l'écran

Un nettoyage de routine de l'écran d'affichage est recommandé pour éviter une accumulation de sel et d'autres débris environnementaux. Du sel cristallisé peut rayer le revêtement de l'affichage si un chiffon sec ou humide est utilisé. Veiller à ce que le chiffon soit suffisamment imbibé d'eau douce pour dissoudre et éliminer les dépôts de sel. Ne pas appuyer de façon agressive sur l'écran lors du nettoyage.

Si les marques d'eau ne peuvent pas être éliminées avec le chiffon, nettoyer l'écran avec une solution 50/50 d'eau chaude et d'alcool isopropylique. Ne pas utiliser d'acétone, d'essence minérale, de solvants de type essence de térébenthine ni de produits de nettoyage à base d'ammoniaque. L'utilisation de solvants ou de détergents puissants peut endommager le revêtement antireflet, les parties en plastique ou les touches en caoutchouc.

Il est recommandé d'installer le pare-soleil lorsque l'unité n'est pas utilisée afin d'empêcher que les rayons UV n'endommagent les cadres en plastique et les touches en caoutchouc.

Nettoyage du port média

La surface autour du cache du port média doit être nettoyée régulièrement afin d'empêcher toute accumulation de sel cristallisé et d'autres débris.

Notes :

Section 2 - Écrans initiaux et Assistant de configuration

Table des matières

Écran de conseil au démarrage de VesselView.....	16	Configuration de la vitesse	25
Écran de démarrage.....	16	Installation d'Active Trim	25
Assistant Installation.....	17	Assistant de fin de la configuration	27
Importation de la configuration	19	Création de capture d'écran :.....	28
Configuration des moteurs	19	Configuration de la source des données.....	31
Configuration de l'affichage	21	Sources de données	31
Configuration du dispositif	21	Agrandissement des écrans de données.....	32
Units Setup (Configuration des unités)	22	Barre d'instruments.....	34
Configuration des réservoirs	22	Sélection des données moteur.....	35

Écran de conseil au démarrage de VesselView

Lors du démarrage de VesselView, un écran d'avertissement invitant le pilote à ne pas se reposer sur le produit en tant qu'outil de navigation principal et indiquant que toute responsabilité concernant le fonctionnement et les risques associés relève du pilote s'affiche.

WARNING

Do not rely on this product as your primary source of navigation.

The operator is responsible for using official government charts and prudent methods for safe navigation.

The weather information is subject to service interruptions and may contain errors or inaccuracies and consequently should not be relied upon exclusively. You are urged to check alternate weather information sources prior to making safety related decisions. You acknowledge and agree that you shall be solely responsible for use of the information and all decisions taken with respect thereto. By using this service, you release and waive any claims against Sirius Satellite Radio Inc., WSI, Navcast Incorporated, and Navico Inc. with regard to this service.

User assumes all liability for operation and associated risks.

Accept

61413

Écran de démarrage

Un écran de démarrage Mercury s'affiche lorsque la clé de contact est mise sur marche. Le logo Mercury s'affiche au centre de l'écran. Ce logo reste affiché au cours du processus de démarrage. Ne pas tenter de précipiter le processus en actionnant des boutons lors de la phase de démarrage. Dans le cas d'ensembles de propulsion dotés d'un système de contrôle des émissions, une icône de moteur s'affiche dans le coin inférieur gauche de l'écran.



61484

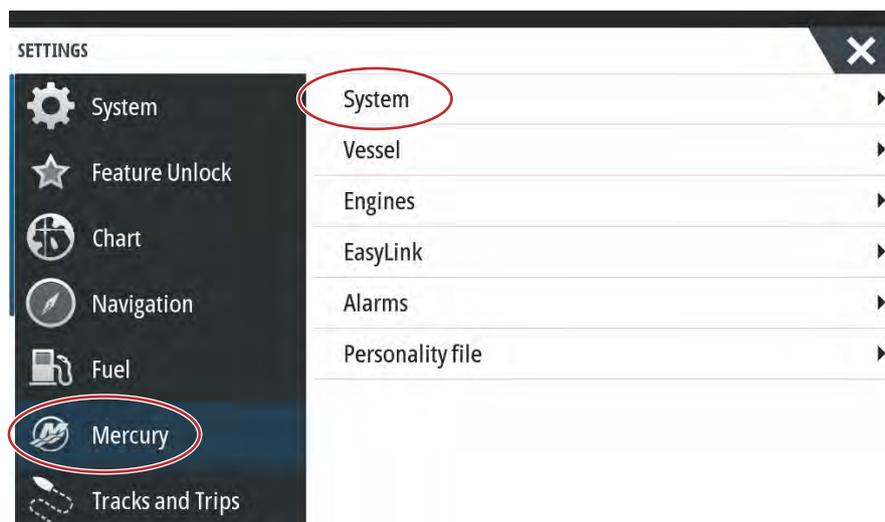
Assistant Installation

L'Assistant de configuration (Setup Wizard en anglais) VesselView guide l'utilisateur dans les premières étapes de configuration du VesselView. Il est possible d'accéder à l'Assistant de configuration à tout moment en utilisant le menu **Settings** (Paramètres). Ouvrez la fenêtre **System Controls** (Commandes système). La fenêtre **System Controls** peut être affichée en faisant un balayage du doigt depuis le haut de l'unité sur l'écran. Sélectionnez le pavé **Settings**.



61504

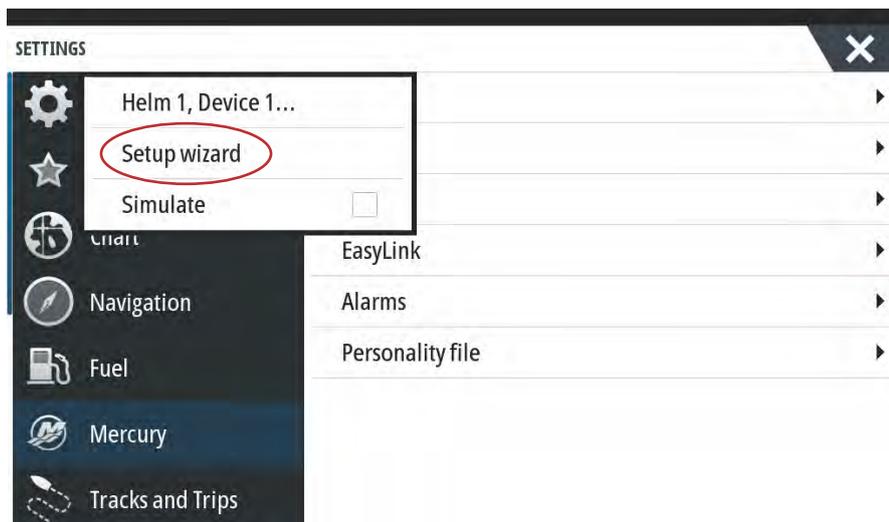
Sélectionnez l'option **Mercury** sur le côté gauche de l'écran. Sélectionnez l'option **System** (Système).



61505

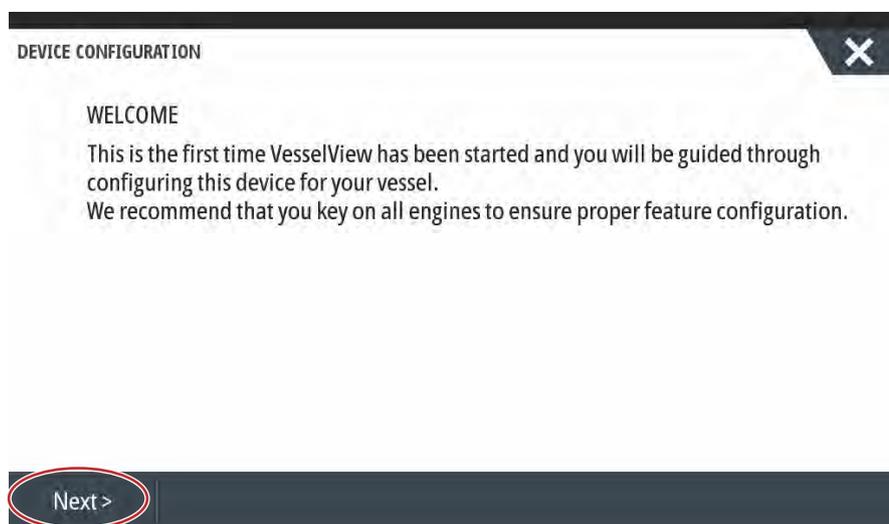
Section 2 - Écrans initiaux et Assistant de configuration

Dans le menu **System** , sélectionnez l'option **Setup wizard** (Assistant de configuration).



61506

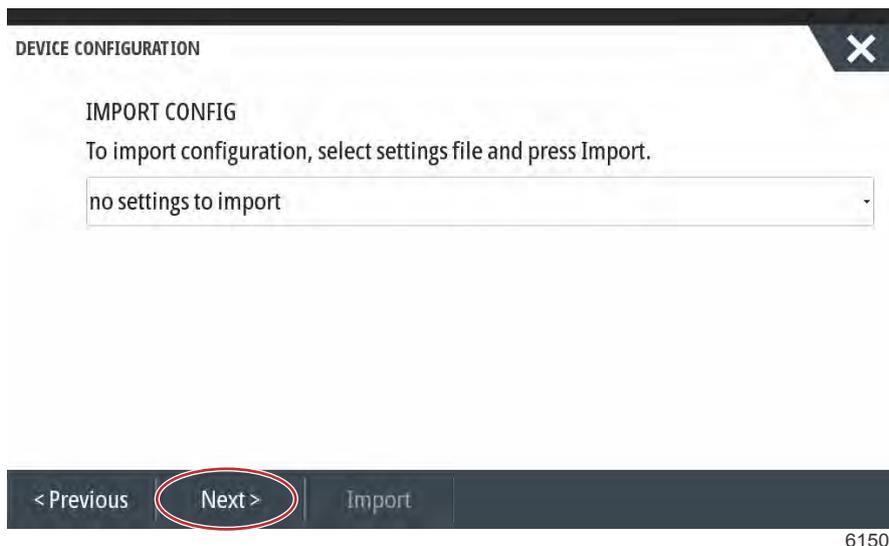
Sur l'écran WELCOME (BIENVENUE) du volet DEVICE CONFIGURATION (Configuration du périphérique), sélectionnez **Next** (Suivant) pour lancer l'Assistant de configuration.



61507

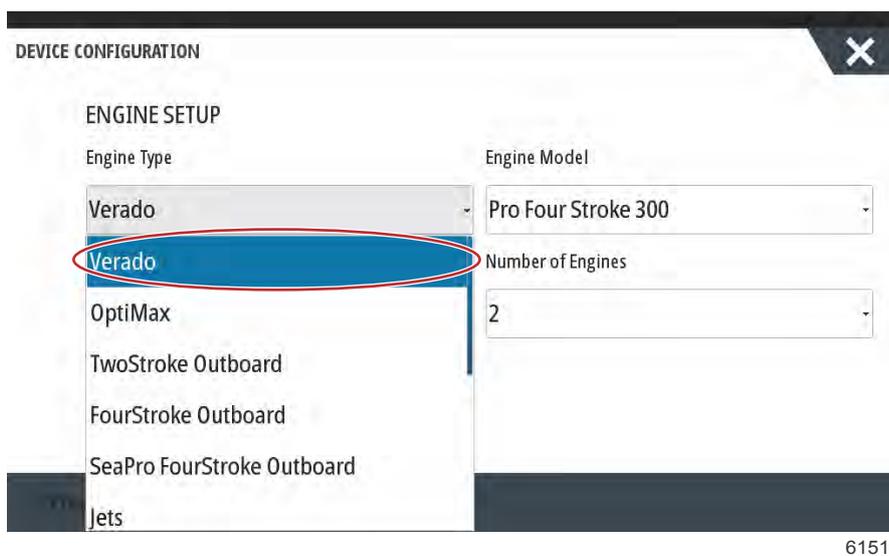
Importation de la configuration

Pour importer une configuration de bateau existante, insérer une carte micro SD FAT ou FAT 32 contenant le fichier de configuration et sélectionner ce fichier dans le menu déroulant. En l'absence de fichier à importer, sélectionner Next (Suivant) pour continuer.

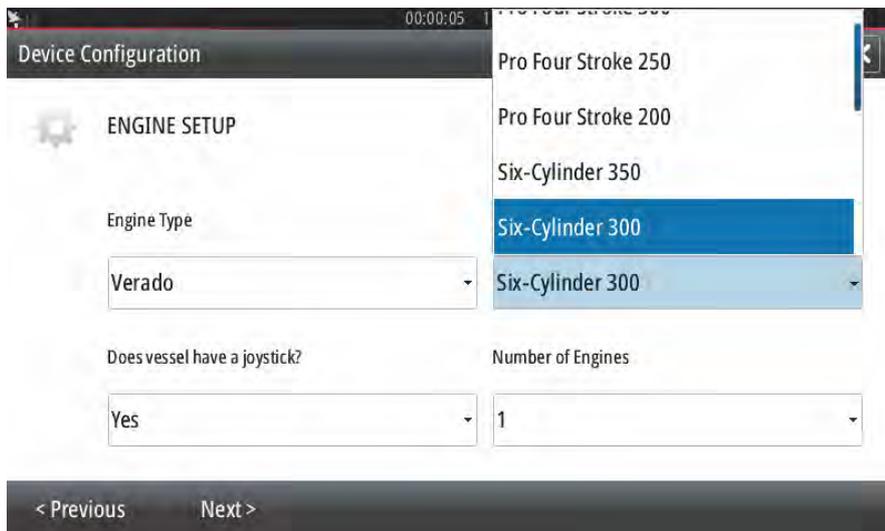


Configuration des moteurs

1. Sur la fenêtre **Engine Setup** (Configuration moteur), utilisez la molette ou effleurez les champs de menu pour sélectionner l'option appropriée.
2. Effectuez les sélections voulues sur la fenêtre **Engine Setup**.



Sélection de la gamme de moteurs



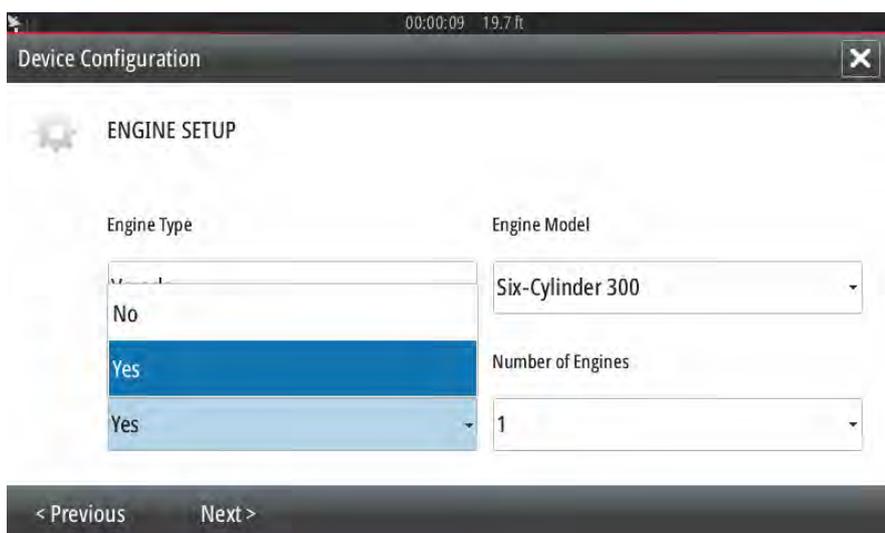
61512

Sélection du modèle de moteur



61517

Nombre de moteurs



61514

Sélection de la manette de pilotage

- Une fois les sélections terminées, sélectionnez **Next** (suivant) pour continuer.

Configuration de l'affichage

Selon le nombre de moteurs figurant sur la fenêtre **Engine Setup**, sélectionnez les moteurs devant être affichés par cette unité VesselView. Il est possible de sélectionner jusqu'à quatre moteurs. Sélectionnez **Next** (suivant) pour continuer.

DEVICE CONFIGURATION

DISPLAY SETUP

Select which engines to show on this display.

Port

Stbd

< Previous Next >

61522

Configuration du dispositif

Dans l'écran Device Setup (Configuration du dispositif), utiliser le bouton rotatif ou toucher les champs de menu pour sélectionner les options correctes. Si plusieurs dispositifs VesselView sont utilisés, veiller à attribuer des numéros uniques à chaque unité, pour éviter des problèmes de données. Les numéros de barre doivent correspondre à l'emplacement de l'unité VesselView individuelle. Il est courant de configurer la barre 1 comme principale et la barre 2 comme secondaire. Sélectionner Next (Suivant) pour continuer.

DEVICE CONFIGURATION

DEVICE SETUP

Unique VesselView ID:

1 **a**

Helm ID:

1 **b**

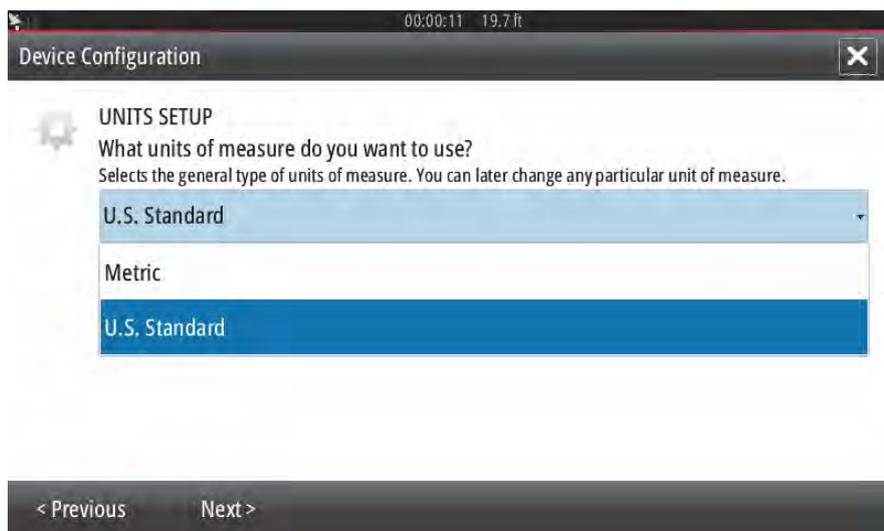
< Previous Next >

- a** - Champ d'identification de VesselView
- b** - Champ d'identification de barre

61523

Units Setup (Configuration des unités)

Sélectionner les unités de mesure que VesselView affichera pour les données à l'écran, la vitesse, la distance et les volumes. Des unités de mesure particulières peuvent être modifiées plus tard.



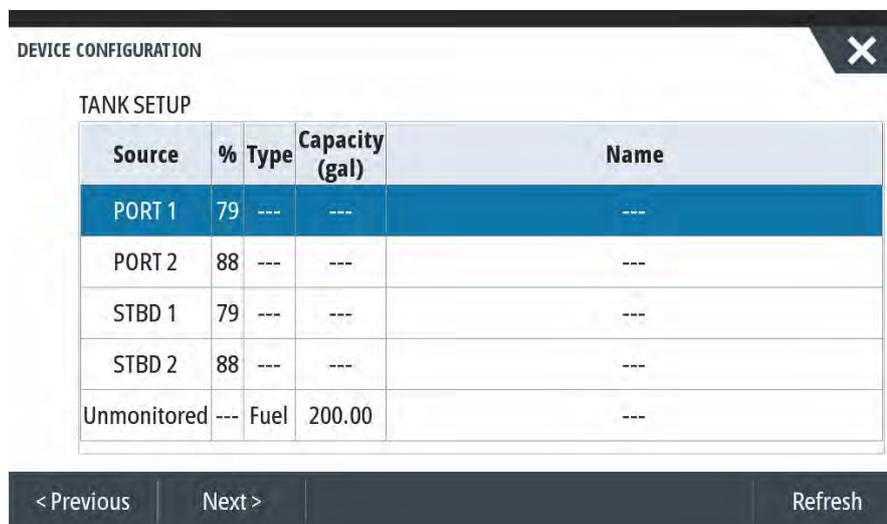
61521

Configuration des réservoirs

Il est possible d'indiquer le type de réservoir, la capacité et le nom du réservoir sur la fenêtre de configuration du réservoir. La colonne des % affiche le volume du réservoir sélectionné. Si l'utilisateur sélectionne le bouton rafraîchir, le système interrogera les capteurs de réservoir et actualisera les valeurs affichées.

Un réservoir non surveillé est un réservoir qui ne comporte aucun capteur associé. Le niveau de carburant change en fonction du carburant calculé consommé par les moteurs.

Sélectionner la ligne du réservoir à personnaliser.



61524

Types de réservoir : réservoir à carburant (fuel), réservoir d'huile (oil), réservoir à eau potable (gray water), réservoir à eaux usées (black water) et réservoir à génératrice (genset). Le fait de sélectionner genset comme type de réservoir n'aura pas pour effet d'ajouter le volume du réservoir de génératrice au volume global des réservoirs de carburant de propulsion du bateau.

DEVICE CONFIGURATION

STBD 1 TANK CONFIGURATION

Tank type
None

Tank capacity (gallons)
0000.00

Name
STBD 1

Inverted sensor

OK Cancel

DEVICE CONFIGURATION

STBD 1 TANK CONFIGURATION

Tank type

- None
- Fuel
- Oil
- Water
- Gray
- Black
- Live well

OK Cancel

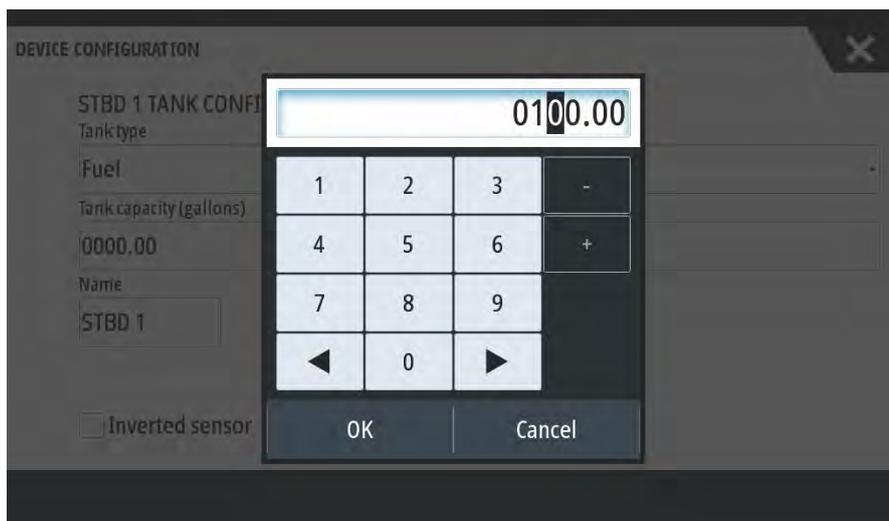
61525

Sélectionner le type du réservoir.

Utilisez le clavier tactile pour entrer la capacité. Une fois la saisie de la capacité terminée, sélectionnez **OK** pour fermer le clavier numérique.

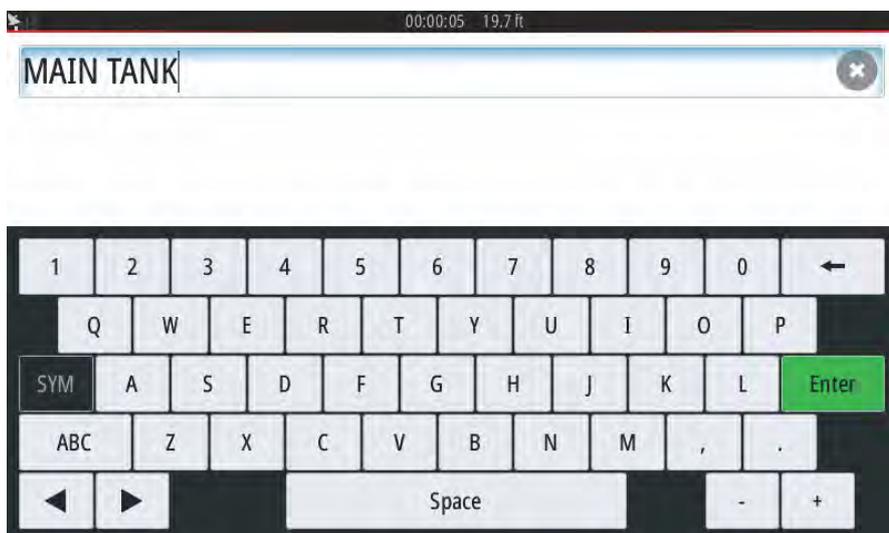
Section 2 - Écrans initiaux et Assistant de configuration

VesselView permet à l'utilisateur d'inverser la valeur du volume des réservoirs surveillés. Cette option permet d'installer certains émetteurs de réservoir qui transmettent des données, contrairement aux émetteurs fabriqués pour être utilisés en Amérique du Nord.



61526

La position du réservoir est renseignée dans le champ Name (Nom). Pour modifier le nom du réservoir, sélectionner le champ et utiliser le pavé numérique virtuel pour personnaliser le nom du réservoir.



61528

Après avoir saisi le nom d'un réservoir, sélectionnez **Enter** (Entrée) sur le clavier pour passer à la rangée de réservoir suivante, sur l'écran Configuration des réservoirs. Lorsque toutes les données de personnalisation des réservoirs ont été saisies, sélectionnez le bouton **Refresh** (Rafraîchir) situé dans le coin inférieur. Vérifiez si tous les champs de données sont bien renseignés et sélectionnez **Next** (Suivant) pour continuer avec l'Assistant de configuration.

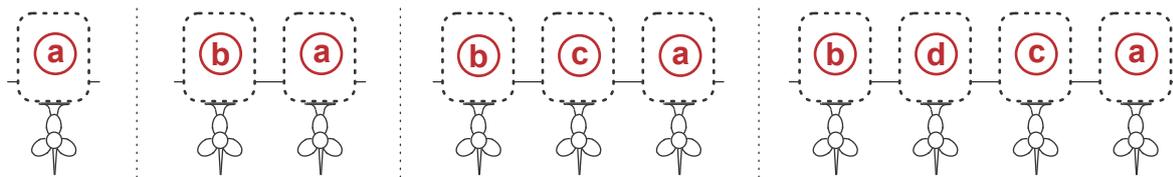
Configuration de la vitesse

Dans les menus SPEED SETUP (Configuration de la vitesse), trois options permettent d'indiquer comment VesselView doit collecter les données de vitesse. Si le bateau est équipé d'un GPS, le menu déroulant permettra de sélectionner les appareils disponibles. Si le bateau est équipé d'un capteur Pitot, cette option sera sélectionnée. Si le bateau est équipé d'une roue radiale, une option permettant de faire une sélection dans un menu déroulant est proposée. Lorsque la source de vitesse a été choisie, sélectionnez **Next** pour continuer.



61529

La sélection de la source Pitot et roue radiale est illustrée dans l'image suivante. Sélectionner le moteur ou l'embase qui transmet les données de vitesse à VesselView.



60056

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

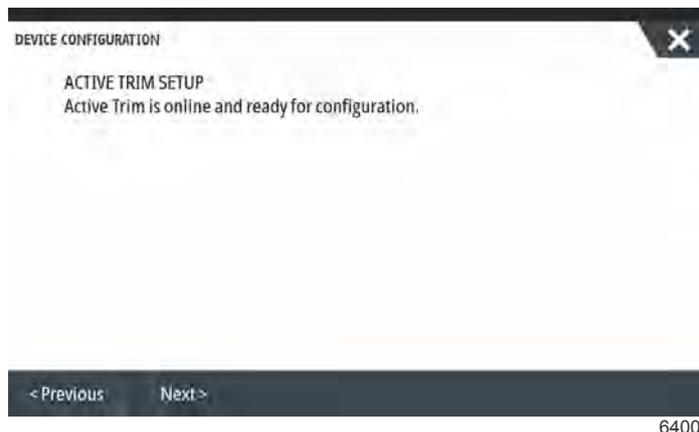
Installation d'Active Trim

L'Assistant de configuration (Setup Wizard) guidera l'utilisateur dans le processus de paramétrage et de configuration de l'Active Trim (correction d'assiette active). Suivez les instructions affichées à l'écran pour chaque étape.



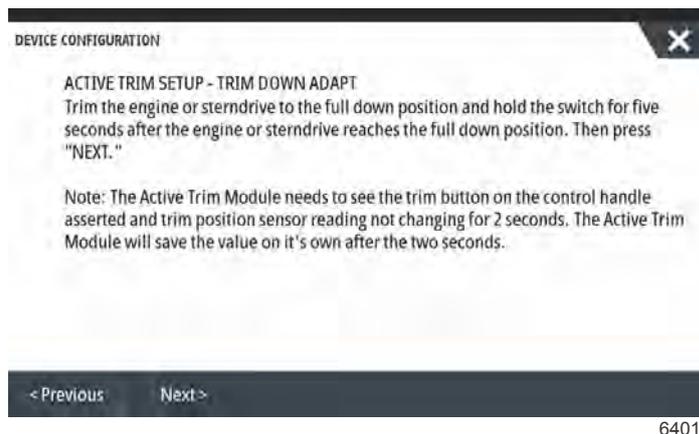
64007

Sélection de la fonction Active Trim



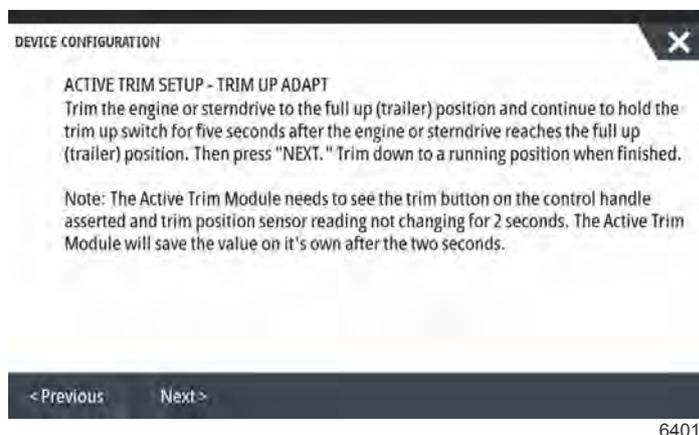
64008

Fenêtre d'activation Active Trim



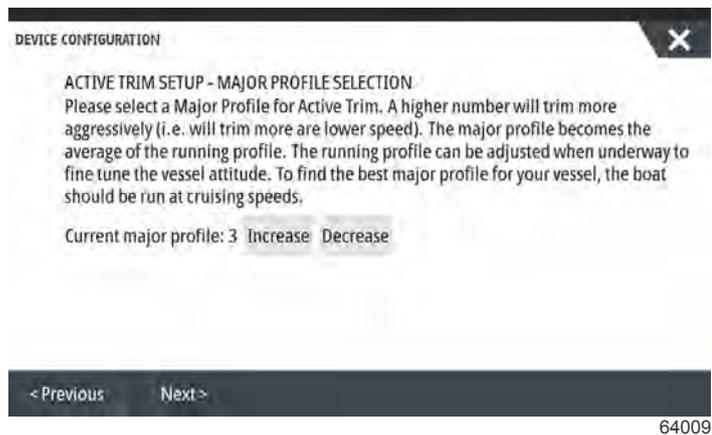
64010

Fenêtre d'adaptation d'abaissement d'assiette (Trim Down en anglais)



64011

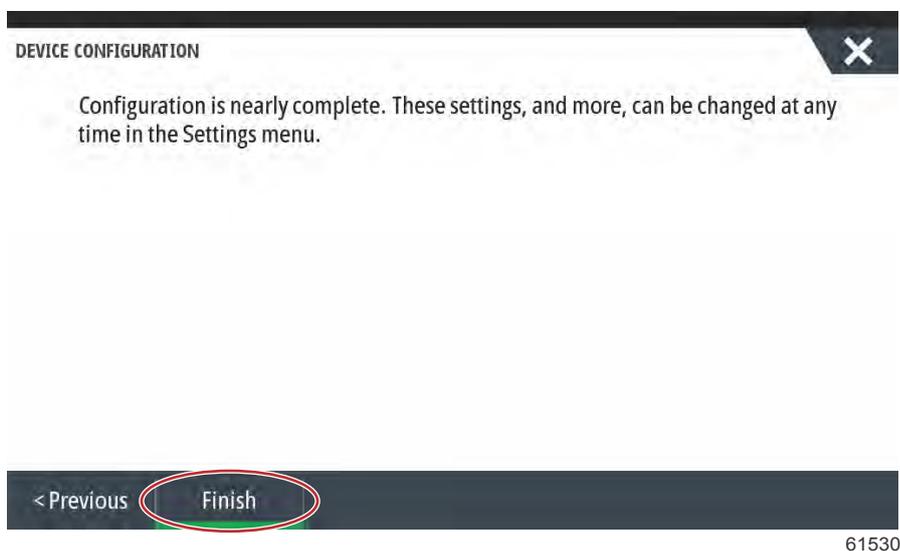
Fenêtre d'adaptation de hausse d'assiette (Trim Up en anglais)



Fenêtre de sélection des profils principaux

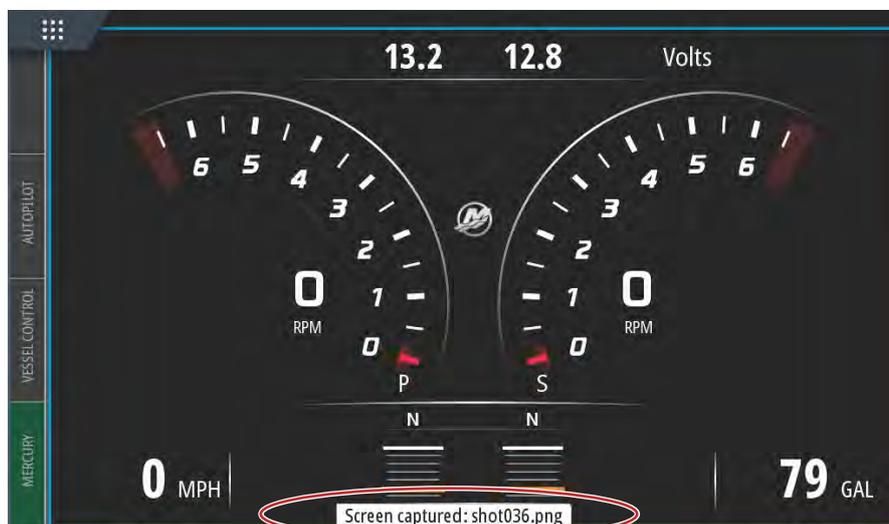
Assistant de fin de la configuration

Sélectionnez **Finish** (Terminer) pour achever la procédure de l'Assistant de configuration sur le VesselView. N'éteignez pas l'unité tant que la fenêtre Finish n'est pas remplacée par la fenêtre d'activité du bateau.



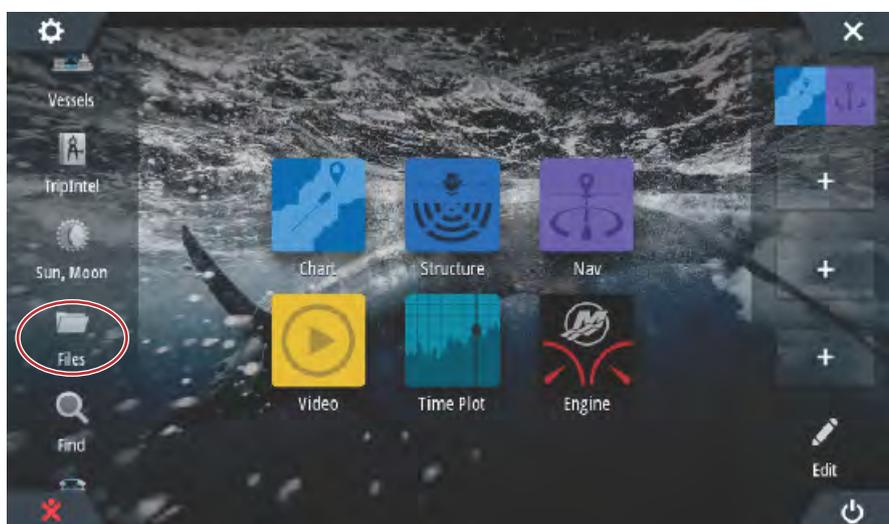
Création de capture d'écran :

VesselView permet de faire des captures d'écran complètes et de les stocker pour les télécharger sur une carte SD. Pour une capture d'écran VesselView 502 et 903, activez l'option **Screen Capture** (Capture d'écran) dans le menu **Settings>System** (Paramètres>Système). Tapez deux fois sur la bordure supérieure de la zone d'écran pour activer une capture d'écran. Pour effectuer des captures d'écran à partir du VesselView 702 et 703, appuyez simultanément sur le bouton **Power** (Alimentation) et sur le bouton **Home** (Accueil). Sur le VesselView 502, il est possible de faire des captures d'écran en tapant deux fois sur la barre d'en-tête d'une boîte de dialogue ouverte ou en tapant deux fois sur la barre d'en-tête de l'écran, si aucune boîte de dialogue n'est ouverte. Un onglet de notification contenant le numéro d'image de la capture d'écran apparaît en bas de l'écran. Cet onglet de notification n'apparaît pas sur l'écran capturé.



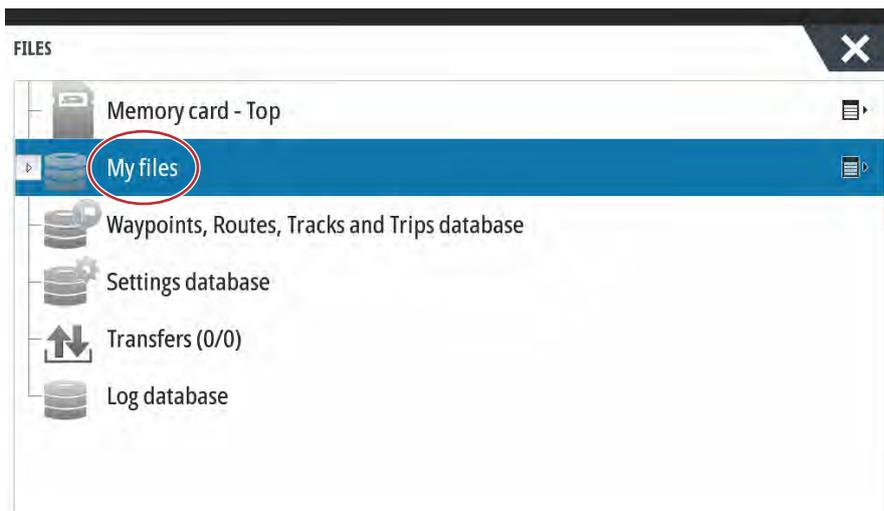
61472

VesselView dispose d'une capacité de mémoire interne pour les captures d'écran. Il est recommandé de sauvegarder les fichiers, tels que les captures d'écran, les points de route, les pistes et les itinéraires, sur une carte SD ou un autre dispositif de stockage externe, et de maintenir la mémoire interne aussi structurée que possible. Par défaut, toutes les captures d'écran sont sauvegardées dans un dossier Screenshots (Captures d'écran), dans My Files (Mes fichiers). On accède au dossier My Files en balayant l'écran du doigt, depuis le haut de l'unité, afin de faire apparaître les options du côté gauche. Sélectionnez Files (Fichiers).

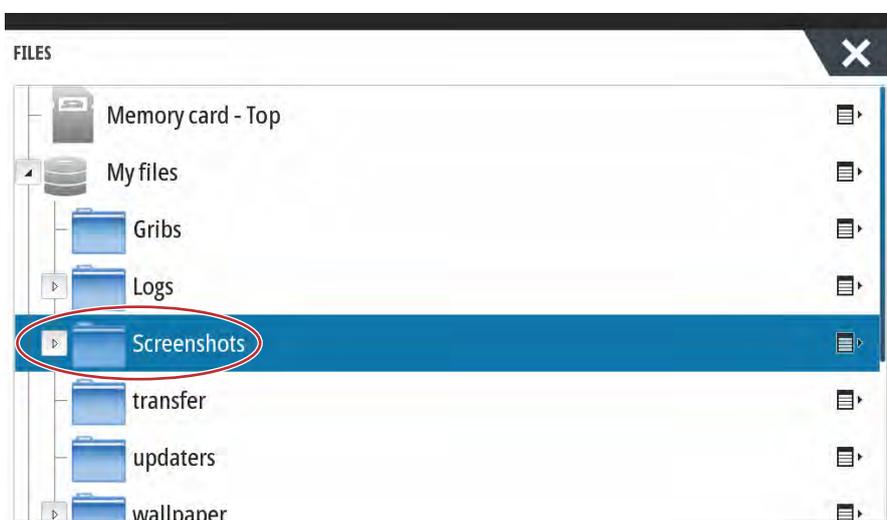


61473

Ouvrir le dossier My Files (Mes fichiers) et naviguer vers le dossier Screenshots (Captures d'écran). Dans le dossier Screenshots (Captures d'écran) sont affichées toutes les captures d'écran réalisées. Ces captures peuvent être copiées sur une carte SD afin d'être transférées sur un ordinateur ou un dispositif mobile.

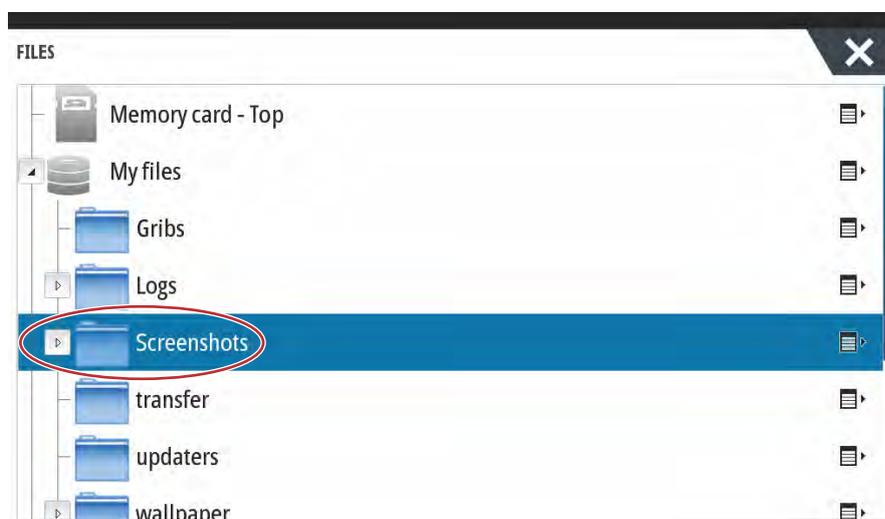


61474

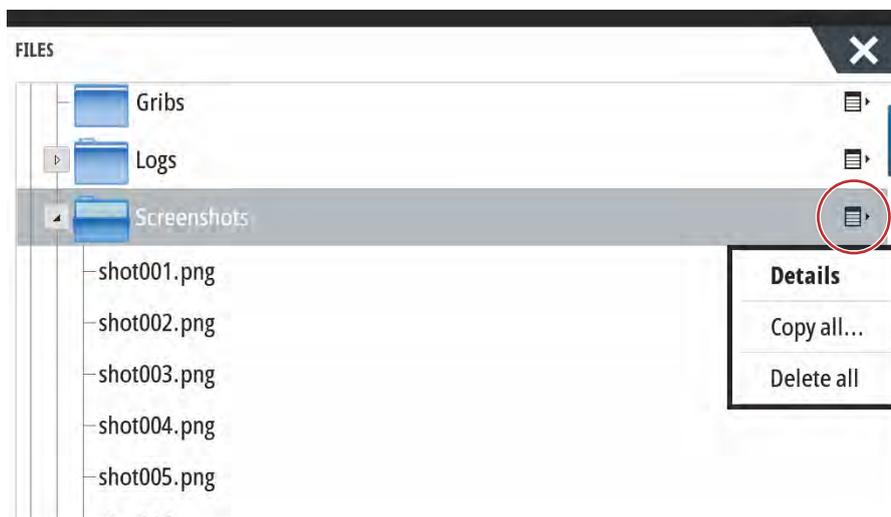


61475

Il est possible d'accéder aux captures d'écran individuelles en les sélectionnant une par une. Il est également possible d'accéder à toutes les captures d'écran en une seule fois en utilisant l'icône **Details** (Détails) située sur le côté droit de la fenêtre de fichiers. Le fait de sélectionner cette icône permet d'afficher les détails de la capture d'écran, de copier toutes les captures d'écran ou de supprimer toutes les captures d'écran.

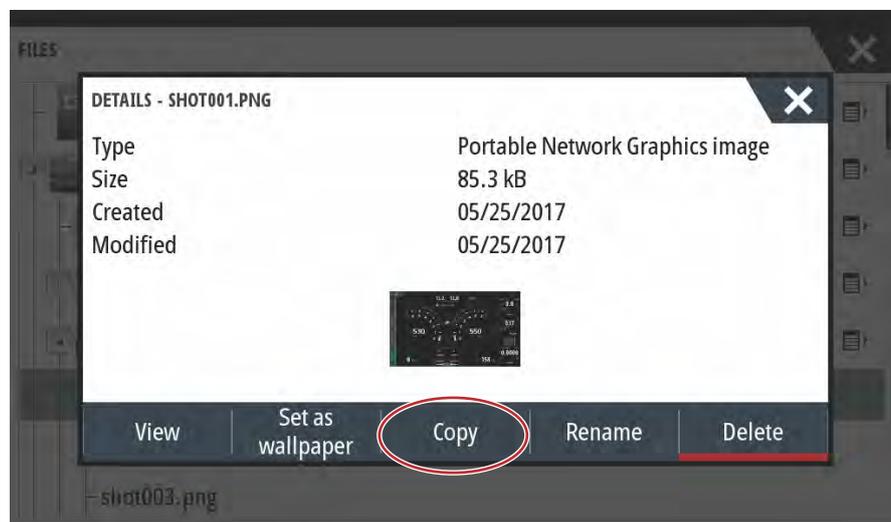


61475



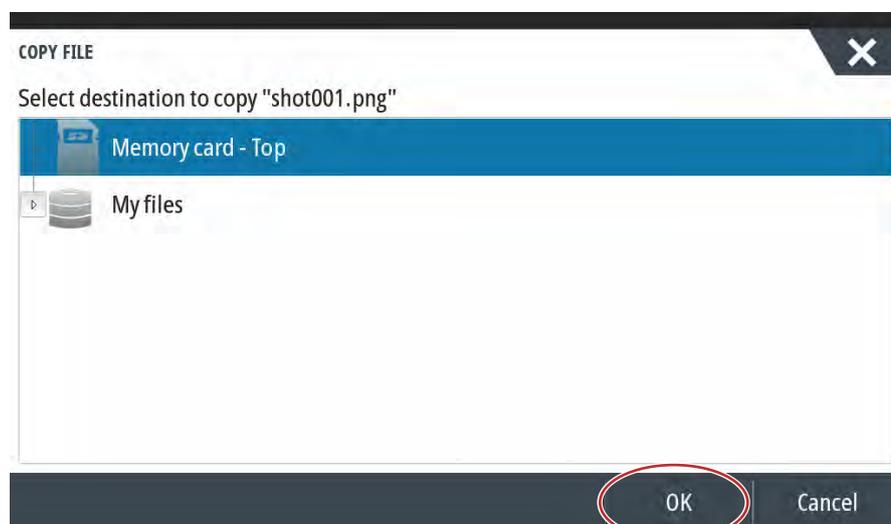
61477

Lorsqu'une capture d'écran individuelle est sélectionnée, une fenêtre s'affiche avec les options View (Afficher), Set as wallpaper (Établir en tant que papier peint), Copy (Copier), Rename (Renommer) ou Delete (Supprimer). Sélectionner Copy (Copier) pour télécharger l'image depuis ViewVessel.



61479

Après avoir inséré une carte SD dans ViewVessel, Sélectionner Memory card (Carte mémoire) comme destination du fichier, puis sélectionner OK. Fermer la fenêtre en sélectionnant le X dans le coin supérieur droit. Cela vous ramène au dossier Screenshots (Captures d'écran). Suivre cette procédure pour télécharger d'autres images.



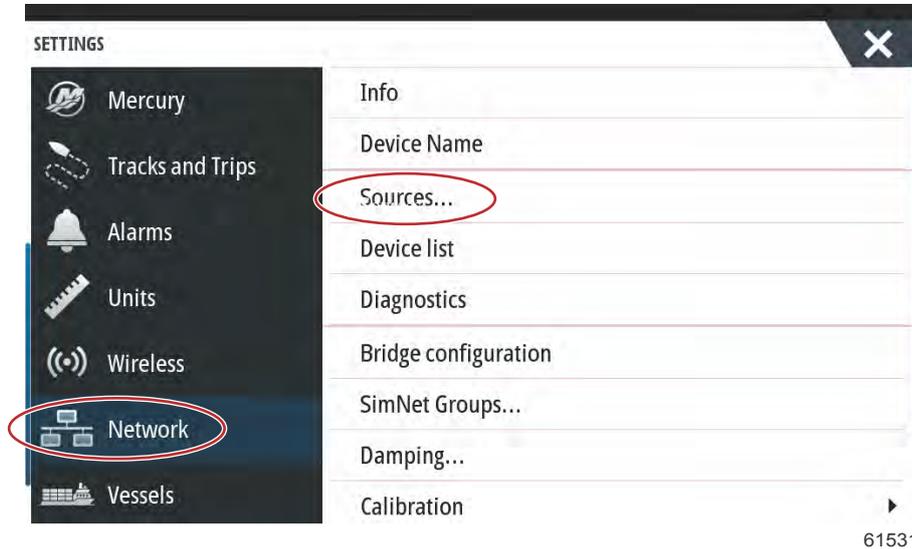
61480

Configuration de la source des données

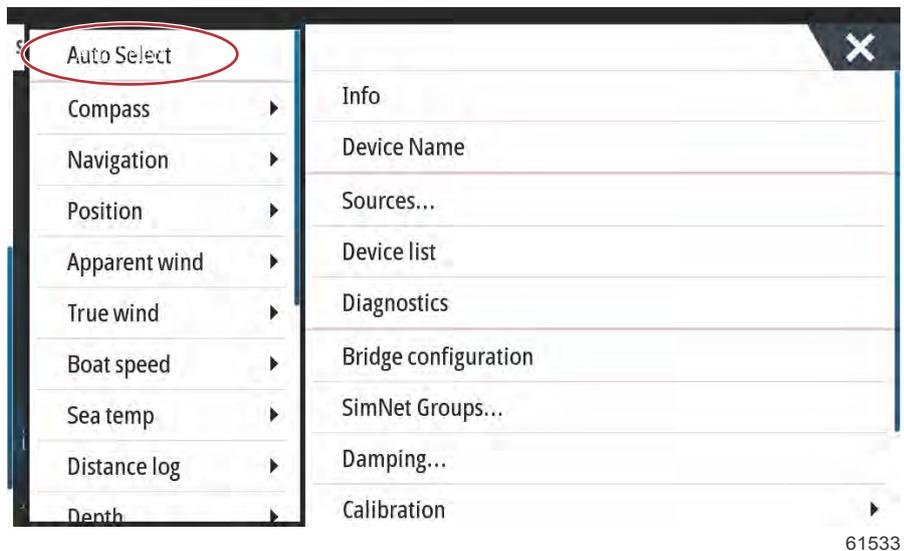
Sources de données

Pour configurer les sources de données, sélectionner l'onglet HOME (Accueil) en haut de l'écran.

Mettre tous les produits sous tension et démarrer tous les moteurs pour garantir que toutes les sources de données peuvent être détectées. Ouvrir la fenêtre System Controls (Commandes du système). La fenêtre System Controls (Commandes du système) peut être affichée en faisant un glissement du doigt depuis le haut de l'unité sur l'écran. Sélectionner le pavé Settings (Paramètres). Sélectionner l'option Network (Réseau) sur le côté gauche de l'écran. Sélectionner Sources...

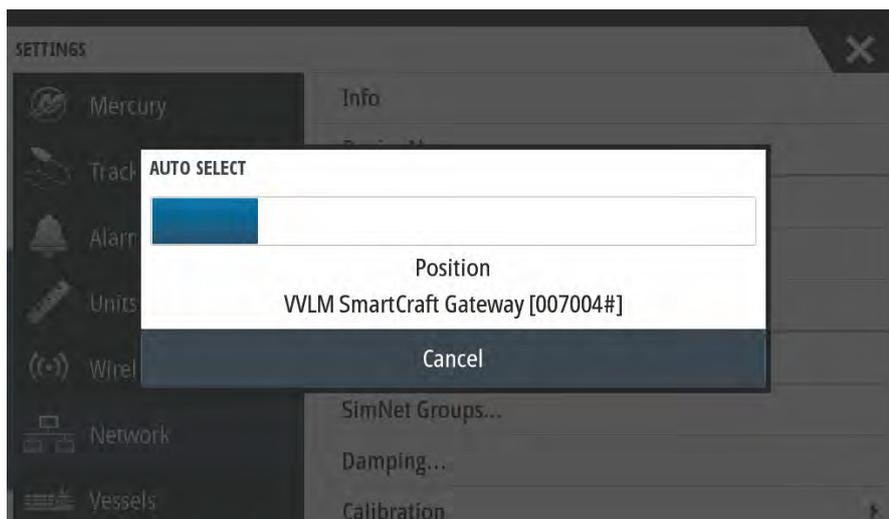


VesselView affiche plusieurs sources de dispositifs générant des données. Pour lancer une requête générale de tous les dispositifs détectables sur un bateau, sélectionner l'option Auto Select (Sélection automatique) en haut de la liste.



Section 2 - Écrans initiaux et Assistant de configuration

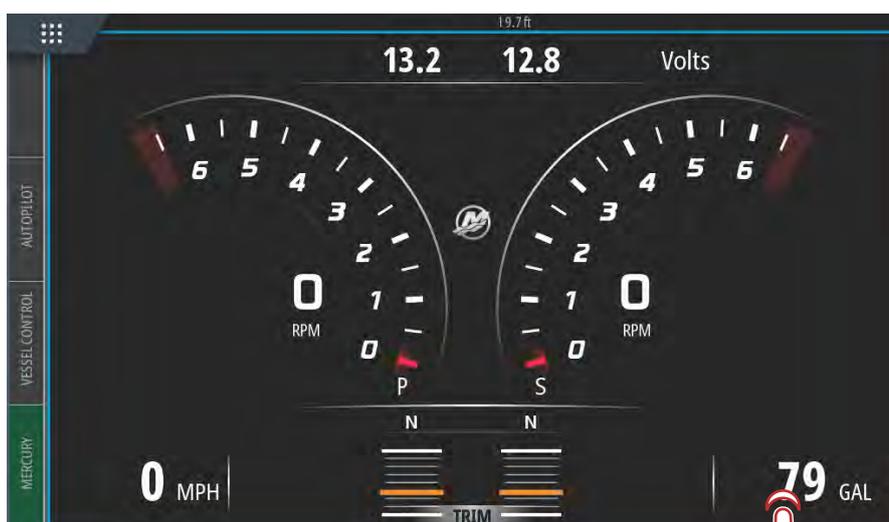
La fonction Auto Select (Sélection automatique) recherche le réseau et compile une liste de tous les équipements détectés au cours du processus de sélection automatique. Lorsque la barre de progression atteint sa fin de course, le menu Settings (Paramètres) peut être fermé en sélectionnant le X dans le coin inférieur droit de l'écran.



61534

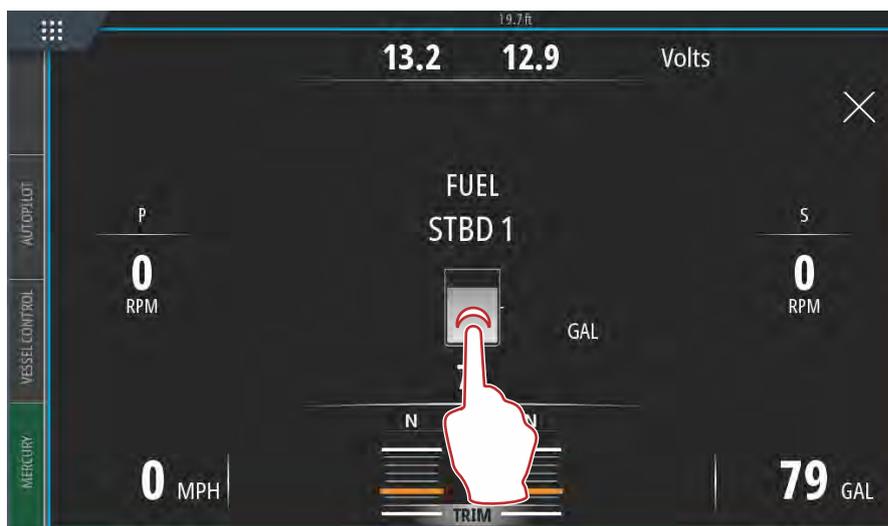
Agrandissement des écrans de données

Pour agrandir l'un des champs de données sur l'écran principal de VesselView, sélectionner le champ.



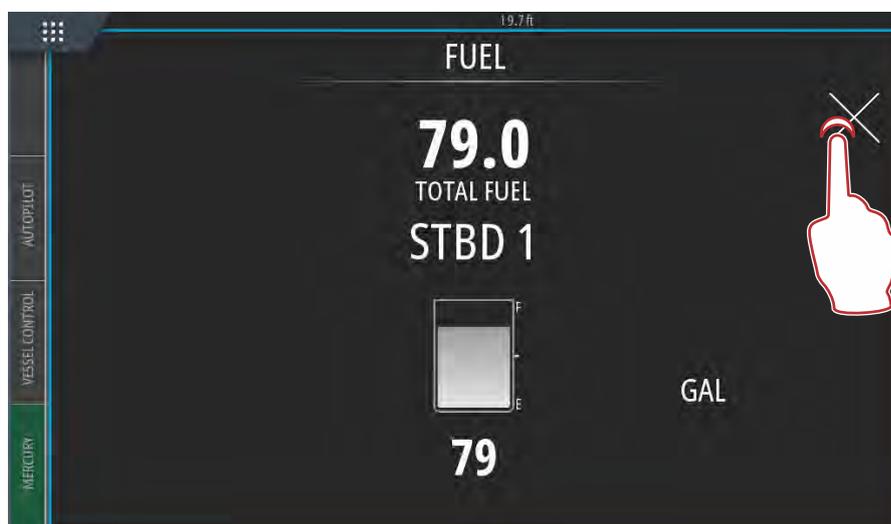
61725

Cela permet d'afficher les données dans une taille intermédiaire à l'écran.



61726

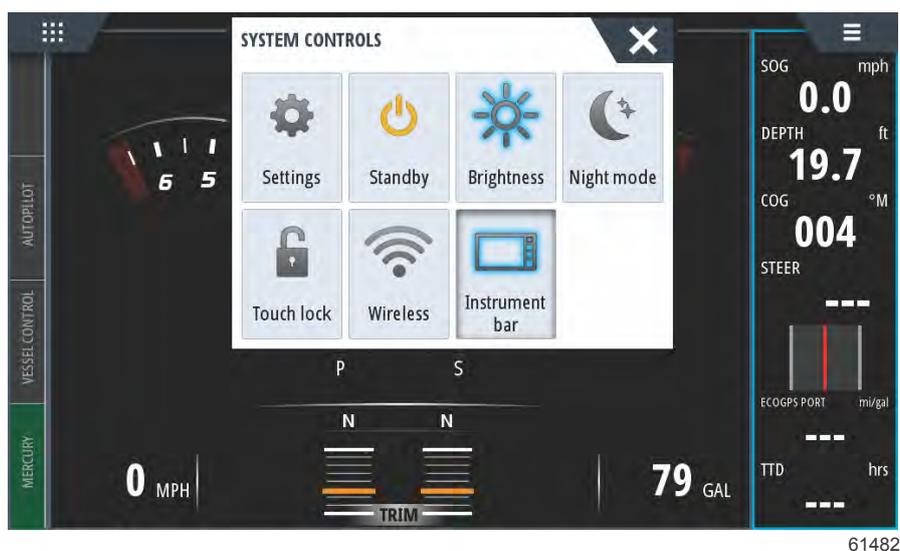
Sélectionner à nouveau le champ d'information de données pour afficher les données sélectionnées en plein écran. Cette opération peut être utile pour visualiser l'écran de loin, notamment en cours de navigation par l'intermédiaire d'une manette auxiliaire. Sélectionner le X pour ramener VesselView à l'écran de navigation principal.



61727

Barre d'instruments

Pour activer la barre d'instruments, faire un glissement depuis le haut de l'écran d'affichage vers le haut de la zone de l'écran. Ceci permet d'afficher la fenêtre System Controls (Commandes du système). Sélectionner le pavé Instrument bar (Barre d'instruments) pour activer la barre d'instruments.



61482

La barre d'instrument se trouve sur le côté droit de l'écran d'affichage. Cette barre contient des données textuelles et numériques présentées dans plusieurs pavés. L'utilisateur peut modifier chaque pavé de la barre d'instrument. Des options d'activités nautiques vous permettront aussi de renseigner les carreaux de données avec des informations utiles concernant le type d'activité nautique que vous préférez.

Vous pouvez configurer la barre d'instrument de manière à ce qu'elle affiche une ou deux barres. Si vous choisissez d'afficher les deux barres, vous pouvez programmer le système pour qu'il alterne entre les deux barres automatiquement en cochant la case **Animate** (Animer). Il est également possible de sélectionner le délai d'affichage des données de la barre.



61731

Utilisez le menu pour sélectionner une activité prédéfinie pour une barre ou pour les deux barres. Lorsqu'une barre d'activité est sélectionnée, des jauges d'instruments présélectionnées s'affichent dans la barre.

REMARQUE : Ceci désactive uniquement la barre d'instrument pour la page actuelle.

Activation/Désactivation de la barre d'instrument

1. Activez la barre d'instrument en la sélectionnant.
2. Sélectionnez le bouton **MENU** pour ouvrir le menu.
3. Sélectionnez **Bar 1** ou **Bar 2**, puis une barre d'activité prédéfinie.

Modifier le contenu de la barre d'instrument

1. Activez la barre d'instrument en la sélectionnant.
2. Sélectionnez le bouton **MENU** pour ouvrir le menu.

- Sélectionnez **Edit** (Modifier) pour modifier une jauge d'instruments, puis sélectionnez la jauge que vous souhaitez modifier.
- Sélectionnez le contenu que vous souhaitez afficher à partir de la boîte de dialogue **Choose Data** (Choisir des données).
- Sélectionnez Menu et **Finish editing** (Achever la modification) pour sauvegarder vos modifications.

Sélection des données moteur

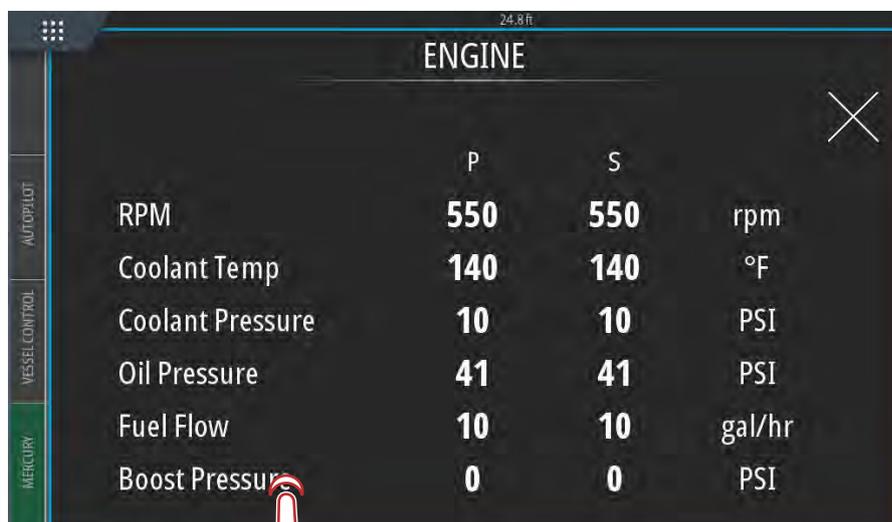
VesselView comporte une fonction de sélection des données moteur accessible en touchant et en maintenant le doigt sur le logo M de Mercury situé au centre de l'écran.



63925

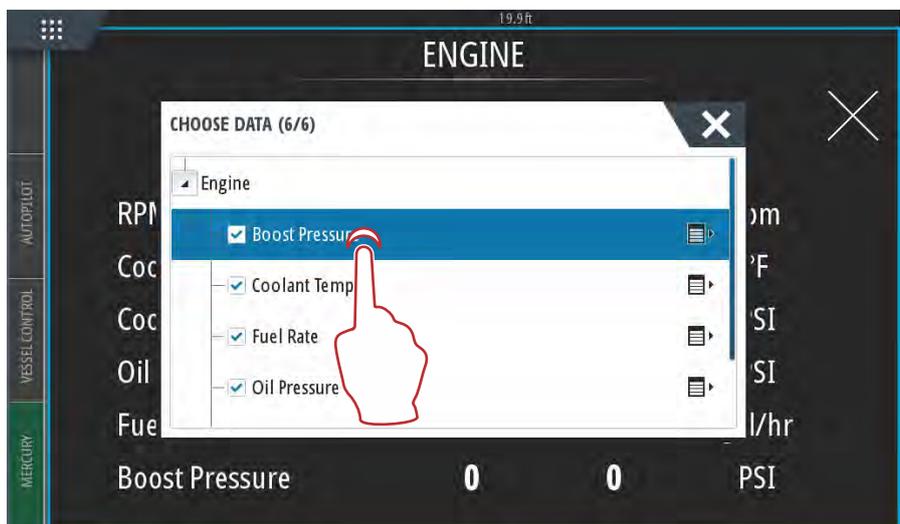
Emplacement du logo M

VesselView affiche une fenêtre contenant tous les paramètres moteur actuellement cochés ou actifs. Si vous touchez et maintenez le doigt sur l'une des lignes de données moteur affichées, le menu fichier des éléments de données moteur disponibles apparaît. L'utilisateur peut activer ou désactiver les données en sélectionnant le libellé. Une case cochée signifie que les données sont affichées, et une case non cochée signifie que les données sont supprimées de l'écran d'affichage VesselView.



63925

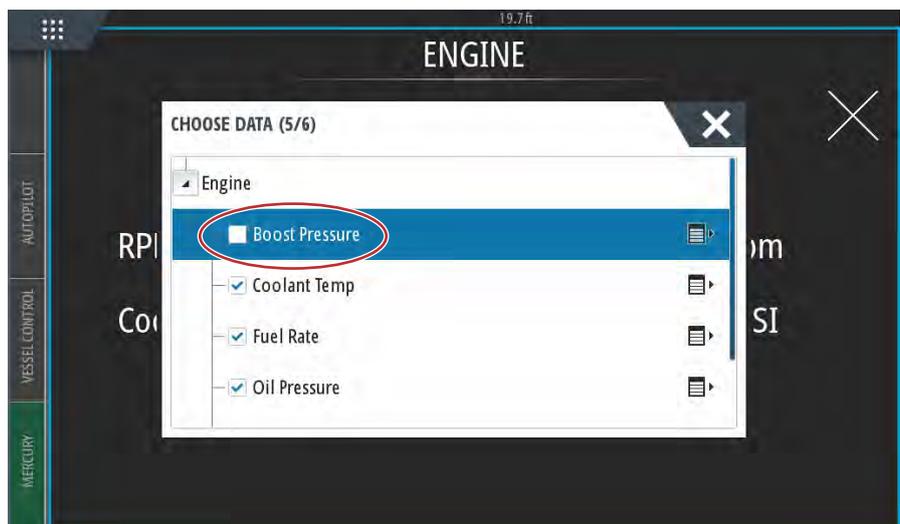
Sélection d'un élément de données moteur



63927

Effleurez pour activer ou désactiver un élément de données

Selon l'ensemble de propulsion du bateau et l'opération de saisie effectuée pendant le processus de l'Assistant de configuration, il se peut que certains éléments n'affichent aucune donnée en direct si le moteur n'utilise pas ni ne transmet de telles données. Par exemple, un moteur inboard diesel transmettra la pression de suralimentation générée par le turbocompresseur, tandis qu'un moteur à essence MerCruiser ne transmettra pas ce paramètre étant donné qu'il n'a pas de turbocompresseur.



63928

Les éléments décochés n'afficheront aucune donnée.

Section 3 - Caractéristiques et fonctionnement

Table des matières

Entretien.....	38	Principales courbes de profil de trim	52
Maintenance planifiée du moteur.....	38	Chevauchement des courbes de profils de trim	
Mode Smart Tow.....	39	principaux	53
Smart Tow.....	39	SkyHook.....	53
Caractéristiques	39	Généralités.....	53
Désactivation de Smart Tow	43	VesselView et manette Design 2.....	54
Mode Cruise Control (Régulation de vitesse).....	43	Fonctions.....	54
Cruise Control (Régulateur de vitesse).....	43	SkyHook	54
Activation du mode Cruise Control (Régulateur de		Cap	55
vitesse)	43	Activation d'Auto Heading (Cap automatique)	
Mode Troll Control (Commande de pêche à la traîne).....	45	55
Commande de pêche à la traîne.....	45	Itinéraire	56
Active Trim.....	48	Dispositifs VesselView prenant en charge des	
Exigences.....	48	fonctions SkyHook évoluées.....	59
Présentation d'Active Trim.....	49	Fonctions évoluées.....	59
Mode de fonctionnement	49	Heading Adjust (Réglage du cap)	59
GPS	50	BowHook	60
Fonctionnement en eaux peu profondes	50	DriftHook	60
Position de remorquage et Active Trim	50	Se procurer les fonctions évoluées SkyHook	60
Installation et Configuration.....	50	Heading Adjust (Réglage du cap)	60
Conseils de configuration	50	DriftHook	61
Procédure de configuration	50	BowHook	62
Présentation des profils de trim.....	52		

Entretien

Maintenance planifiée du moteur

Si un rappel d'entretien est détecté durant une analyse du système, l'onglet Mercury dans le coin inférieur gauche de l'écran s'affiche en bleu. Faire preuve de bon sens pour protéger l'investissement réalisé et vérifier l'huile moteur régulièrement, avant chaque utilisation de préférence.

Une fois l'intervalle d'entretien programmé entièrement écoulé, une fenêtre contextuelle d'entretien s'affiche après l'analyse au démarrage. L'opérateur peut fermer la fenêtre contextuelle, mais le rappel s'affichera lors de chaque démarrage du bateau. La confirmation du rappel d'entretien permet de réinitialiser l'intervalle d'entretien dans VesselView. Pour accéder aux informations spécifiques relatives à l'entretien programmé, naviguer jusqu'au message de description d'entretien conformément aux instructions suivantes. Les utilisateurs ont la possibilité d'afficher la barre d'entretien à tout moment afin de vérifier l'état d'avancement. Cela permet de programmer les futures prises de rendez-vous auprès du revendeur si l'entretien n'est pas réalisé par le propriétaire.

Sélectionnez l'onglet Mercury dans le coin inférieur gauche de l'écran.



61536

Sélectionnez l'option **MORE** (PLUS).



61536

Pour afficher le temps restant avant l'opération de maintenance programmée, sélectionnez l'option **MAINTENANCE LIFE** (DÉLAI AVANT MAINTENANCE). Si la barre de progression bleue augmente, cela signifie qu'il est nécessaire d'exécuter la maintenance programmée plus tôt que prévu.



61540

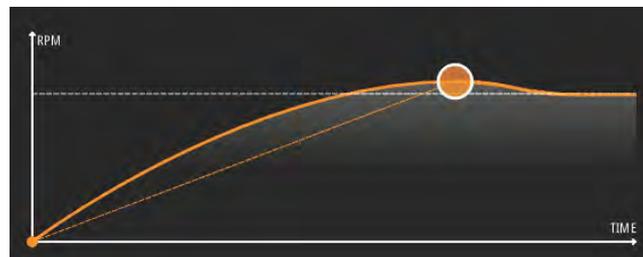
Délai avant maintenance

Mode Smart Tow

Smart Tow

Smart Tow est un programme convivial permettant de gérer l'accélération du bateau et de cibler des régimes moteur pour tracter des skieurs nautiques, des bouées tractées et tout autre type d'équipement de sport nautique. Smart Tow permet d'éviter les problèmes d'accélération, comme les départs trop brusques, un dépassement ou une décélération trop importants, et permet de maintenir des vitesses cibles constantes. Sélectionner un profil, sélectionner activer, et placer la poignée de commande en position de pleins gaz, Smart Tow s'occupe du reste.

L'écran Smart Tow permet au pilote de sélectionner, définir et modifier les paramètres des fonctions Smart Tow. Le point graphique de lancement est animé lorsque Smart Tow est actif et en cours de séquence de lancement. Le point se déplace le long de la trajectoire de lancement indiquant la partie de la séquence de lancement exécutée par le système.



61785

Smart Tow se base sur le régime moteur, sauf si un GPS connecté au réseau CAN est installé sur le bateau. Lorsque le bateau est équipé d'un GPS, il est possible de sélectionner des cibles de valeurs de vitesse ou de régime moteur pour les options de commande Smart Tow. Le pilote peut également créer des profils de lancement personnalisés.

Caractéristiques

Smart Tow utilise la zone de données sélectionnées par l'utilisateur et la section de pied de page pour permettre au pilote de régler les paramètres. Toucher ou balayer pour faire défiler les champs de la zone de sélection. La section de pied de page permet au pilote d'activer ou désactiver, d'enregistrer ou de quitter Smart Tow. Pour mettre en surbrillance et accepter les éléments situés dans le pied de page de la zone de données, il est nécessaire de les toucher ou d'utiliser le bouton rotatif.

Section 3 - Caractéristiques et fonctionnement

Smart Tow propose cinq profils de lancement prédéfinis en usine, mais le pilote peut créer de nouveaux profils de lancement personnalisés. Les profils personnalisés sont très utiles lorsque les personnes à bord ont différents niveaux d'expérience avec les équipements de sport nautique. Le pilote a la possibilité de créer des lancements plus agressifs pour les skieurs nautiques expérimentés, ou des lancements plus doux pour les enfants ou les bouées tractables.



63947



a - Sélection du profil de lancement

61786

Il existe cinq champs de sélection pour chaque profil. Utiliser le bouton rotatif ou toucher pour modifier les sélections de profils.

- RPM and speed (Régime moteur et Vitesse). Le pilote peut ajuster le régime ou la vitesse en sélectionnant la zone de l'écran de données.
- Ramp (Rampe) correspond à la durée nécessaire au bateau pour atteindre le point de consigne.
- Overshoot (Dépassement) correspond au pourcentage au-delà du point de consigne atteint par le bateau.

- Time (Temps) correspond à l'intervalle de temps pendant lequel le bateau restera au-delà de la vitesse sélectionnée.



61787

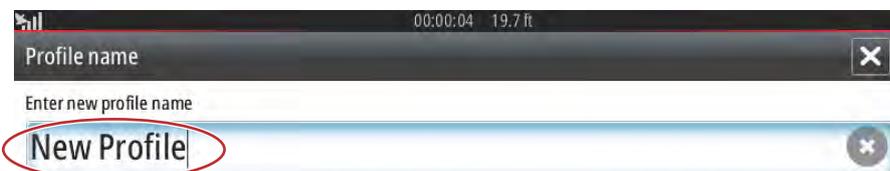
Les cinq champs de sélection pour créer un profil

Pour créer un nouveau profil, sélectionner Add profile (Ajouter un profil).



61788

En utilisant le clavier à l'écran, nommer le nouveau profil de lancement.



61789

Section 3 - Caractéristiques et fonctionnement

Dans l'écran New Profile (Nouveau profil), le pilote a la possibilité de modifier chacun des cinq champs. Une fois toutes les sélections modifiées, sélectionner le bouton Use (Utiliser) afin d'utiliser le nouveau profil de lancement Smart Tow.



61790



64508

Touche Use (Utiliser)

Pour activer un profil de lancement Smart Tow. Sélectionner l'option Enable (Activer) et placer les manettes des gaz en position de pleins gaz. Smart Tow s'occupe du reste.



61791

Désactivation de Smart Tow

Pour quitter Smart Tow, sélectionner Disable (Désactiver). VesselView transfère le contrôle de l'accélération au pilote. Lorsque Smart Tow est activé, le fait de placer la manette des gaz en deçà de la vitesse cible a pour effet de réduire la vitesse du bateau. En revanche, la vitesse maximale du bateau ne dépassera pas la vitesse cible.



61792

Mode Cruise Control (Régulation de vitesse)

Cruise Control (Régulateur de vitesse)

La fonction Cruise (Régulateur de vitesse) permet au pilote de sélectionner un point de consigne et de régler la valeur afin que le bateau maintienne une vitesse ou un régime moteur spécifique.

- La fonction Cruise (Régulateur de vitesse) est basée sur le régime moteur, sauf si le réseau CAN du bateau intègre un GPS Mercury Marine.
- Si le bateau est doté d'un GPS Mercury Marine, sa vitesse constitue le paramètre par défaut.
- Le pilote peut spécifier des points de consigne basés sur le régime moteur ou sur la vitesse. Le type d'option de régulateur de vitesse peut être modifié dans le menu Settings (Paramètres).

REMARQUE : Le pilote peut désactiver le mode Cruise Control (Régulateur de vitesse) en mettant les manettes de commande à distance au point mort.

Activation du mode Cruise Control (Régulateur de vitesse)

Pour activer l'option Cruise autopilot (Pilote automatique du régulateur de vitesse), sélectionner l'onglet Vessel Control (Commande du bateau) sur le côté gauche de l'écran.



61767

Sélectionner le pavé Cruise Control (Régulateur de vitesse) dans la barre Vessel Control (Commande du bateau).

Section 3 - Caractéristiques et fonctionnement

Sélectionner les flèches vers le haut ou vers le bas pour régler la vitesse souhaitée.



64509



61769

Lorsque la vitesse de croisière est réglée, sélectionner le pavé Enable (Activer) dans la barre du régulateur de vitesse. Placer les manettes de commande à distance en position de marche avant, et placer les manettes en position de pleins gaz. VesselView augmente la vitesse du bateau jusqu'à atteindre le point de consigne sélectionné par l'opérateur.



61770

Lorsque le régulateur de vitesse est activé, l'onglet Vessel Control (Commande du bateau) passe à l'orange, indiquant que le bateau est en mode de pilote automatique.



Le mode Cruise Control (Régulateur de vitesse) peut être désactivé en plaçant les manettes de commande à distance en position de point mort ou en sélectionnant le pavé Disable (Désactiver) en bas de la barre du régulateur de vitesse. Pour accéder au pavé Disable (Désactiver), sélectionner l'onglet Vessel Control (Commande du bateau) sur le côté gauche de l'écran pour afficher la barre du régulateur de vitesse et l'option Disable (Désactiver).

Mode Troll Control (Commande de pêche à la traîne)

Commande de pêche à la traîne

Les plages de régime du mode Troll dépendent de l'ensemble de propulsion ; il faut savoir que le régime maximum pour tous les moteurs ou hors-bords est de 1 000 tr/min.

Pour activer l'option Troll (Pêche à la traîne), sélectionner l'onglet Vessel Control (Commande du bateau) sur le côté gauche de l'écran.

Sélectionnez la touche Troll Control sur la barre de commande du bateau.



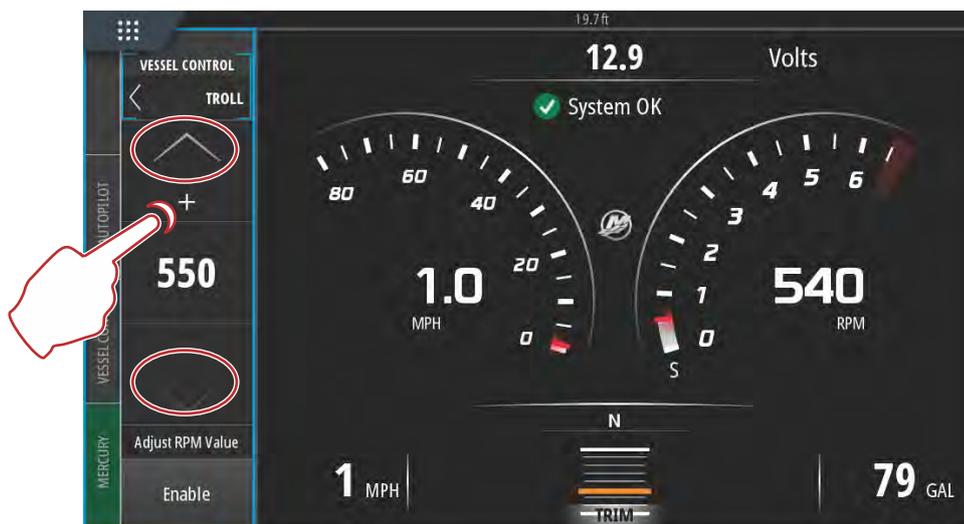
Section 3 - Caractéristiques et fonctionnement

La transmission du bateau doit être en prise et l'accélérateur en position de ralenti. Si ces conditions ne sont pas respectées, une icône d'avertissement accompagnée d'un message indique au pilote la méthode pour rendre disponible la commande de pêche à la traîne.



61759

Lorsque les positions de la transmission et de l'accélérateur sont respectées, la barre Vessel Control (Commande du bateau) affiche les options Troll Control (Commande de pêche à la traîne). Les flèches d'augmentation et de réduction apparaissent en gris lorsque la valeur du régime moteur maximum ou minimum a été sélectionnée. Sélectionner les icônes + ou - à l'écran pour régler la valeur du régime moteur.



61760



61761

Une fois la valeur de régime moteur choisie, sélectionner le pavé Enable (Activer). Cette action active le mode de commande de pêche à la traîne, et le régime des moteurs augmente jusqu'à la valeur souhaitée.



61762

Le pavé Enable (Activer) passe à l'orange et affiche Disable (Désactiver). L'onglet Vessel Control (Commande du bateau) passe à l'orange et affiche un symbole d'avertissement accompagné du message Troll active (Pêche à la traîne activée).



61763

La barre Vessel Control (Commande du bateau) peut être réduite en mode de pêche à la traîne sans affecter la fonction de pilote automatique du mode de pêche à la traîne. Sélectionner la flèche dans le coin supérieur gauche de la barre Vessel Control (Commande du bateau) pour réduire la barre.



61764

Section 3 - Caractéristiques et fonctionnement

L'écran principal repasse en taille normale et l'onglet Troll active (Pêche à la traîne activée) s'affiche en orange sur le côté gauche de l'écran.



61765

Pour désactiver la commande de pêche à la traîne, sélectionner l'onglet Troll Control (Commande de pêche à la traîne) pour afficher la barre d'option Troll Control (Commande de pêche à la traîne). Sélectionner Disable (Désactiver) pour désactiver Troll Control (Commande de pêche à la traîne).



61766

Active Trim

Exigences

Pour que le mode Active Trim puisse fonctionner sur un VesselView, il est nécessaire d'avoir la version 2 ou ultérieure du logiciel VesselView Link. Consultez la **Section 6 – Comment mettre à jour votre logiciel de module VesselView Link**.

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



63145

Emplacement de la version logiciel VesselView Link

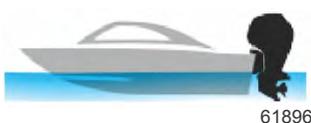
Présentation d'Active Trim

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

- Alors que le bateau accélère, le moteur ou l'embase sort.
- Lorsque le bateau ralentit, par exemple en prenant un virage, le moteur ou l'embase rentre.
- Il est possible de neutraliser Active Trim à tout moment à l'aide des boutons de trim manuel habituels.
- Active Trim permet au pilote du bateau de compenser les changements de charge du bateau, les préférences du pilote et les conditions météorologiques tout en maintenant le mode de contrôle automatique.

Mode de fonctionnement

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



61896

1. Idle speeds

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



61897

2. Accélération (déjaugage)

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



61898

3. Planing speeds

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



61899

4. Annulation

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

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

GPS

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

Fonctionnement en eaux peu profondes

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

Position de remorquage et Active Trim



63048

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

Installation et Configuration

Conseils de configuration

IMPORTANT : Toujours configurer Active Trim avec un profil principal qui permet au pilote de sélectionner un profil réglable avec un trim rentré plus prononcé. En d'autres termes, éviter de sélectionner un profil principal qui résultera en un fonctionnement normal correspondant au profil 1 de trim réglable. Ce faisant, le pilote pourra toujours abaisser la proue pour corriger le marsouinage sans avoir à relever manuellement le moteur hors-bord ou l'embase.

Procédure de configuration



63043

La configuration de la fonction Active Trim est faite dans l'Assistant de configuration. Pour accéder directement à la procédure de configuration de la fonction Active Trim, sélectionnez le chemin d'accès : **Settings>Mercury>Engines>Active Trim** et suivez les instructions affichées à l'écran.

L'Assistant de configuration guidera l'utilisateur dans le processus de paramétrage et de configuration de la fonction Active Trim. Suivez les instructions affichées à l'écran pour chaque étape.

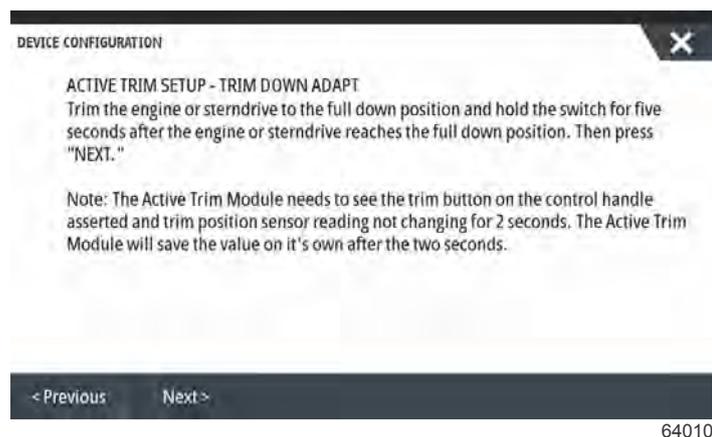


Sélection de la fonction Active Trim

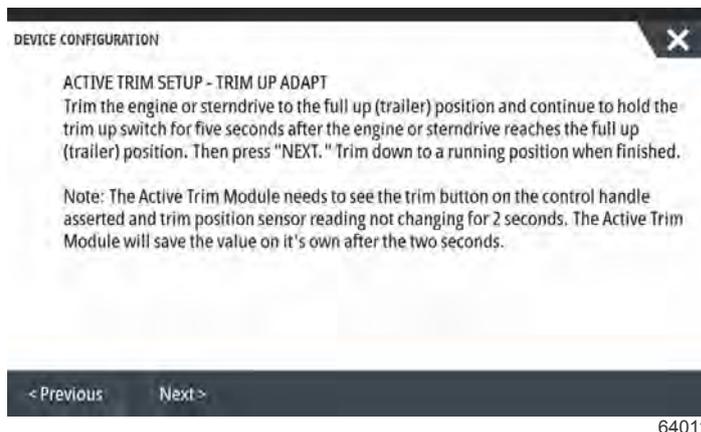
Le VesselView recherche le réseau pour le module de commande du bateau. Si le logiciel du module de commande du bateau n'est pas à jour ou s'il est introuvable sur le réseau, la configuration de la fonction Active Trim ne permettra pas à l'utilisateur de continuer.



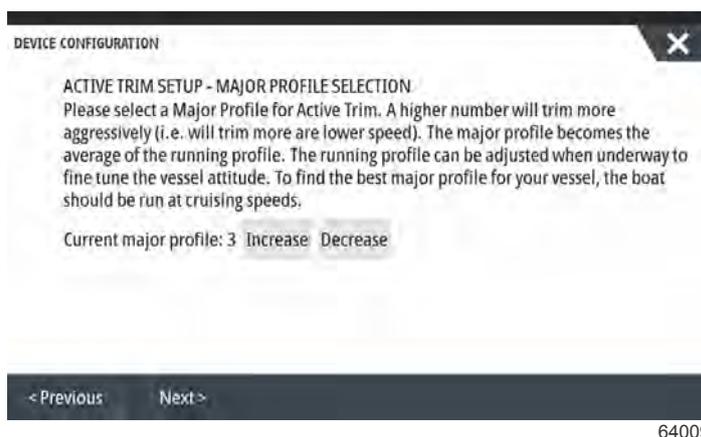
Fenêtre d'activation Active Trim



Fenêtre d'adaptation d'abaissement d'assiette (Trim Down en anglais)



Fenêtre d'adaptation de hausse d'assiette (Trim Up en anglais)



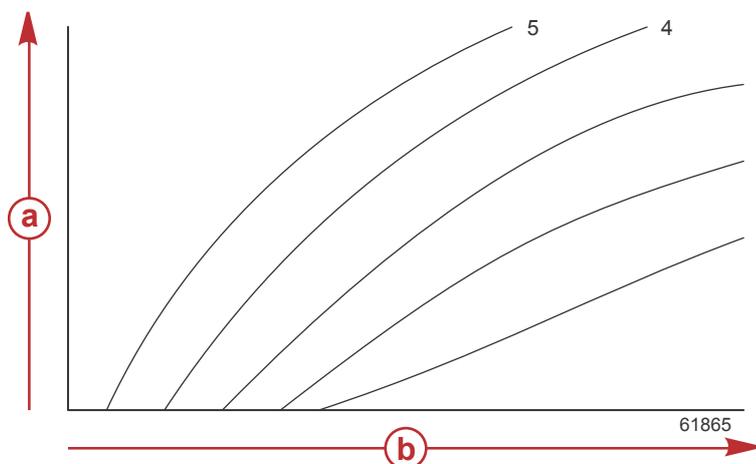
Fenêtre de sélection des profils principaux

Présentation des profils de trim

Principales courbes de profil de trim

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

Pour accéder à la procédure de configuration du profil de la fonction Active Trim, naviguez jusqu'à : **Settings>Mercury>Engines>ActiveTrim** (Paramètres>Mercury>Moteurs>ActiveTrim). Cette étape permet de rétablir l'Assistant de configuration et d'apporter des modifications aux profils.



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

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

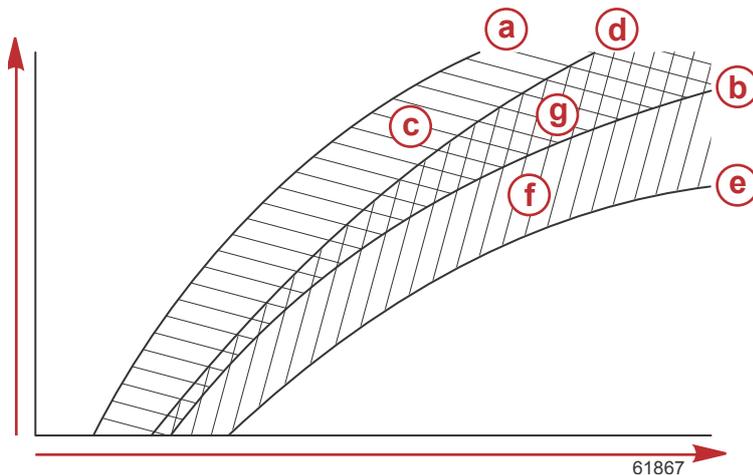
Configurer le système Active Trim selon l'un des principaux profils de trim le mieux adapté à l'ensemble de propulsion et au bateau considérés dans des conditions de fonctionnement normales.

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

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

Chevauchement des courbes de profils de trim principaux

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



Exemple d'un chevauchement majeur de profil de trim ; dans des conditions réelles, le chevauchement varie

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

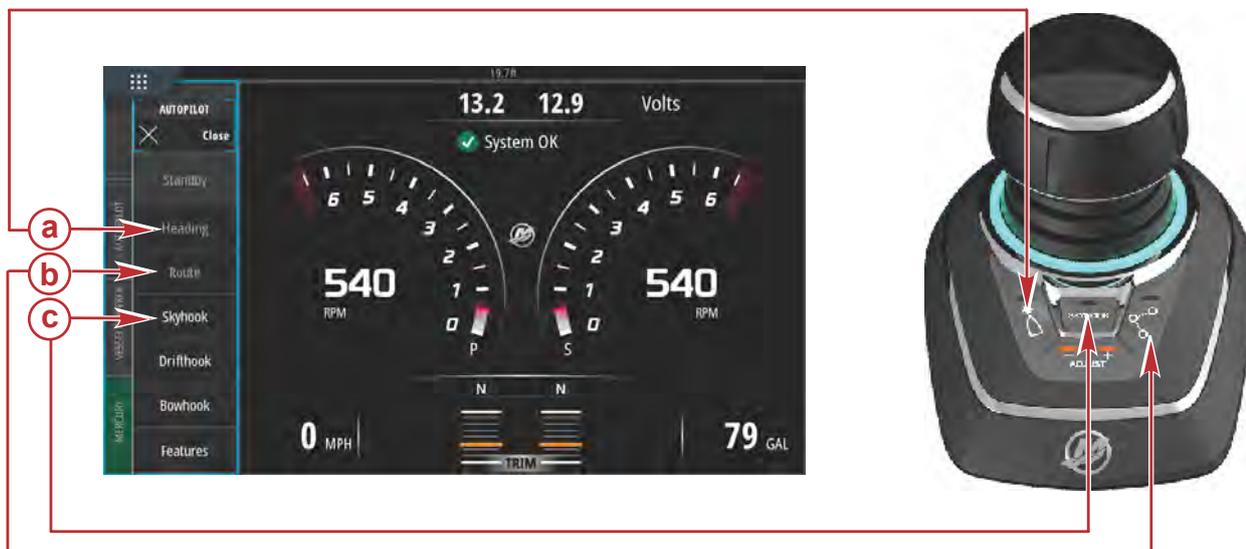
SkyHook

Généralités

SkyHook est une fonction de la commande par manette. SkyHook maintient le navire sur une position GPS spécifique sur l'eau. SkyHook peut engager les moteurs ou les embases dans un certain nombre de directions et selon certaines vitesses pour compenser les effets du vent et du courant sur le bateau. Cette fonction s'avère particulièrement utile lorsqu'on attend le relevage d'un pont ou le désengorgement du trafic maritime dans un secteur. Lorsqu'elle est activée, la fonction SkyHook prend le relais pour maintenir la position du navire.

VesselView et manette Design 2

Les onglets de fonction de la fenêtre VesselView et les boutons de la manette Design 2 permettent d'activer tous les changements de cap et engagements de route, ainsi que toutes les fonctions SkyHook. Il est possible, par exemple, d'engager un cap (a) avec la manette et d'utiliser VesselView pour faire des réglages à l'aide des onglets tactiles du menu de pilotage automatique SkyHook. De la même manière, il est possible d'utiliser la manette ou VesselView pour mettre une fonction en attente ou la désactiver.



- a - Cap
- b - Itinéraire
- c - SkyHook

Fonctions

SkyHook

Lorsque SkyHook est sélectionné, une fenêtre d'avertissement s'ouvre pour demander à l'utilisateur de s'assurer qu'il n'y a aucun nageur à proximité du bateau. Pour accuser réception de ce message, sélectionnez **Continuer** (Continuer).

SkyHook ne s'activera pas tant que la manette et les leviers de commande ne seront pas au point mort.

Avant d'enclencher (activer) SkyHook, l'utilisateur doit :

1. Informer les passagers sur la manière dont fonctionne SkyHook, leur dire de ne pas aller dans l'eau, de rester à l'écart de la plateforme de bain et de l'échelle d'embarquement et de faire attention aux mouvements imprévus du bateau.
2. Informer les passagers de la présence de tout système d'avertissement sonore ou visuel pouvant être installé sur le bateau et du moment auquel ils pourraient être activés.
3. Vérifier que personne ne se trouve à proximité de l'arrière du bateau ni nulle part ailleurs dans l'eau, près du bateau.

Avant d'enclencher (activer) SkyHook, l'utilisateur doit :

1. Rester à la barre et être vigilant.
2. Désenclencher (désactiver) SkyHook si quiconque entre dans l'eau ou approche le bateau en étant dans l'eau.

⚠ AVERTISSEMENT

Une hélice qui tourne, un bateau en mouvement ou un dispositif attaché à un bateau en mouvement peuvent causer des blessures graves aux personnes qui sont dans l'eau. Lorsque Skyhook est enclenché, les hélices tournent et le bateau se déplace pour maintenir sa position. Arrêter immédiatement le moteur chaque fois qu'une personne est dans l'eau, près du bateau.



63955

Avertissement d'activation SkyHook



63956

SkyHook activé

SkyHook reste enclenché jusqu'à ce que l'utilisateur annule la fonction. Il est possible de réduire le volet de données SkyHook alors que SkyHook est toujours enclenché. Un message reste affiché à l'écran pour avertir l'utilisateur.



63957

Volet de données réduit, SkyHook actif

Cap

Auto heading (Cap automatique) permet au bateau de maintenir automatiquement le cap en cours de navigation.

Activation d'Auto Heading (Cap automatique)

1. S'assurer que la clé de contact du moteur tribord est sur marche.

Section 3 - Caractéristiques et fonctionnement

2. Mettre au moins l'un des moteurs en marche avant.

REMARQUE : *Auto heading (Cap automatique) ne fonctionne pas avec les leviers de l'ERC au point mort ou en marche arrière.*

3. Diriger le bateau vers le cap compas souhaité.
4. Enclenchez la fonction **Heading** (Cap).
5. Il est possible de régler le cap à l'écran, par incréments de 1° et 10°.



- a - Cap actuellement sélectionné pour le bateau
- b - Cap souhaité ou cible
- c - Changement de cap de 1° vers bâbord
- d - Changement de cap de 1° vers tribord
- e - Changement de cap de 10° vers bâbord
- f - Changement de cap de 10° vers tribord

Itinéraire

⚠ AVERTISSEMENT

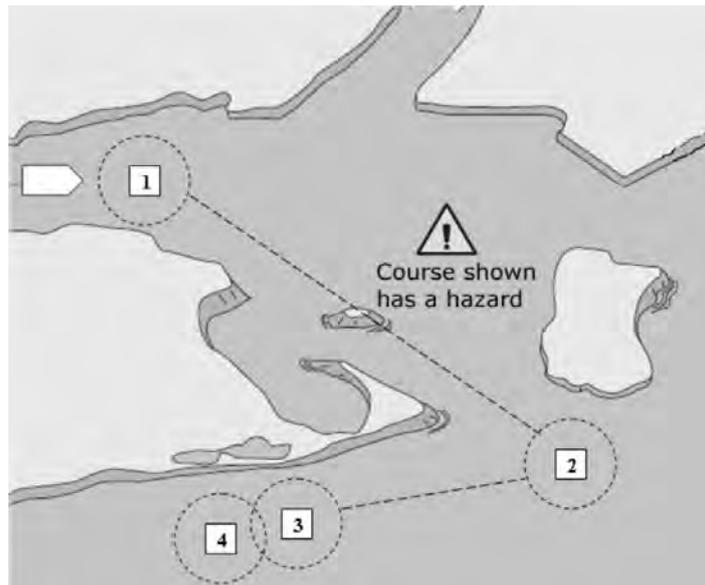
Éviter tout risque de blessures graves, voire mortelles. Une utilisation inattentive du bateau peut provoquer une collision avec d'autres bateaux, obstacles, nageurs ou reliefs sous-marins. Le pilote automatique suit une route prédéterminée et ne réagit pas automatiquement aux dangers se présentant à proximité du bateau. Le pilote doit rester à la barre, prêt à éviter les dangers et avertir les passagers des changements de route.

Le mode itinéraire permet au bateau de naviguer automatiquement vers un point de cheminement ou une séquence de points de cheminement, appelés itinéraire de points de cheminement. Cette fonctionnalité est destinée à une utilisation en eau libre, en l'absence d'obstacles au-dessus et au-dessous de la ligne de flottaison.

En se basant sur l'itinéraire indiqué dans l'illustration suivante :

- Les points de cheminement sont illustrés par des carrés numérotés à l'intérieur du cercle d'arrivée (un cercle en pointillé autour du carré chiffré).
- Un danger est présent entre les points de cheminement 1 et 2. Si ceux-ci sont utilisés dans le tracé de l'itinéraire, le pilote automatique tente de contourner le danger. Il incombe au capitaine de sélectionner des points de cheminement évitant tous les dangers.
- Le point de cheminement n° 4 est trop proche du n° 3 pour être utilisé dans le même itinéraire. Les points de cheminement doivent être suffisamment distants les uns des autres pour que les cercles d'arrivée ne se chevauchent pas.

- Un itinéraire, comprenant les points de cheminement 1, 2 et 3 est représenté par une ligne droite en pointillé. Le système de pilote automatique tente de suivre cet itinéraire. Il incombe au capitaine de s'assurer que l'itinéraire ne comporte aucun danger et d'être sur le qui-vive en cours de route.



45127

Exemple d'itinéraire

Lorsque le mode itinéraire est activé et que le bateau se déplace :

- Le pilote doit constamment rester à la barre. Cette fonctionnalité n'est pas conçue pour permettre le fonctionnement du bateau sans surveillance.
- Ne pas utiliser le mode itinéraire comme la seule source de navigation.

IMPORTANT : Le mode itinéraire ne peut être utilisé qu'avec les traceurs graphiques agréés par Mercury Marine.

Le rayon d'arrivée spécifié doit être de 0,05 mille nautique maximum. Voir le manuel de l'utilisateur du traceur graphique pour de plus amples détails.

La précision du dispositif peut être affectée par l'environnement et une utilisation incorrecte. Suivre les conseils suivants lors de l'utilisation des fonctionnalités Track waypoint (Suivi de point de cheminement) et Waypoint sequence (Séquence de points de cheminement).

Données de points de cheminement – Paramètres de distance	
Entre points de cheminement	Supérieur à 1,0 mille marin
Alarmes d'arrivée	À au moins 0,1 mille marin

IMPORTANT : Le mode itinéraire modifie automatiquement la direction du bateau à son arrivée à un point de cheminement tracé.

Pour activer le mode itinéraire :

- Activer le traceur graphique et sélectionner un itinéraire de points de cheminement à suivre.
- Mettre au moins l'un des leviers l'ERC en marche avant. Le mode itinéraire ne fonctionne pas si les deux leviers sont au point mort ou en marche arrière.
- Diriger le bateau manuellement dans la direction du premier point de cheminement et maintenir le bateau à une vitesse constante sûre.

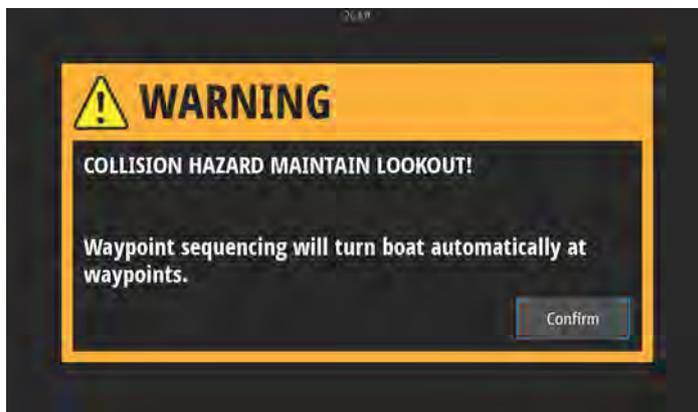
⚠ ATTENTION

Éviter les blessures causées par des virages imprévus à haute vitesse. L'activation de la fonction Track waypoint (Suivi de point de cheminement) ou de la fonction Waypoint sequence (Séquence de points de cheminement) en mode de déjaugage peut causer un virage serré du bateau. Confirmer la direction du point de cheminement suivant avant d'activer ces fonctions du pilote automatique. Une fois en route en mode Waypoint sequence (Séquence de points de cheminement), être prêt à prendre l'action appropriée lorsqu'un point de cheminement est atteint.

- Sélectionnez l'onglet Route sur l'écran.
 - VesselView émet un bip unique pour indiquer à l'utilisateur que le mode **Route** est opérationnel.
 - REMARQUE : Deux bips retentissent si le mode Route ne s'active pas.**
 - Le pilotage automatique se dirige vers le premier point de cheminement de l'itinéraire du traceur graphique.
- VesselView émettra un bip à tous les points de cheminement.

Section 3 - Caractéristiques et fonctionnement

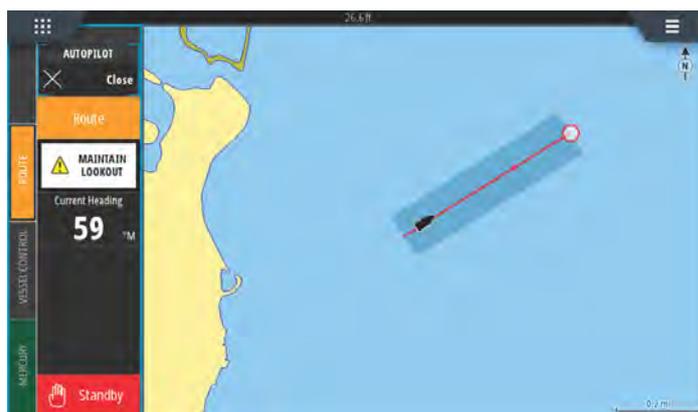
- Si le bateau est dans la zone d'arrivée d'un point de cheminement défini par le traceur graphique, le mode itinéraire informe uniquement le pilote automatique qu'il peut poursuivre jusqu'au point de cheminement suivant. Le mode Waypoint sequence (Séquence de points de cheminement) agit comme une fonction de reconnaissance d'un point de cheminement et le pilote automatique émet un bip lorsqu'il est dans la zone.
- Si le bateau n'est pas dans une zone d'arrivée d'un point de cheminement préalablement défini, le mode Route commence automatiquement à identifier les points de cheminement de l'itinéraire. L'utilisateur doit indiquer qu'il a compris les informations affichées dans la fenêtre d'avertissement contextuelle.



63959

Fenêtre d'avertissement de changement de cap

- Rester vigilant. Le bateau se met automatiquement dans ce mode. Le pilote doit s'assurer qu'il est possible de virer sans danger lors de l'entrée dans la zone d'arrivée d'un point de cheminement. Il doit informer les passagers que le bateau vire automatiquement afin qu'ils s'y préparent.



63960



63962



63963



63965

Dispositifs VesselView prenant en charge des fonctions SkyHook évoluées

Il est possible d'acheter les fonctions évoluées SkyHook en tant que contenu téléchargeable (DLC) dans la boutique GoFree Shop à partir de la fin du mois de mai 2017. Ces fonctions supposent que l'utilisateur possède le dernier système de manette Mercury et, avant toute chose, le VesselView 703. Les plaisanciers pourront acheter les fonctions évoluées SkyHook pour VesselView 502, VesselView 702 et les écrans d'affichage compatibles Lowrance et Simrad après la mise à jour logicielle prévue à la fin 2017. Il se peut qu'il faille demander une mise à jour du micrologiciel des modules de commande électronique de votre système de manette à votre concessionnaire agréé Mercury pour pouvoir utiliser ces fonctions évoluées. Il est possible d'acheter des fonctions évoluées en allant sur le site : <https://gofreemarine.com/products/mercury/>.



63953

Manette Mercury design 2

Fonctions évoluées

Les fonctions évoluées SkyHook sont proposées uniquement sur des bateaux compatibles équipés d'une manette Mercury.

Même si elles restent dans SkyHook, les fonctions suivantes peuvent être utilisées pour optimiser la commande de positionnement du bateau.

Heading Adjust (Réglage du cap)

La fonction Heading Adjust permet aux utilisateurs de la manette d'ajuster le verrouillage de cap par incrément de 1° et 10° alors que SkyHook est actif, ce qui optimise encore la précision des commandes du bateau.

BowHook

La fonction BowHook peut être utilisée pour déverrouiller le cap et maintenir la position, et permettre au bateau de pointer dans n'importe quelle direction en fonction des vents et des courants. Cette fonction est utile lorsque le verrouillage de cap n'est pas nécessaire.

DriftHook

La fonction DriftHook permet à l'utilisateur de maintenir un cap et de déverrouiller la position du navire, ce qui permet aux vents et aux courants de déplacer le bateau en conséquence. Il est possible de procéder à des réglages par incréments de 1° et 10° tout en dérivant lorsque la fonction est combinée à la fonction Heading Adjust.

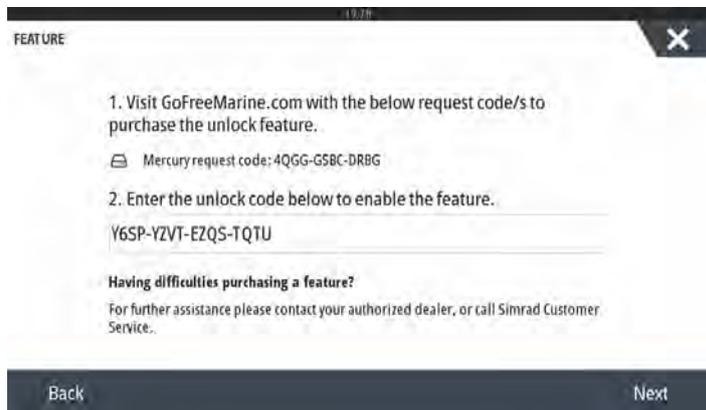
Les fonctions évoluées SkyHook et les modes Heading et Route fonctionnent de la même manière que leurs contreparties de pilotage automatique autonomes. La seule différence est que l'on peut accéder à ces fonctions en mode SkyHook. En mode Heading Adjust, les changements concernant la direction du bateau peuvent également être effectués par incréments de 1 et 10°. En mode Route, il est possible de modifier les points de cheminement et les destinations.

Se procurer les fonctions évoluées SkyHook

Il est possible d'acheter des fonctions évoluées en allant sur le site : <https://gofreemarine.com/products/mercury/>. Suivez les instructions affichées sur le site Web lors du processus d'achat.



Une fois qu'un achat a été contrôlé, l'utilisateur reçoit un code d'activation. Il est possible de saisir ce code dans le VesselView.



Déverrouiller la fenêtre de saisie du code

Heading Adjust (Réglage du cap)

La fonction Heading Adjust permet aux utilisateurs de la manette d'ajuster le verrouillage de cap par incréments de 1° et 10° alors que SkyHook est actif, ce qui optimise encore la précision des commandes du bateau.

Sélectionnez l'option Heading Adjust sur l'onglet de menu.



SkyHook actif avec l'option Heading Adjust

En utilisant l'onglet tactile Heading Adjust, modifiez le cap par incrément de 1° ou 10°.



- a - Cap actuel du bateau
- b - Nouveau cap cible
- c - Changement de cap de 1° vers bâbord
- d - Changement de cap de 1° vers tribord
- e - Changement de cap de 10° vers bâbord
- f - Changement de cap de 10° vers tribord

DriftHook

La fonction permet à l'utilisateur de maintenir un cap et de déverrouiller la position du navire, ce qui permet aux vents et aux courants de déplacer le bateau en conséquence. Il est possible de procéder à des réglages par incrément de 1° et 10° tout en dérivant lorsque la fonction est combinée à la fonction Heading Adjust.

Sélectionnez l'option DriftHook sur l'onglet de menu.

Une fenêtre d'avertissement apparaît à l'écran pour signaler aux nageurs qu'ils doivent dégager la zone du bateau pour éviter d'être blessés par l'hélice. La fonction DriftHook ne s'active que lorsque l'utilisateur confirme avoir pris connaissance de cet avertissement et qu'il décide de continuer.

⚠ AVERTISSEMENT

Une hélice qui tourne, un bateau en mouvement ou un dispositif attaché à un bateau en mouvement peuvent causer des blessures graves aux personnes qui sont dans l'eau. Lorsque Skyhook est enclenché, les hélices tournent et le bateau se déplace pour maintenir sa position. Arrêter immédiatement le moteur chaque fois qu'une personne est dans l'eau, près du bateau.



63976

Avertissement de risque de blessures causées par l'hélice



63977

SkyHook actif avec l'option DriftHook engagée

BowHook

La fonction BowHook permet de déverrouiller le cap et de maintenir seulement la position, ce qui permet au bateau de pointer dans n'importe quelle direction en fonction des vents et des courants. Cette fonction est utile lorsqu'il n'est pas nécessaire de prévoir un cap verrouillé.

Sélectionnez l'option BowHook sur l'onglet de menu.



63978

Barre de menu de fonctions évoluées située sur le côté gauche de l'écran

Un avertissement de risque de blessures causées par l'hélice apparaît à l'écran.

⚠ AVERTISSEMENT

Une hélice qui tourne, un bateau en mouvement ou un dispositif attaché à un bateau en mouvement peuvent causer des blessures graves aux personnes qui sont dans l'eau. Lorsque Skyhook est enclenché, les hélices tournent et le bateau se déplace pour maintenir sa position. Arrêter immédiatement le moteur chaque fois qu'une personne est dans l'eau, près du bateau.



BowHook active (Fonction BowHook active)

Notes :

Section 4 - Setup and Calibrations (Paramétrage et étalonnages)

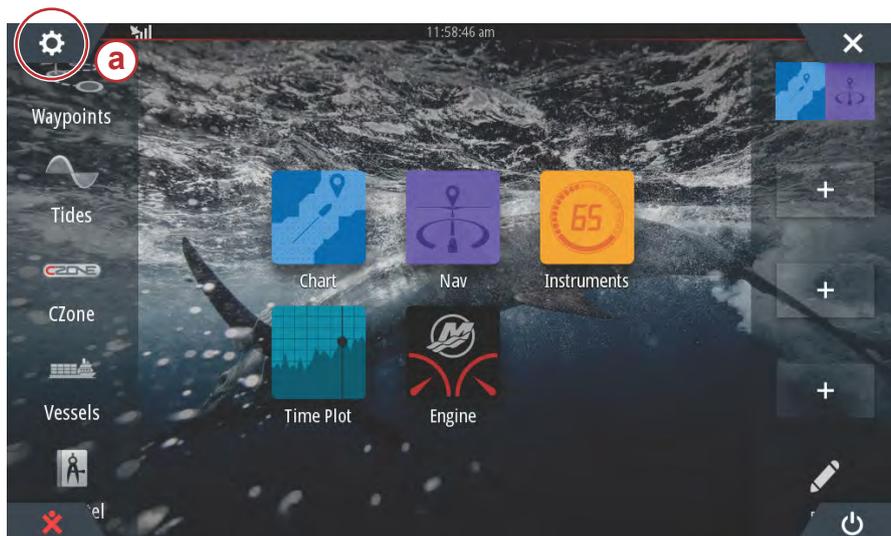
Table des matières

Settings Activation (Activation des paramètres).....	66	Sea Temp (Température de l'eau de mer).....	84
Activation du menu Settings (Paramètres).....	66	Engines Settings (Paramètres moteur).....	84
Touch Lock.....	67	Engines Shown (Moteurs illustrés).....	84
Configuration du système.....	68	Engine Model (Modèle de moteur).....	85
Navigation jusqu'au menu Settings (Paramètres).....	68	Limits (Limites).....	86
Emplacements des barres et des dispositifs.....	69	Supported Data (Données prises en charge).....	87
Assistant Installation.....	69	Type Cruise/Smart Tow.....	89
Simulate (Simuler).....	70	Trim.....	89
Paramètres du bateau.....	70	Paramètres EasyLink.....	90
Tabs (Dérives).....	70	Intégration des jauges EasyLink.....	90
Réservoirs.....	72	Alarmes.....	92
Vitesse.....	74	Réglage des alarmes.....	92
Direction.....	77	Fichier personnalité.....	92
Vessel Control (Commande du bateau).....	79	Export.....	92
Caméras installées.....	80	Import (Importer).....	94
Genset Enabled (Genset activé).....	80	Étalonnage de l'écran tactile.....	95
Autopilot Enabled (Pilote automatique activé).....	82	Étalonnage de l'écran tactile.....	95
Maintenance Notification (Notification d'entretien).....	83		
Prompt Navigation Autopilot (Pilote automatique de navigation rapide).....	83		

Settings Activation (Activation des paramètres)

Activation du menu Settings (Paramètres)

Si vous effleurez l'icône de paramétrage située dans le coin supérieur gauche de la fenêtre **Home** (Accueil), la fenêtre **System Controls** (Commandes système) apparaît. Le pavé **Settings** se trouve sur la fenêtre System Controls.



a - Icône Settings (Paramètres)

63275

Pour faire apparaître la fenêtre **System Controls** (Commandes système), faites un balayage vertical vers le bas depuis le haut de l'écran. Ensuite, sélectionnez le pavé **Settings** (Paramètres).



63276

Fenêtre System Controls (Commandes système)

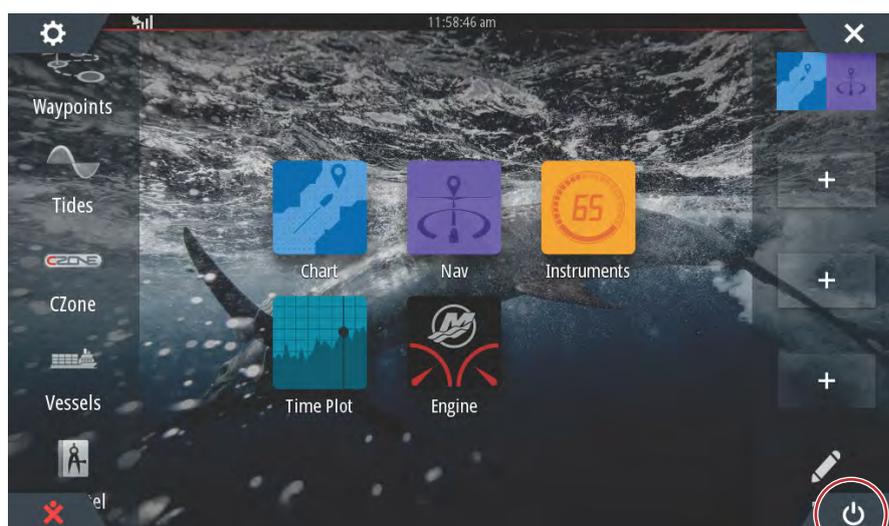
Touch Lock

Touch Lock est une fonction qui permet à l'utilisateur de verrouiller l'écran pour éviter tout risque de modification du contenu sous l'effet d'un effleurement ou d'un mouvement de balayage. Lorsque la fonction est activée, la navigation dans VesselView se fait en utilisant la molette ou les boutons de panneau.

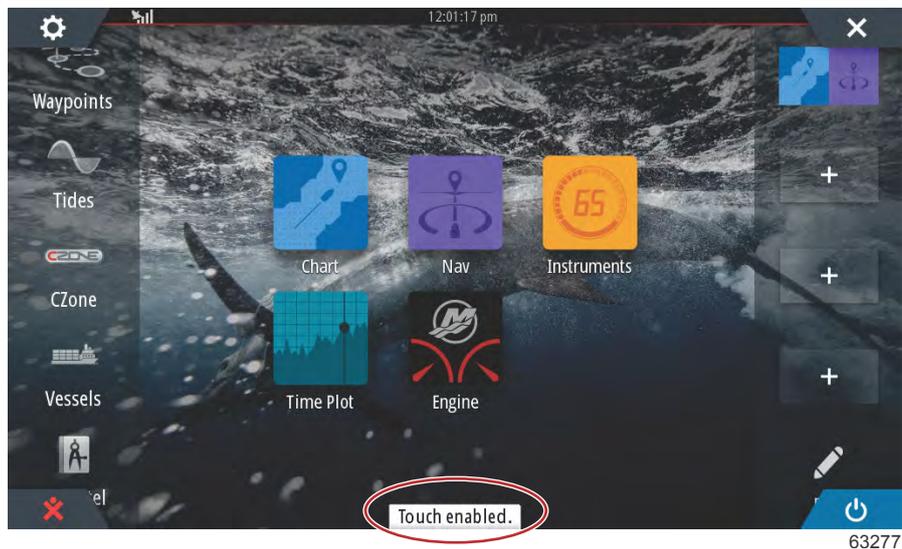


63280

Si l'écran ne répond pas aux effleurements, cela signifie que la fonction Touch Lock a peut-être été activée par inadvertance. Pour rétablir le fonctionnement normal du VesselView, utilisez la molette pour ouvrir la fenêtre d'accueil et sélectionnez l'icône du bouton d'alimentation située dans le coin inférieur droit de l'écran. Faites défiler les divers éléments d'affichage avec la molette jusqu'à ce que l'icône du bouton d'alimentation soit allumée. Appuyez sur le bouton d'alimentation pour rétablir la fonction tactile de l'écran.



63279



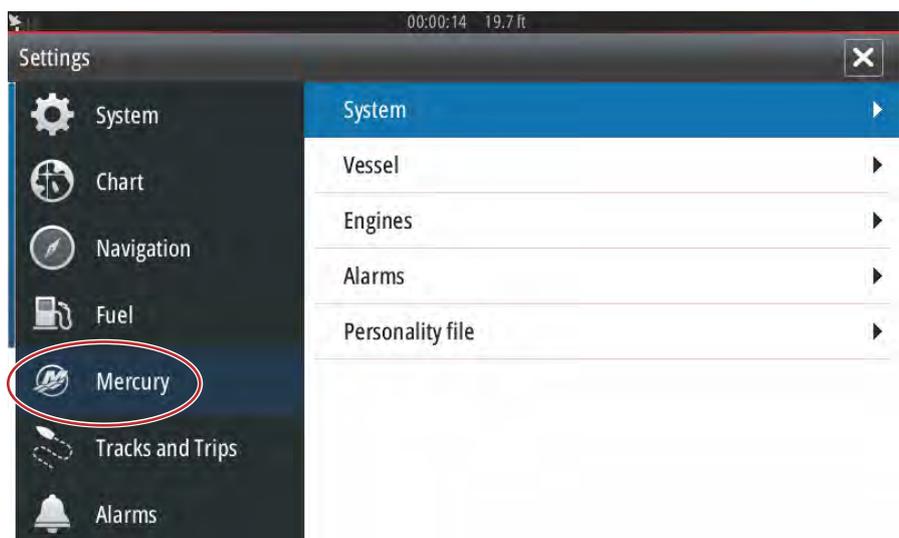
Message d'écran activé par effleurement - Appuyez sur le bouton d'alimentation pour activer la fonction d'effleurement.

Configuration du système

Navigation jusqu'au menu Settings (Paramètres)

Il est possible de modifier à tout moment tout paramètre à l'aide du menu Settings (Paramètres). Il est possible de naviguer parmi tous les menus déroulants et volants en touchant l'écran ou en utilisant le bouton rotatif.

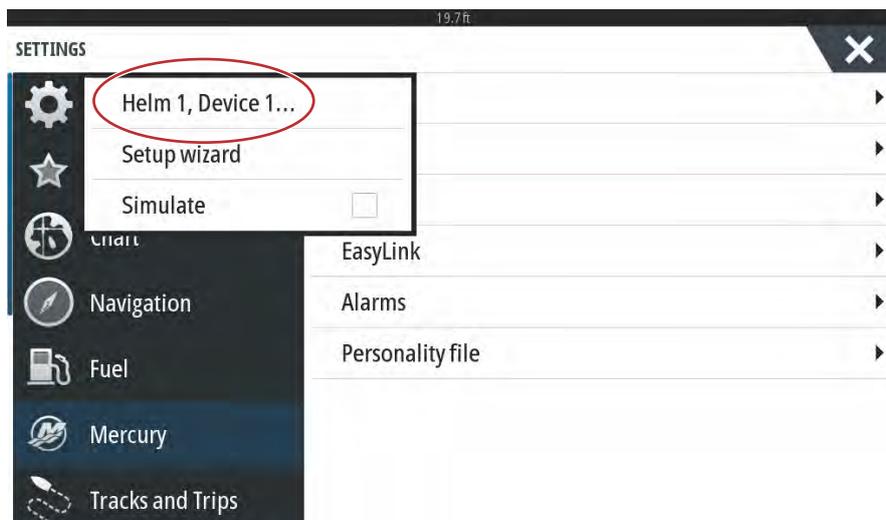
Le menu Settings (Paramètres) est accessible en faisant un glissement vers le bas depuis l'extérieur de l'écran sur la partie supérieure de l'écran. Ceci permet d'afficher la fenêtre System Controls (Commandes du système). Sélectionner le pavé Settings (Paramètres). Un menu s'affiche sur la partie gauche de l'écran. Sélectionner Mercury dans la liste d'options. La fenêtre des paramètres de VesselView contrôlés par la section Mercury de l'affichage multifonction s'affiche.



61655

Emplacements des barres et des dispositifs

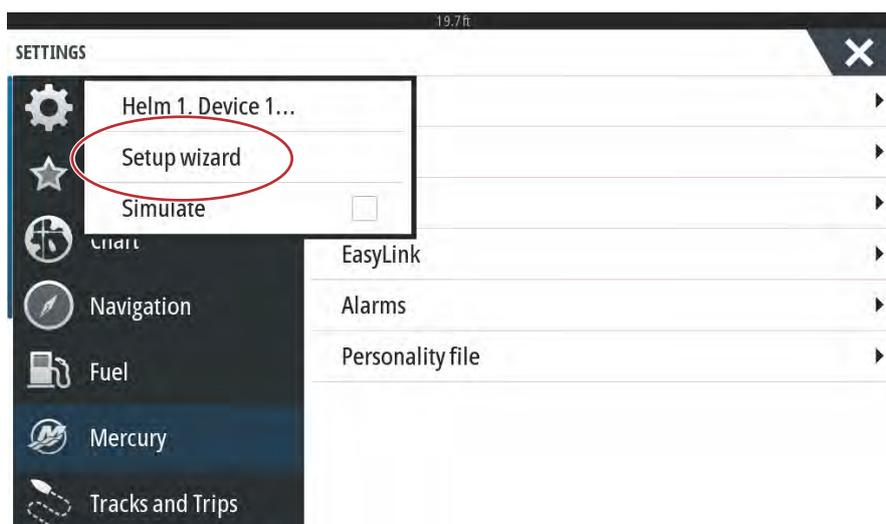
Dans le menu System Settings (Paramètres du système), le pilote a la possibilité de définir l'emplacement et le nombre de dispositifs VesselView. Cette fonction est très utile lorsque le bateau est équipé de plusieurs dispositifs VesselView. Le fait d'assigner des emplacements de barres et des numéros de dispositif uniques évite les erreurs de communication sur le réseau de contrôle.



61656

Assistant Installation

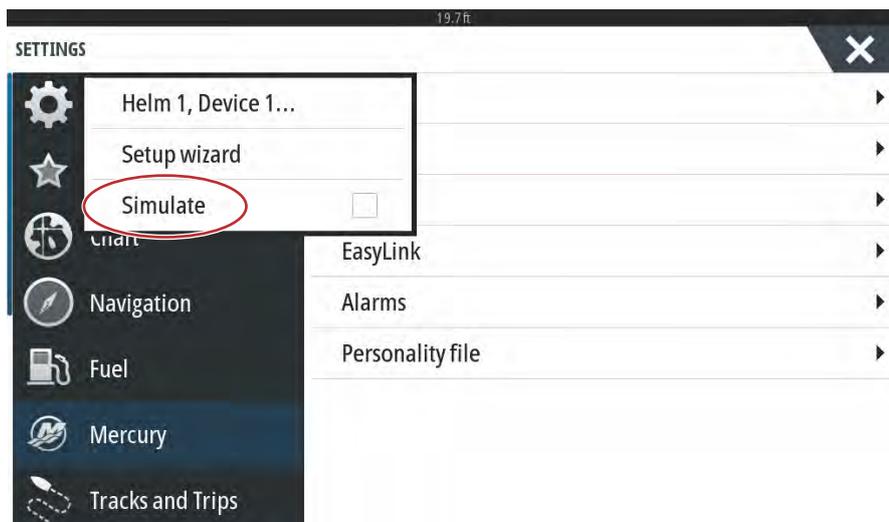
L'Assistant Installation est décrit dans la Section 2. Des modifications à l'Assistant Installation peuvent être apportées à tout moment en accédant au programme par l'intermédiaire de ce menu.



61657

Simulate (Simuler)

L'option Simulate (Simuler) est utilisée par le revendeur, pour illustrer aux clients les caractéristiques de l'affichage. Lorsque l'unité est en mode Simulate (Simuler), les données affichées à l'écran ne doivent pas être utilisées comme informations de navigation. Toutes les données affichées en mode Simulate (Simuler) sont générées de façon aléatoire.



61658

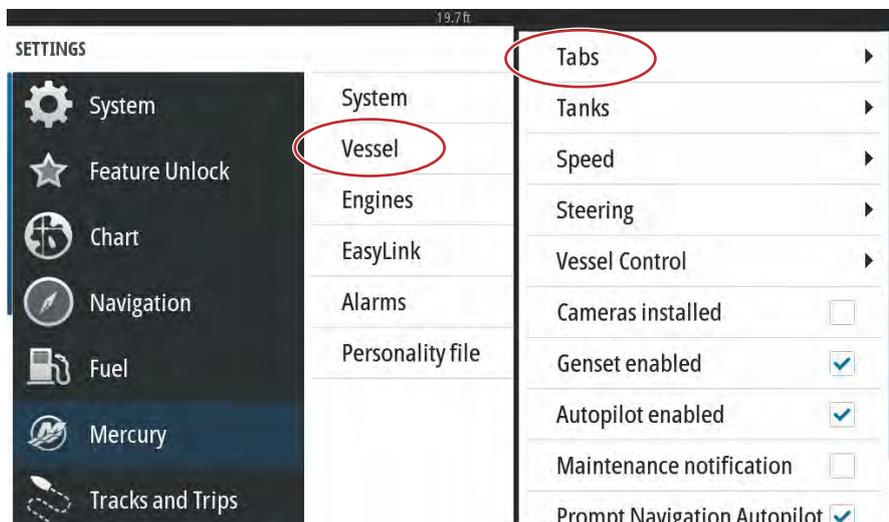
Paramètres du bateau

Tabs (Dérives)

Il est possible de faire apparaître le menu Settings en faisant un balayage vers le bas depuis la partie supérieure de l'écran. Cette action fait apparaître la fenêtre **System Controls** (Commandes système). Sélectionnez le pavé **Settings** (Paramètres). Un menu apparaît sur la partie gauche de l'écran. Sélectionnez **Mercury** dans la liste des options. La fenêtre de paramétrage de VesselView contrôlée par le côté Mercury du MFD apparaît.

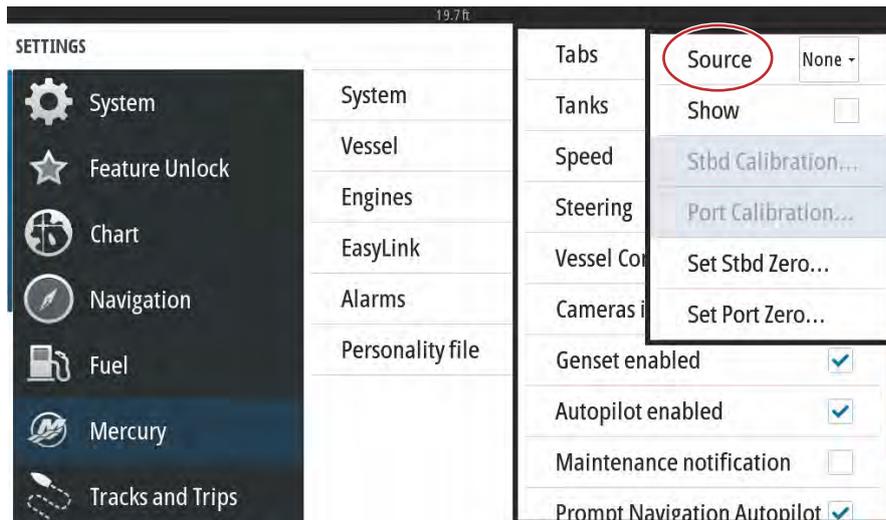
Sélectionnez l'option de paramétrage **Vessel** (Bateau).

Sélectionnez l'option **Tabs** (Onglets).



61659

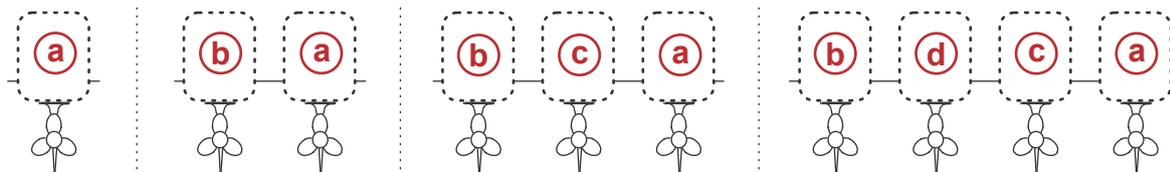
Les paramètres Tabs permettent à l'utilisateur d'afficher l'emplacement des onglets sur l'écran, en cochant la case **Show** (Afficher). L'option **Source** permet de sélectionner le hors-bord ou l'embase qui achemine les données du capteur Tab sur le réseau.



63238

Les données des capteurs de dérives sont transmises par l'un des hors-bord ou l'une des dérives montés sur le bateau. Utiliser l'illustration suivante pour déterminer la sélection appropriée.

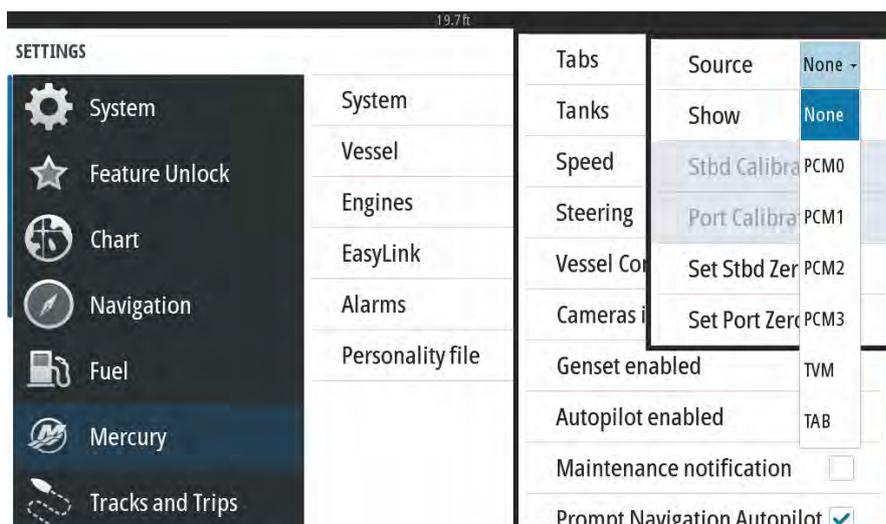
Outre les sélections de PCM, il existe des options permettant de sélectionner le module d'interface TAB – dérive ou le module TVM – vecteur de poussée, de transmettre les données des dérives à VesselView.



60056

Options d'affectation des embases

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

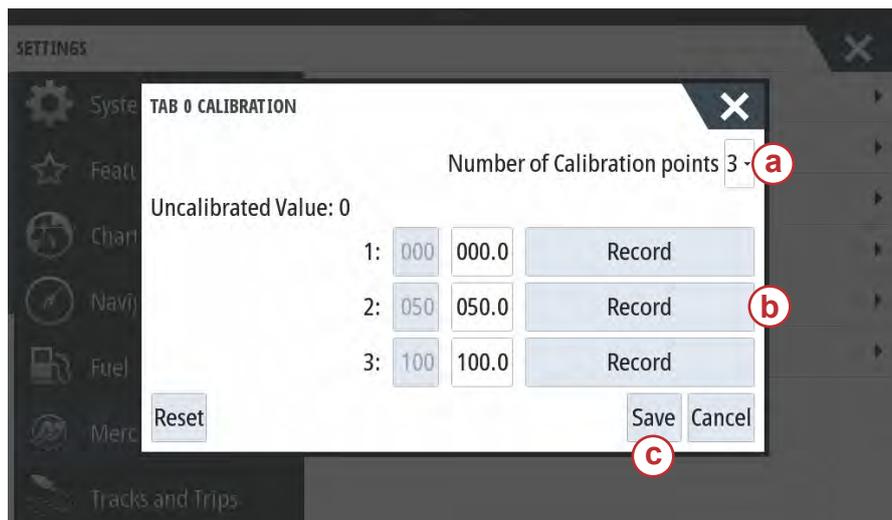


61661

L'étalonnage des dérives permet au pilote de placer les dérives dans leur position la plus haute et la plus basse et d'enregistrer les pourcentages. Cela est utile pour déterminer la vraie position à 0° des dérives, point auquel les dérives sont parallèles avec le fond du bateau. Les dérives correctement étalonnées affichent une position précise de leurs curseurs à l'écran.

Section 4 - Setup and Calibrations (Paramétrage et étalonnages)

Pour étalonner les dérives, placer la dérive parallèlement à la coque, et noter la valeur qui correspondra au vrai 0 % pour la dérive. Abaisser complètement la dérive, et noter la valeur qui correspondra au vrai 100 % pour la dérive. Sélectionner Save (Enregistrer) pour enregistrer les nouvelles données d'étalonnage des dérives.

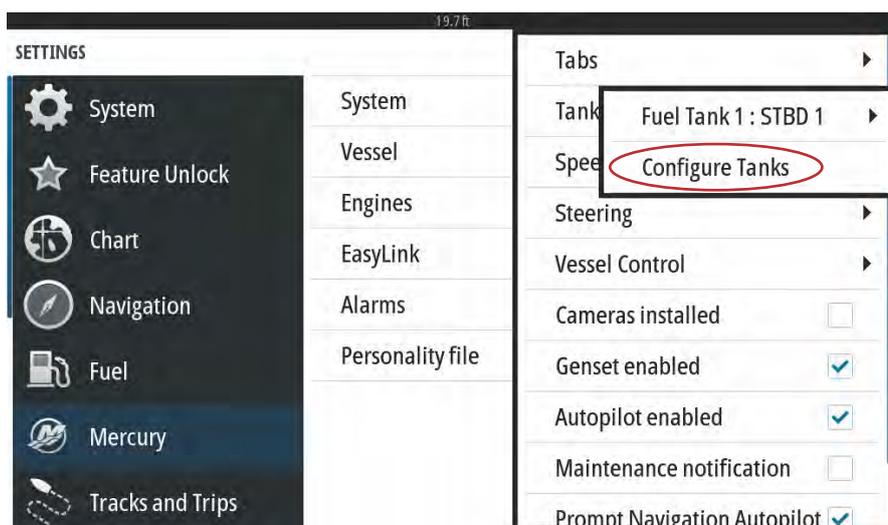


- a - Sélectionner le nombre de points d'étalonnage souhaité.
- b - Placer les dérives conformément aux besoins de l'enregistrement.
- c - Sélectionner Save (Enregistrer) pour enregistrer l'étalonnage.

61669

Le moteur hors-bord ou l'embase configuré sur zéro correspond à la position réelle de la dérive affichant 0 % à l'écran. Le pilote peut déterminer à quel point le bateau navigue à plat sur l'eau. Dans cette position, les dérives peuvent se trouver à un certain pourcentage d'angle vers le bas. L'option Set to Zero (Régler à zéro) permet au pilote de configurer la position où le bateau semble le plus à plat à une valeur indiquant 0 % sur l'instrument. Par exemple, si le bateau navigue à plat avec une position des dérives à 10 %, VesselView affiche la valeur 0. En deçà de 10 %, il affiche des valeurs négatives.

Réservoirs



63240

La configuration des réservoirs s'effectue par l'intermédiaire de l'Assistant Installation, mais des modifications et des paramètres supplémentaires peuvent être contrôlés à tout moment par l'intermédiaire du menu Tanks (Réservoirs).

La configuration et l'étalonnage des réservoirs permettent de sélectionner le type de réservoir, la capacité du réservoir et la méthode d'étalonnage pour les réservoirs.

Source	%	Type	Capacity (gal)	Name
PORT 1	79	---	---	---
PORT 2	88	---	---	---
STBD 1	79	Fuel	100.00	STBD 1
STBD 2	88	---	---	---
Unmonitored	---	Fuel	---	---

Next > Refresh

63239

Étalonnage du réservoir : De nombreuses situations peuvent nécessiter l'étalonnage du réservoir - réservoirs de forme spéciale, réservoirs à coque en V, réservoirs en gradins, et même l'aspect du réservoir - lorsque le bateau est dans l'eau. Les flotteurs et les émetteurs peuvent transmettre des données imprécises à l'utilisateur et compromettre l'affichage des données carburant et d'autres volumes. La façon la plus précise d'effectuer l'étalonnage d'un réservoir consiste à procéder avec un réservoir vide ayant une capacité connue. Pompez un quart de la capacité et notez la position du flotteur ou de l'émetteur. Répétez cette procédure par incréments d'un quart, en consignnant, à chaque fois, la position du flotteur ou du capteur, jusqu'à ce que le réservoir soit plein. L'étalonnage du réservoir permet à l'utilisateur de régler les valeurs de volume « plein » à « vide » d'un réservoir. Lorsqu'un réservoir est mis en surbrillance, sélectionnez la flèche située sur le côté droit de l'onglet pour activer la fenêtre d'étalonnage. Les valeurs par défaut se trouvent dans la deuxième colonne, et ces valeurs peuvent être sélectionnées. Dans l'exemple suivant, nous savons que le réservoir de carburant est plein, mais la jauge affiche un réservoir rempli à 79 %. Sélectionnez le bouton de la rangée 100 % ; VesselView considèrera qu'une valeur « rempli à 79 % » correspond à un réservoir plein, et il ajustera les valeurs à moitié plein et vide en conséquence. Lorsque le niveau d'un réservoir est connu de l'utilisateur, il est possible d'effectuer un étalonnage de réservoir pour corriger les valeurs de la jauge de manière à les faire concorder à tout moment avec le niveau connu.

STBD 1

Uncalibrated Value: 79

1:	000	000.0	Record
2:	025	025.0	Record
3:	050	050.0	Record
4:	075	075.0	Record
5:	100	100.0	Record

Reset Save Cancel

- a** - Valeur du plein actuelle avant étalonnage
- b** - Champs d'enregistrement des étalonnages
- c** - Enregistrement des données actuelles d'étalonnage

61671

Section 4 - Setup and Calibrations (Paramétrage et étalonnages)

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

19.7 ft

DEVICE CONFIGURATION

STBD 1 TANK CONFIGURATION

Tank type
Fuel

Tank capacity (gallons)
0100.00

Name
STBD 1

Inverted sensor

OK Cancel

63507

REMARQUE : Contactez le fabricant de l'émetteur de réservoir à carburant pour savoir si cette option est adaptée à votre cas.

Une fois l'étalonnage effectué, sélectionner Save (Enregistrer) ; l'unité retourne à l'écran de navigation.

Vitesse

Les paramètres de vitesse permettent au pilote de sélectionner le type de capteur ou de sonde transmettant les données de vitesse à VesselView.

Les paramètres de vitesse peuvent être configurés à l'aide de ce menu.

L'option Speed Source permet de choisir un GPS ainsi que la source GPS, le réseau CAN P ou CAN H. Le fait de sélectionner l'option Pitot fait apparaître une sélection de sources - PCM.

Les données du capteur Pitot sont transmises par l'un des moteurs hors-bords ou l'une des embases équipant le bateau. Utiliser les illustrations suivantes pour déterminer la sélection appropriée.

19.7 ft

SETTINGS

System

Feature Unlock

Chart

Navigation

Fuel

Mercury

Tracks and Trips

System

Vessel

Engines

EasyLink

Alarms

Personality file

Tabs

Tanks

Speed Source GPS

Steer Pitot Strategy

Vessel Paddle GPS

Cameras installed

Genset enabled

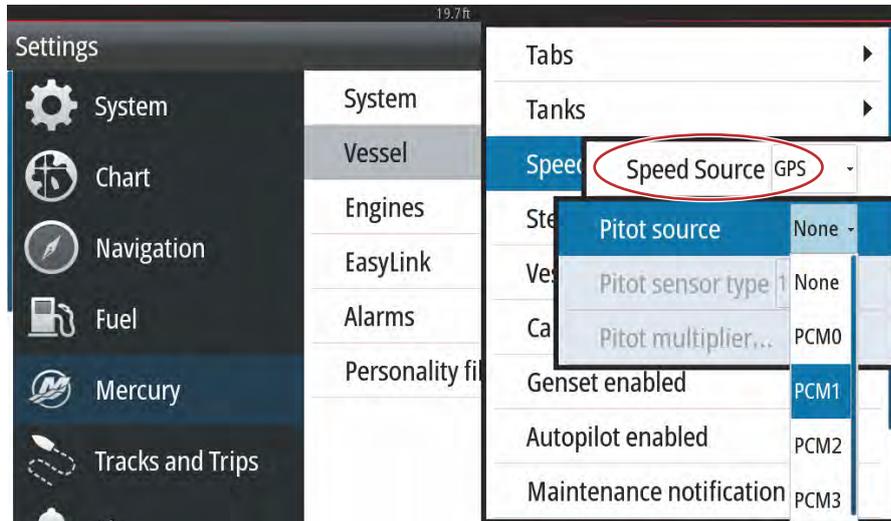
Autopilot enabled

Maintenance notification

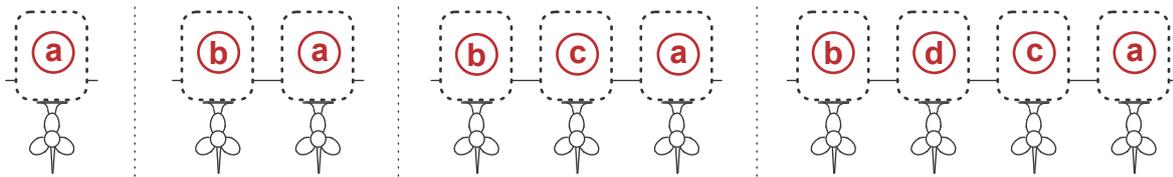
Prompt Navigation Autopilot

64234

Stratégie en matière de vitesse - GPS ou options mécaniques



63241



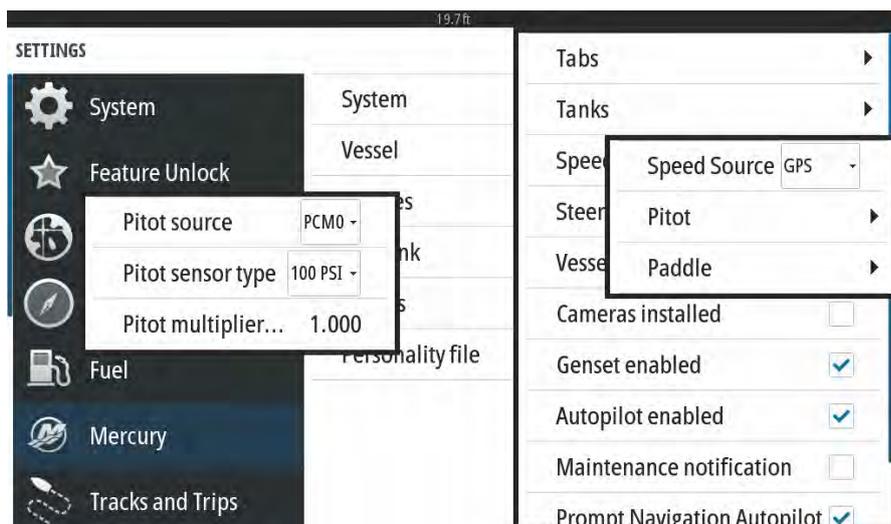
60056

Options d'affectation des embases

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

Les options pour le type Pitot incluent 100 psi et 200 psi. L'option 200 psi s'applique uniquement aux modèles de moteurs hors-bords Mercury Racing.

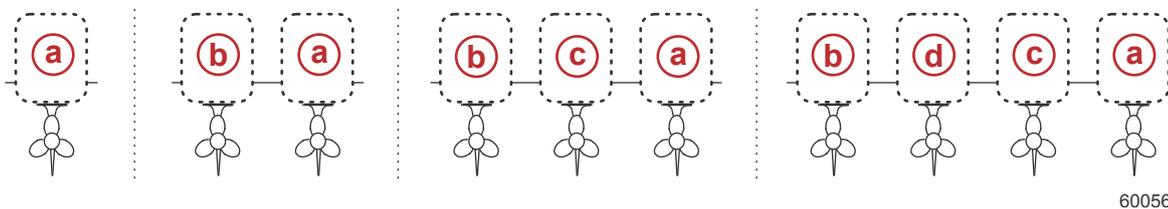
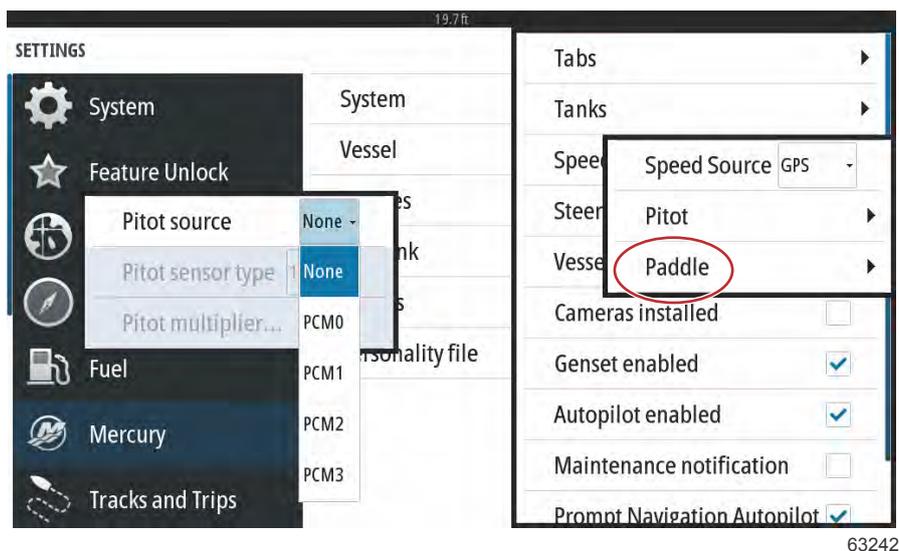
Le multiplicateur Pitot utilise 1,00 comme paramètre par défaut et peut être augmenté ou réduit pour corriger les relevés d'affichage surestimant ou sous-estimant la vitesse. Pour un relevé sous-estimant la vitesse, augmenter le multiplicateur Pitot dans la fenêtre du multiplicateur et saisir une valeur en utilisant le clavier numérique à l'écran. Pour un relevé surestimant la vitesse, réduire le multiplicateur Pitot dans la fenêtre du multiplicateur et saisir une valeur en utilisant le clavier numérique à l'écran.



64235

Section 4 - Setup and Calibrations (Paramétrage et étalonnages)

Sélectionner le moteur hors-bord ou l'embase qui transmettra les données de la roue radiale à VesselView. Utiliser les illustrations suivantes pour déterminer la sélection appropriée.

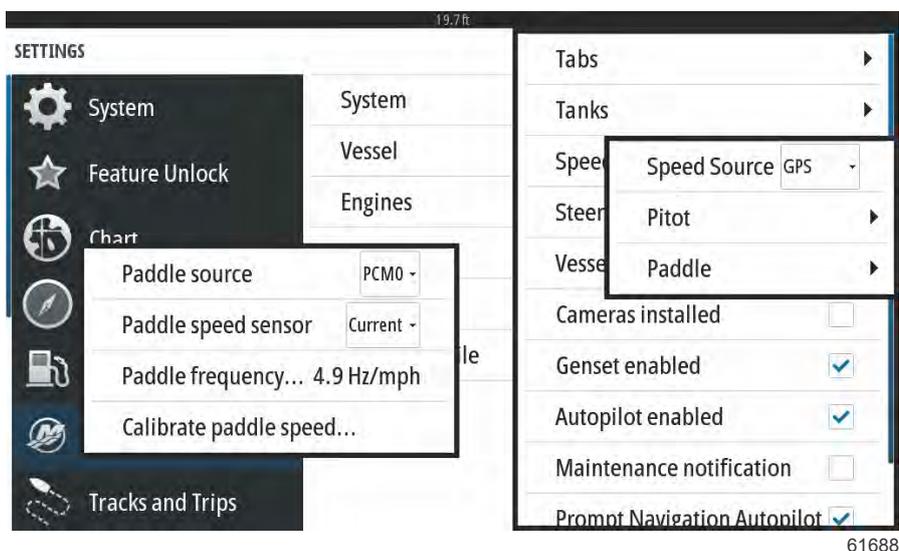


Options d'affectation des embases

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

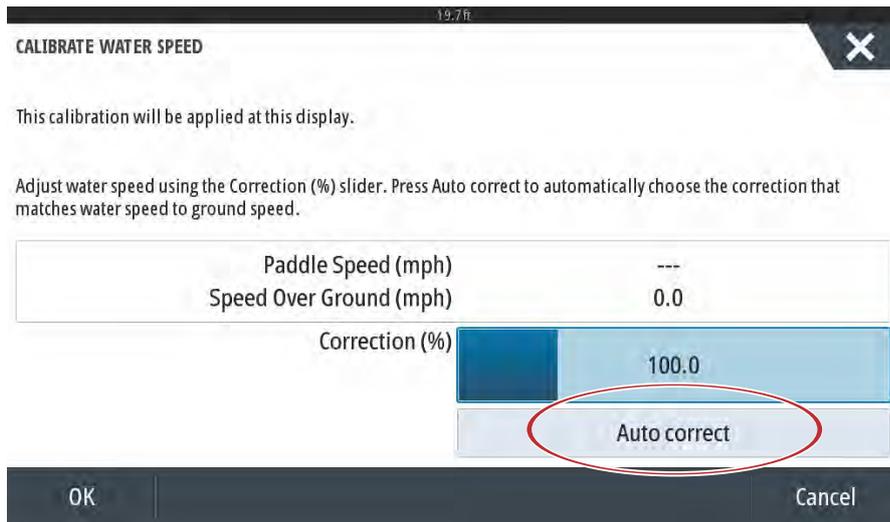
Le type de roue radiale peut être sélectionné en tant que Legacy (Hérité) ou Current (Actuel) en fonction du modèle utilisé sur le bateau.

La fréquence de la roue radiale peut être modifiée pour correspondre aux spécifications de différents capteurs. La fréquence du capteur de vitesse de la roue radiale fournie par Mercury Marine est de 4,9 Hz par mile ou 5,7 Hz par nœud. Consulter les instructions fournies avec la roue radiale pour les informations spécifiques à la sortie de fréquence de la roue radiale. Sélectionner la fenêtre du multiplicateur et saisir une valeur en utilisant le clavier numérique à l'écran. La sélection de l'option Auto correct (Correction automatique) permet de synchroniser la roue radiale avec la sortie du GPS. Il est également possible d'utiliser la barre de défilement pour obtenir le même résultat.



L'étalonnage de la roue radiale s'effectue en utilisant le dispositif GPS pour aider le pilote à régler la valeur de la roue radiale. L'utilisation du curseur permet au pilote d'augmenter ou de réduire les données du capteur de roue radiale.

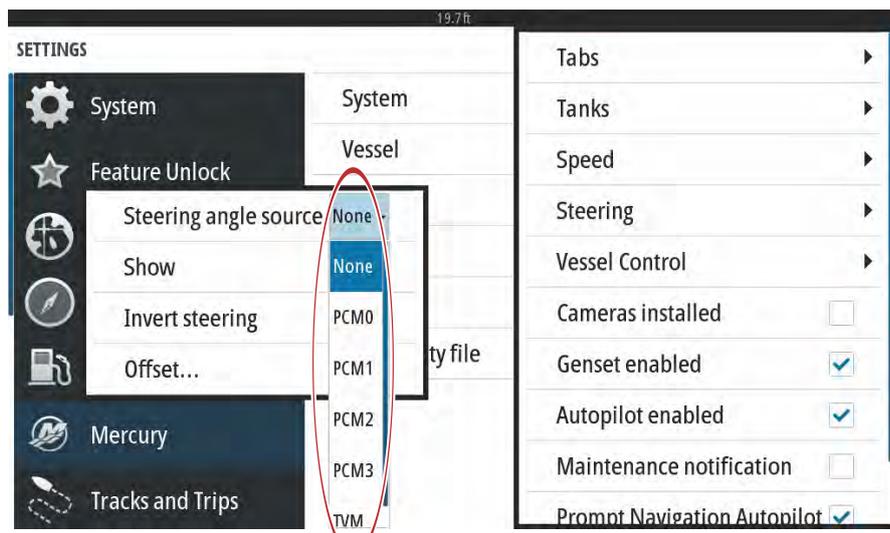
La sélection de l'option Auto correct (Correction automatique) permet de synchroniser la roue radiale avec la sortie du GPS (si installé sur le réseau). Il est également possible d'utiliser la barre de défilement pour obtenir le même résultat.



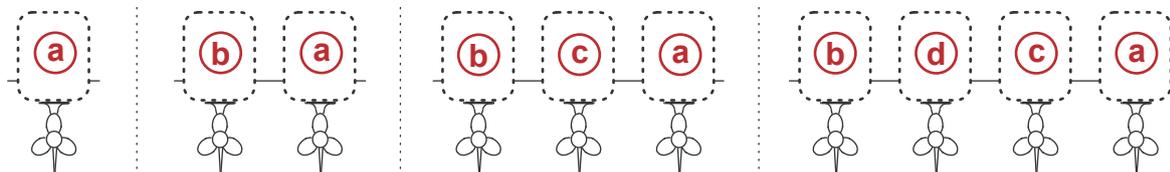
61689

Direction

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



63243



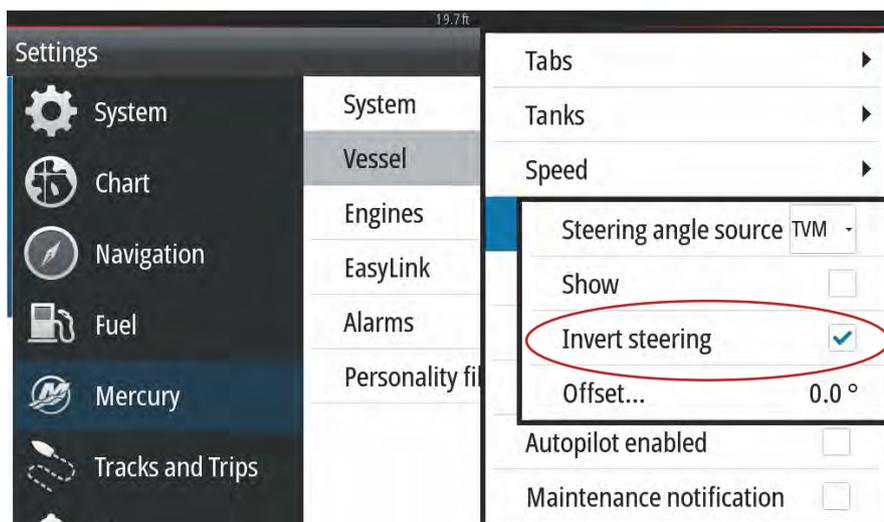
60056

Options d'affectation des embases

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

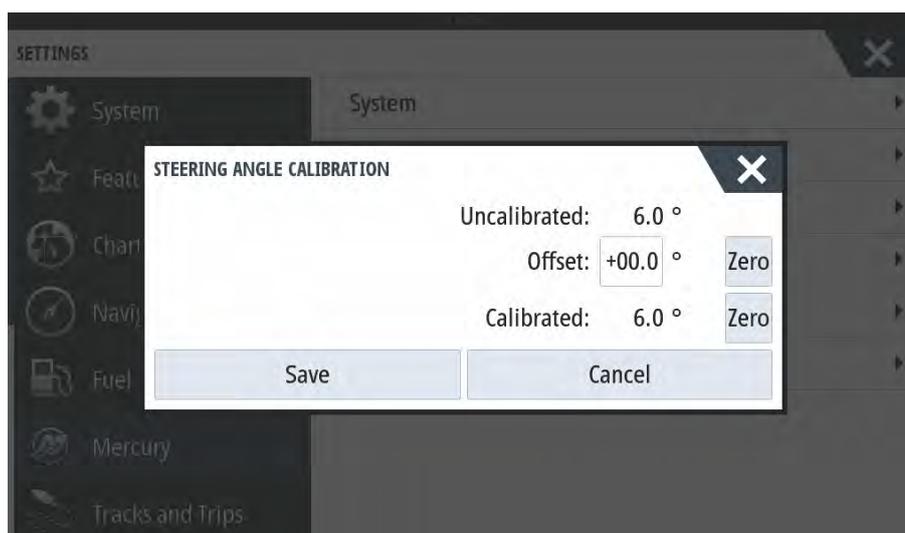
Section 4 - Setup and Calibrations (Paramétrage et étalonnages)

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



63244

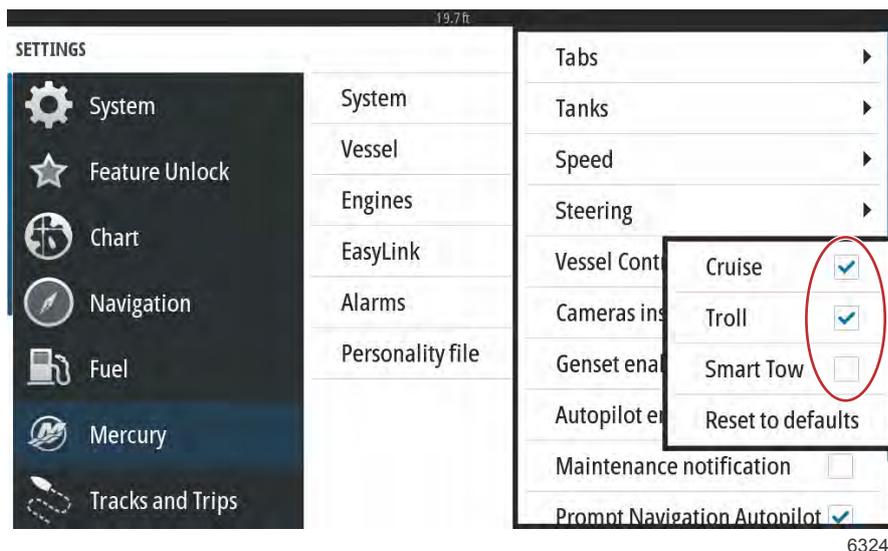
Le décalage de la direction est utilisé pour aligner le moteur hors-bord, la transmission en Z ou le moteur inboard sur le zéro degré. Lorsque l'embase est positionnée perpendiculairement à la coque, l'angle de direction affiché à l'écran peut ne pas correspondre à celui du capteur de direction monté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



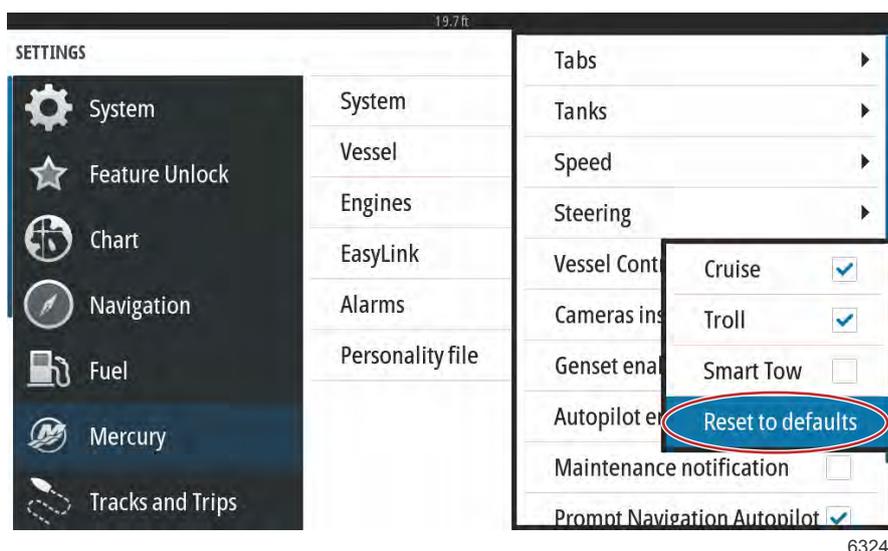
61699

Vessel Control (Commande du bateau)

Les paramètres Vessel Control (Commande du bateau) permettent au pilote d'activer la sélection des fonctions du pilote automatique.



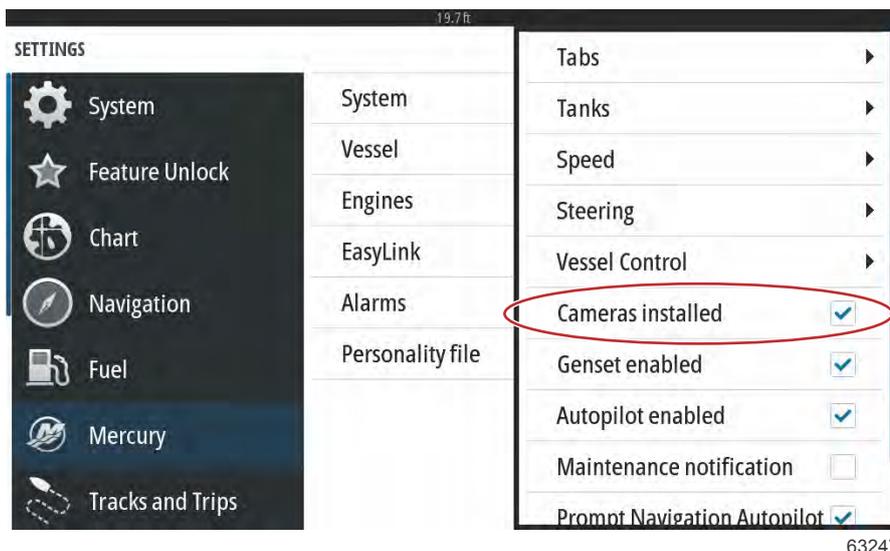
Les fonctions de pilotage automatique pouvant être sélectionnées sont Cruise, Troll et Smart Tow. Une réinitialisation aux paramètres par défaut aura pour effet de décocher une ou toutes les fonctions de pilotage automatique qui ne sont pas disponibles en fonction de l'ensemble de propulsion du bateau sélectionné dans l'Assistant de configuration.



REMARQUE : Si l'option *Reset to defaults* (Rétablir les paramètres par défaut) est sélectionnée, toutes les cases sont décochées et le moteur ne prend plus en charge les fonctions du pilote automatique de VesselView.

Caméras installées

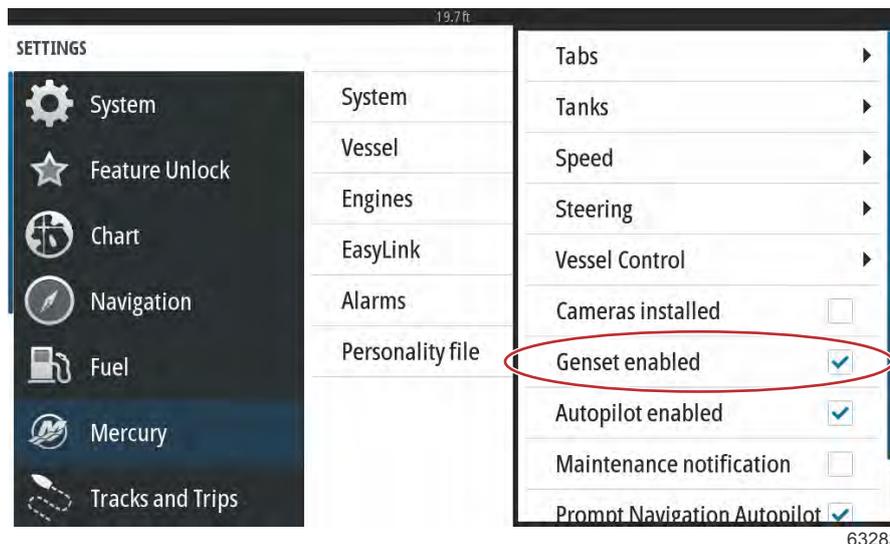
Les caméras installées permettent à l'utilisateur de visualiser des sources vidéo ou caméras sur l'écran de VesselView. VesselView prend en charge deux canaux vidéo. Il est possible de ne sélectionner qu'un canal, ou d'afficher alternativement les sources des caméras disponibles à l'écran. La durée d'affichage peut aller de 5 à 120 secondes. L'affichage peut être optimisé en ajustant les paramètres vidéo. Ces réglages sont individuels pour chaque source.



IMPORTANT : Si le bateau n'est pas équipé de caméras, vérifier que cette option n'est pas sélectionnée. Dans certains cas, VesselView peut subir des interruptions dans l'affichage des données si la case Cameras installed (Caméras installées) est cochée et que VesselView ne peut pas localiser les sources caméras.

Genset Enabled (Genset activé)

L'option Genset Enabled (Genset activé) permet à VesselView de rechercher les données Genset sur le réseau.



Lorsque la génératrice est activée dans VesselView, l'utilisateur peut sélectionner l'onglet Mercury dans la barre de menu de gauche.



63268

Sélectionnez l'option MORE.



64239

Sélectionnez l'option GENSET dans le menu.



63269

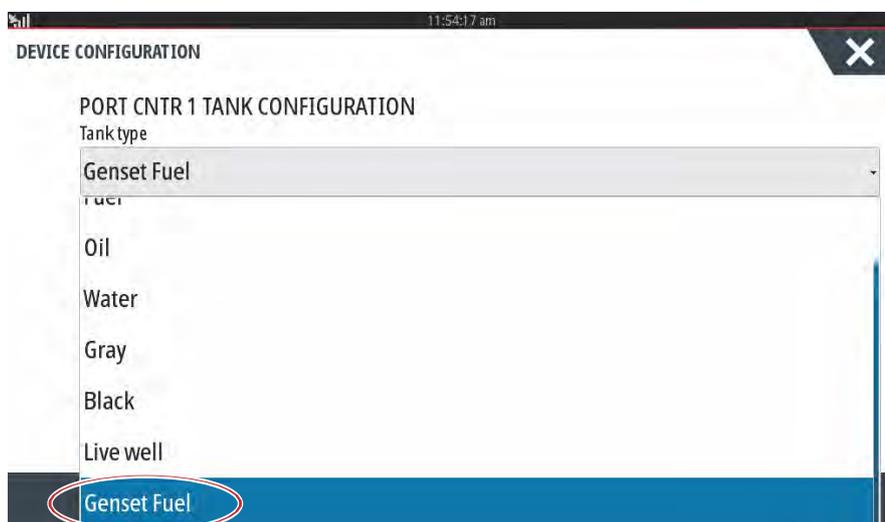
Section 4 - Setup and Calibrations (Paramétrage et étalonnages)

VesselView affiche des données GENSET provenant de la génératrice connectée au réseau de communication du bateau.



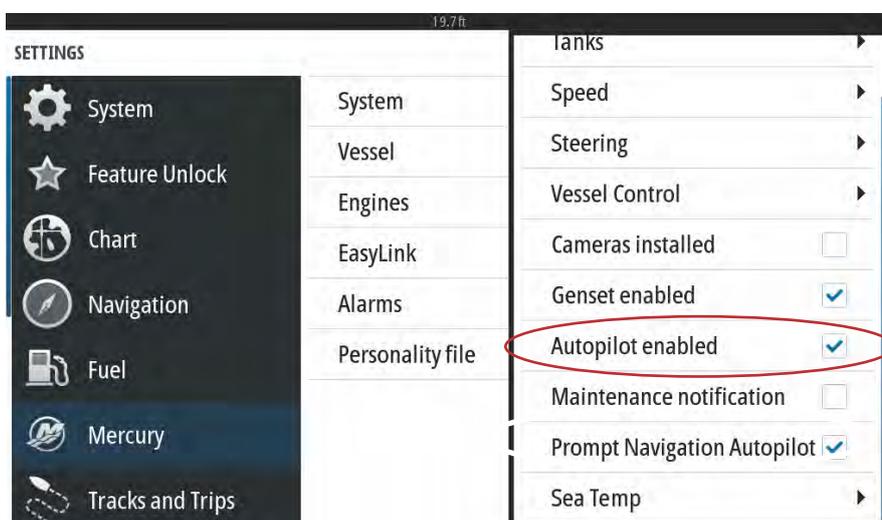
63270

REMARQUE : Pour être certain que les données de carburant de génératrice appropriées sont affichées, l'option **Genset Fuel** (Carburant de génératrice) doit être sélectionnée pendant la **Tank Configuration** (Configuration du réservoir) effectuée dans le menu **Setup Wizard** (Assistant de configuration) ou **Vessel Settings** (Paramètres du bateau).



63271

Autopilot Enabled (Pilote automatique activé)



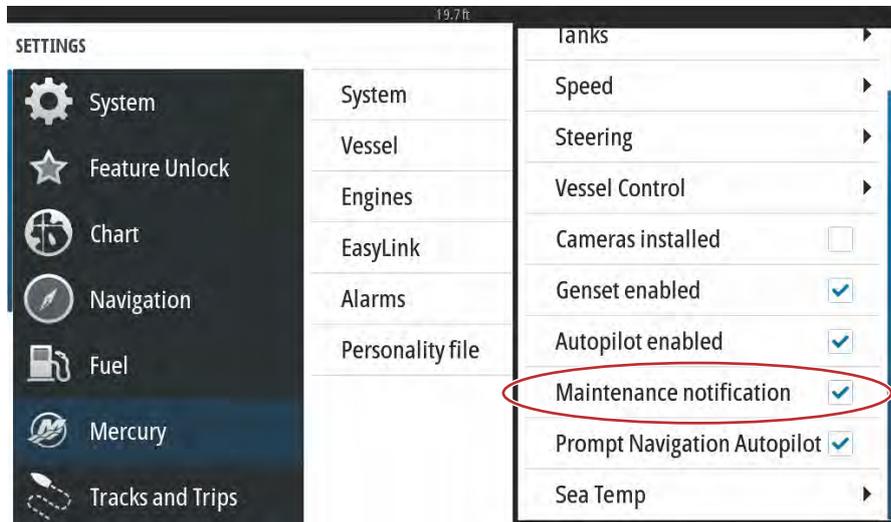
63288

Le paramètre Autopilot enabled (Pilote automatique enclenché) ne devrait être coché que si le bateau est équipé d'un système de pilotage automatique autre qu'un système Mercury. Ce paramètre ne devrait pas être activé sur les bateaux munis de commandes Mercury et du système de pilotage par manette. L'activation de ce paramètre sur un bateau pourvu d'un système de pilotage automatique Mercury peut engendrer des effets négatifs et des résultats d'affichage inappropriés.

IMPORTANT : Si les fonctions de pilotage automatique Mercury ne répondent pas ou ne s'affichent pas correctement, assurez-vous que cette case est décochée.

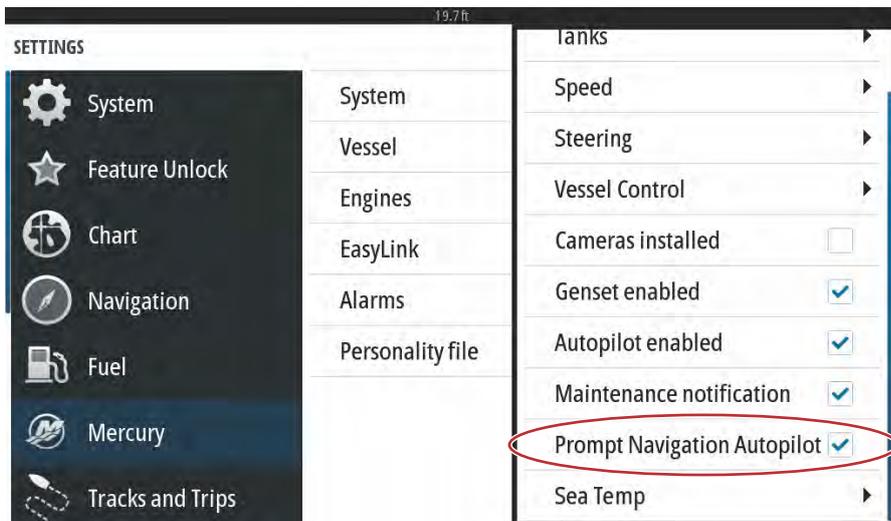
Maintenance Notification (Notification d'entretien)

La case à cocher Maintenance Notification (Notification d'entretien) permet à VesselView d'afficher à l'écran les fenêtres contextuelles des entretiens programmés.



63250

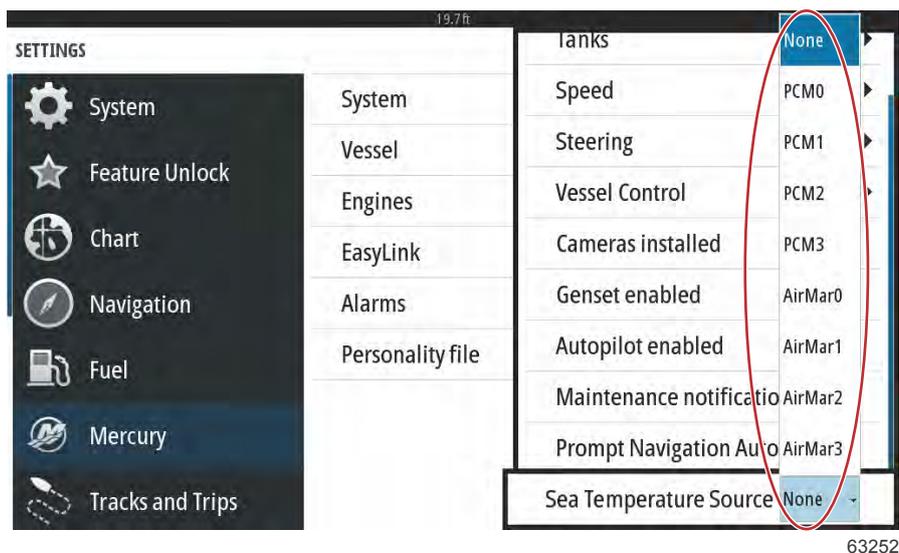
Prompt Navigation Autopilot (Pilote automatique de navigation rapide)



63251

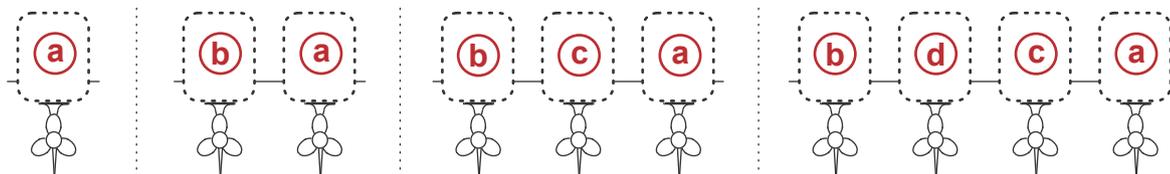
Sea Temp (Température de l'eau de mer)

Il est possible de sélectionner l'option Sea Temp Source (Source de température de l'eau de mer) en choisissant le moteur qui transmettra les données ou en sélectionnant le capteur approprié dans la liste.



63252

L'image suivante illustre l'emplacement physique des PCM.



60056

Emplacement des PCM

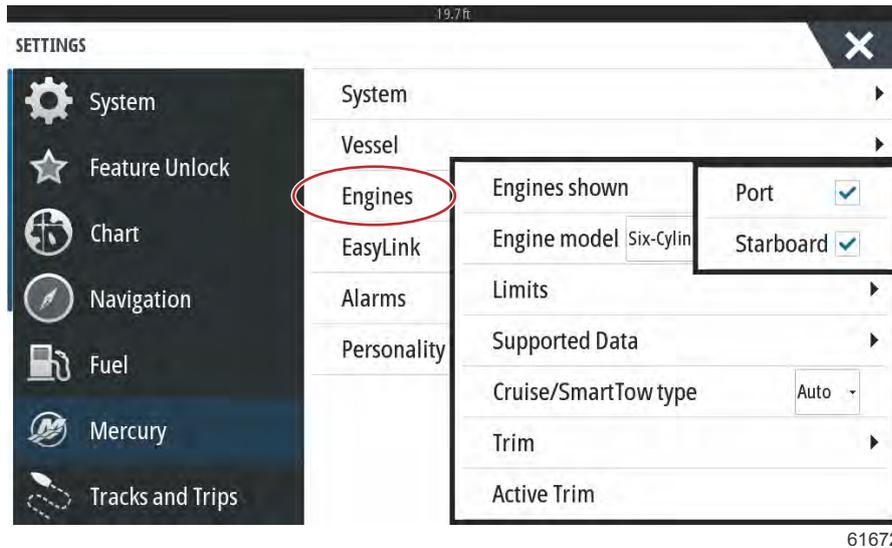
- a** - PCM0 = tribord ou extérieur tribord
- b** - PCM1 = bâbord ou extérieur bâbord
- c** - PCM2 = central ou intérieur tribord
- d** - PCM3 = intérieur bâbord

Engines Settings (Paramètres moteur)

Engines Shown (Moteurs illustrés)

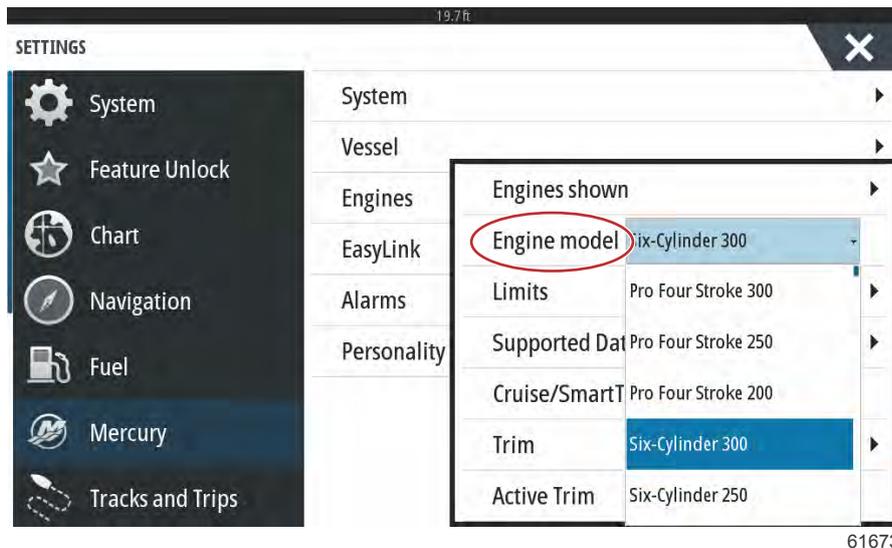
Le menu Settings (Paramètres) est accessible en faisant un glissement vers le bas depuis l'extérieur de l'écran sur la partie supérieure de l'écran. Ceci permet d'afficher la fenêtre System Controls (Commandes du système). Sélectionner le pavé Settings (Paramètres). Un menu s'affiche sur la partie gauche de l'écran. Sélectionner Mercury dans la liste d'options. La fenêtre des paramètres de VesselView contrôlés par la section Mercury de l'affichage multifonction s'affiche.

L'option Engines Shown (Moteurs illustrés) est prise en charge par le processus de l'Assistant Installation, mais les options d'affichage peuvent être modifiées à tout moment dans le menu Engines Settings (Paramètres des moteurs). VesselView peut afficher jusqu'à quatre moteurs, en fonction du nombre de moteurs sélectionné au cours du processus de l'Assistant Installation. L'opérateur a la possibilité de sélectionner les moteurs à afficher. Cocher ou décocher les moteurs pour déterminer les moteurs à afficher sur VesselView.



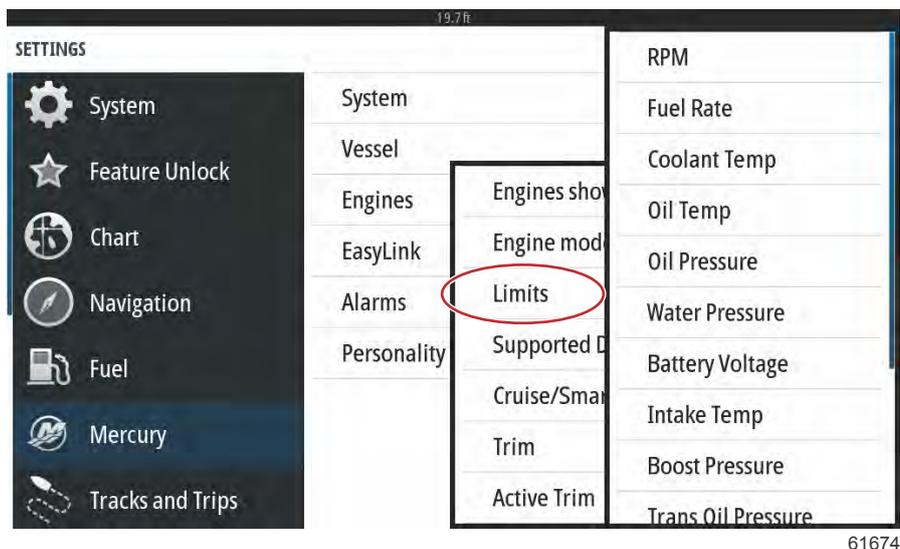
Engine Model (Modèle de moteur)

La sélection du modèle de moteur permet à l'utilisateur de modifier les descriptions des ensembles de propulsion. L'option de modèle de moteur est prise en charge par l'assistant de configuration, mais il est possible d'apporter des modifications à tout moment. Toute modification effectuée ici est susceptible de rendre d'autres paramètres et options indisponibles dans VesselView.



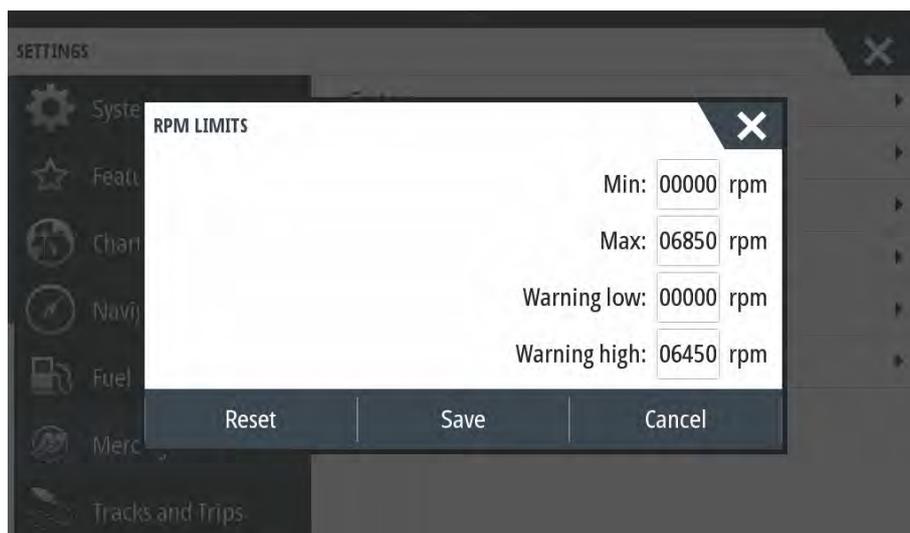
Limits (Limites)

L'option Limits (Limites) permet de configurer des plages spécifiques pour de nombreux paramètres de données moteur, notamment le régime moteur, la température du liquide de refroidissement, la température de l'huile, la tension de batterie et la pression de suralimentation. Les modifications apportées à ces limites n'affectent pas le ou les moteurs, ni le programme Engine Guardian de Mercury. Les limites réelles du moteur sont déterminées par le module de gestion du moteur programmé en usine.



61674

L'image suivante illustre un écran typique de l'option Engine Limits.



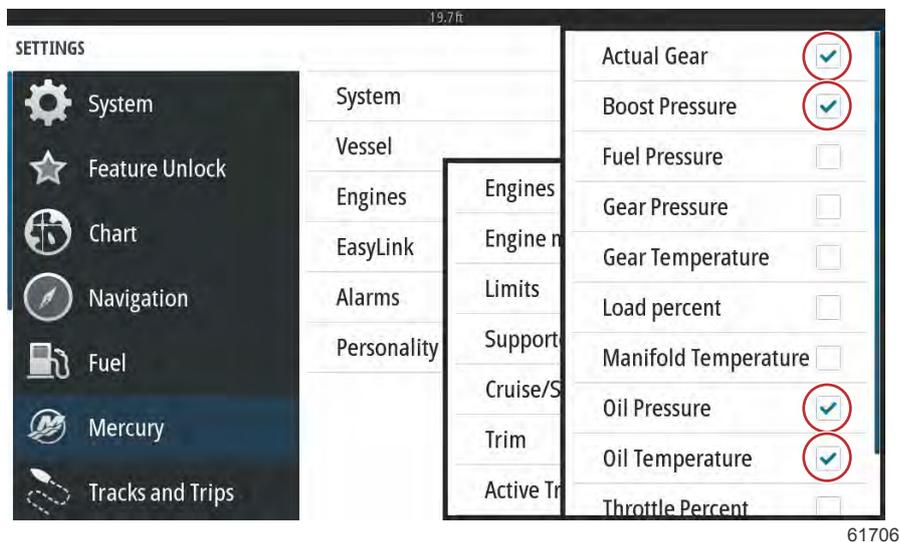
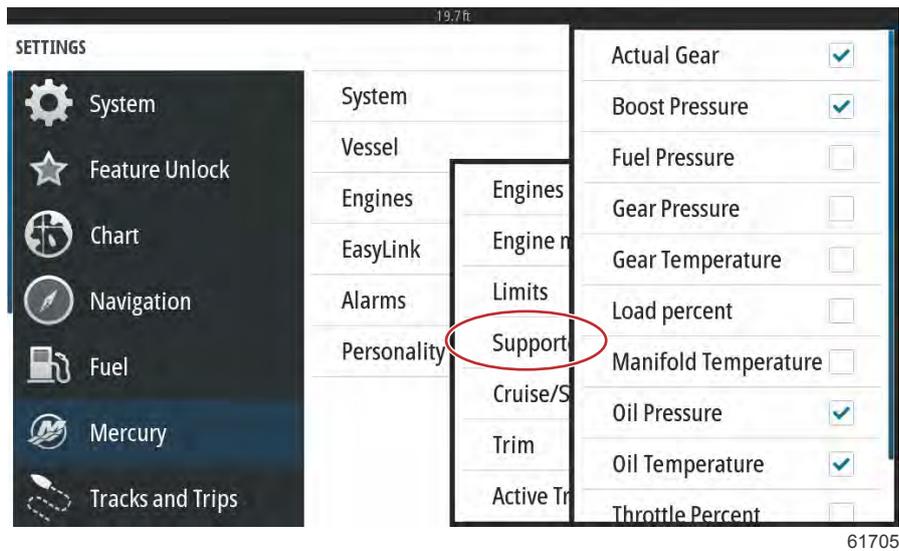
61675

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

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

Supported Data (Données prises en charge)

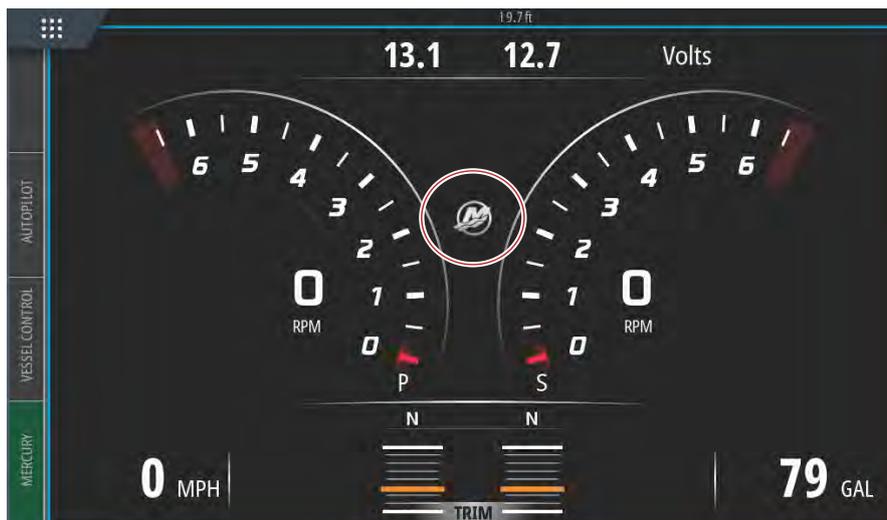
L'option Supported Data (Données prises en charge) permet au pilote de sélectionner les types de données affichées par VesselView. La liste des sources de données dépend de l'ensemble de propulsion sélectionné dans l'Assistant Installation. Sélectionner la case à cocher pour chaque élément de données à afficher sur VesselView.



Éléments de données sélectionnés cerclés

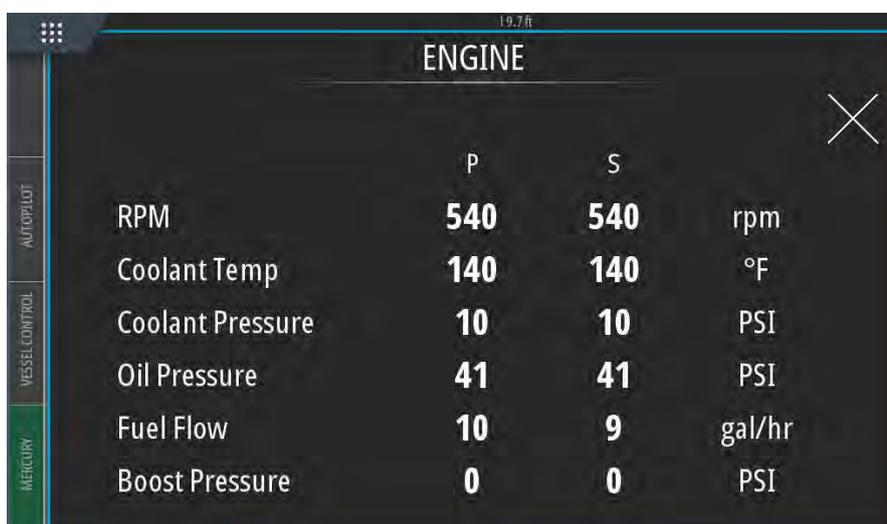
Section 4 - Setup and Calibrations (Paramétrage et étalonnages)

Pour afficher les éléments de données qui ont été sélectionnés dans la liste **Supported Data** (Données prises en charge) alors que le VesselView est en mode d'affichage opérationnel normal, touchez l'icône du logo M de Mercury située entre les indicateurs de régime.



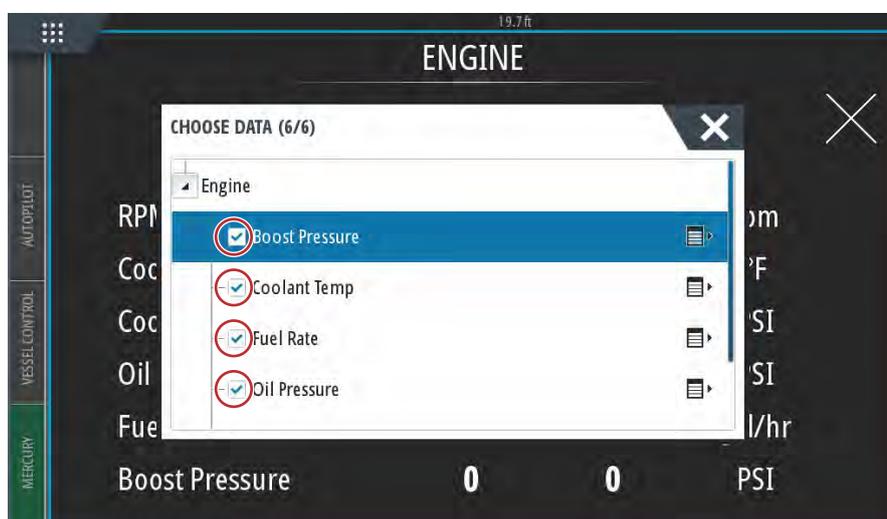
63272

Les éléments de données prises en charge sélectionnés, jusqu'à six éléments, seront affichés sur une seule fenêtre.



63273

Pour changer le contenu de cette fenêtre de données moteur, maintenez le doigt appuyé sur l'écran pendant plusieurs secondes. Si les sélections sont terminées, effleurez le X situé dans le coin supérieur droit de l'écran pour quitter la fenêtre.

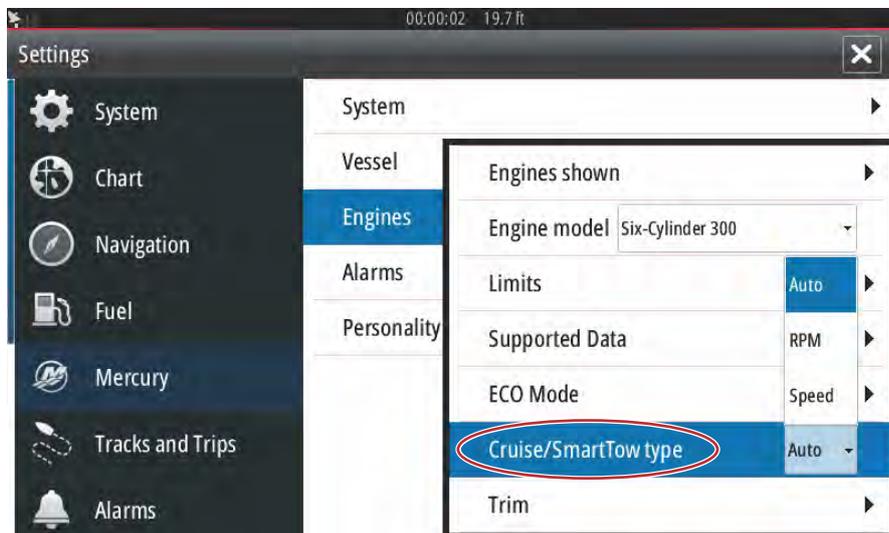


63274

Cochez ou décochez chaque donnée sélectionnée en effleurant les cases à cocher. Lorsque toutes les options ont été sélectionnées, effleurez le **X** pour fermer la fenêtre et revenir à l'écran **Engine Data** (Données moteur).

Type Cruise/Smart Tow

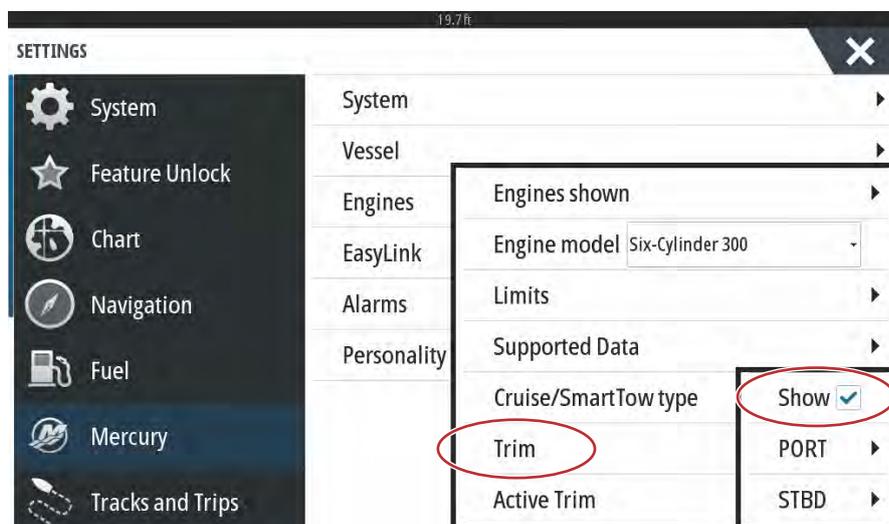
La configuration du type Cruise/Smart Tow permet au pilote de sélectionner le capteur à partir duquel les profils de lancement du programme du pilote automatique du régulateur et du programme Smart Tow collectent leurs données de vitesse. Les options sont les données basées sur le régime moteur ou les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



61712

Trim

Le paramètre Trim permet à l'utilisateur de cocher la case Show et d'afficher le graphique d'état de l'assiette à l'écran.

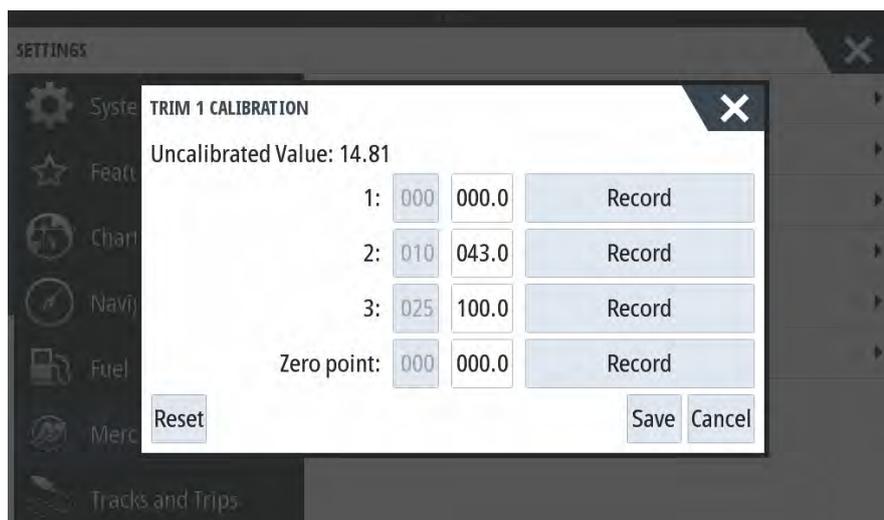


61715

L'étalonnage du trim permet au pilote de placer le trim dans sa position la plus haute et la plus basse et d'enregistrer les pourcentages. Ceci est utile pour déterminer la vraie position à 0° de la dérive – le point auquel le trim est parallèle avec le fond du bateau. Un trim correctement étalonné indiquera une position précise des curseurs à l'écran.

Section 4 - Setup and Calibrations (Paramétrage et étalonnages)

Pour étalonner le trim, rentrer complètement les moteurs et relever la valeur sur la ligne 1 qui correspondra au vrai 0 % de trim. Sortir complètement les moteurs et relever la valeur sur la ligne 3 qui correspondra au vrai 100 % de trim. Le point zéro est obtenu lorsque les moteurs sont parallèles avec le fond du bateau ; enregistrer cette position. Sélectionner Save (Enregistrer) pour conserver les nouvelles données d'étalonnage du trim.



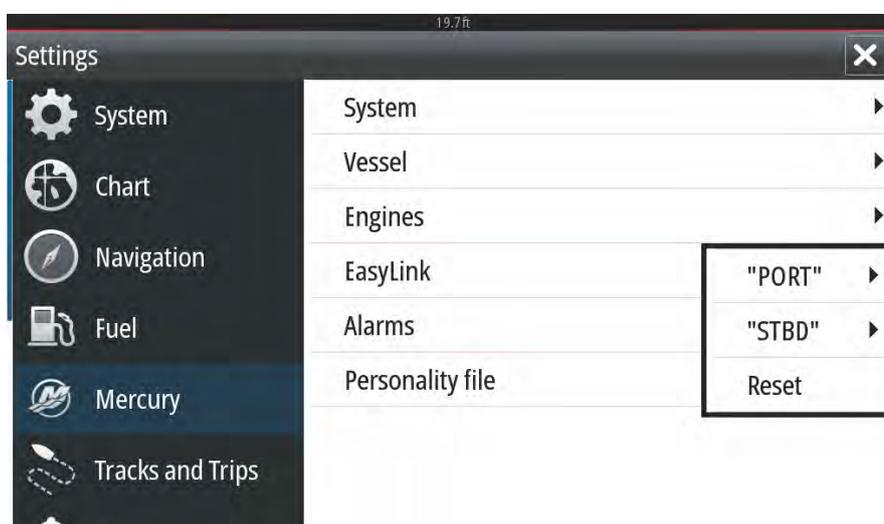
61716

Paramètres EasyLink

Intégration des jauges EasyLink

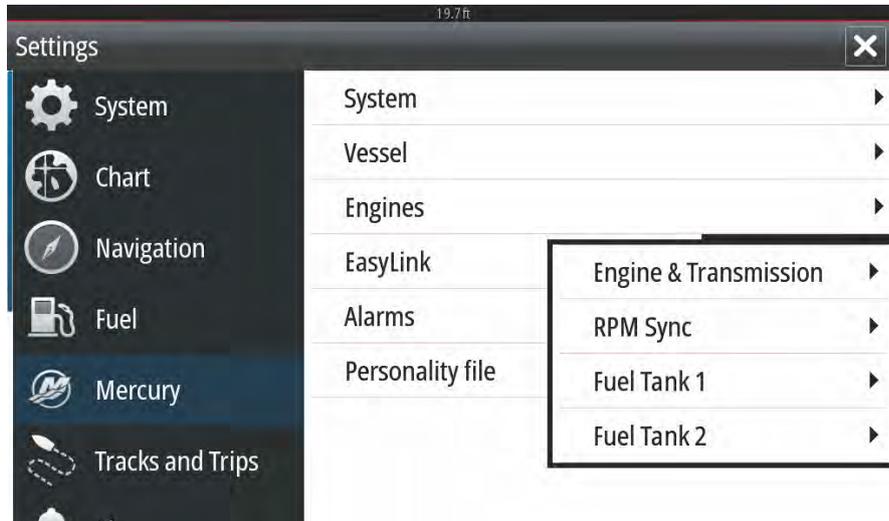
Sur les bateaux équipés de jauges SC 100, la case EasyLink doit être cochée dans VesselView pour que les données puissent être reçues par la jauge SC 100.

Easy Links (Liaisons simples)		
	Engine and Transmission (Moteur et Transmission) >	Bâbord ou tribord activé (coché), désactivé (décoché)
Bâbord et tribord >	RPM sync (Synchronisation de régime)	activé (coché), désactivé (décoché)
	Fuel tank 1 (Réservoir de carburant 1)	activé (coché), désactivé (décoché)
	Fuel tank 2 (Réservoir de carburant 1)	activé (coché), désactivé (décoché)



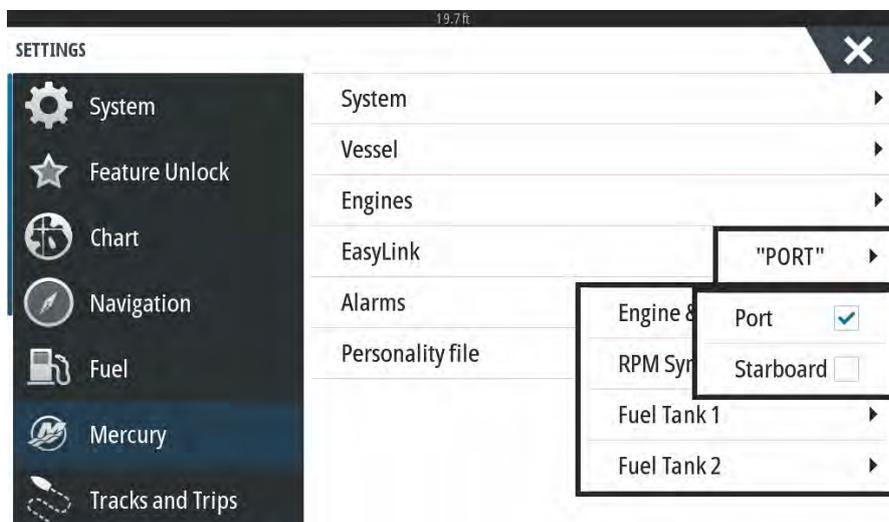
63150

Écran du menu principal EasyLink



63151

Menu d'options EasyLink



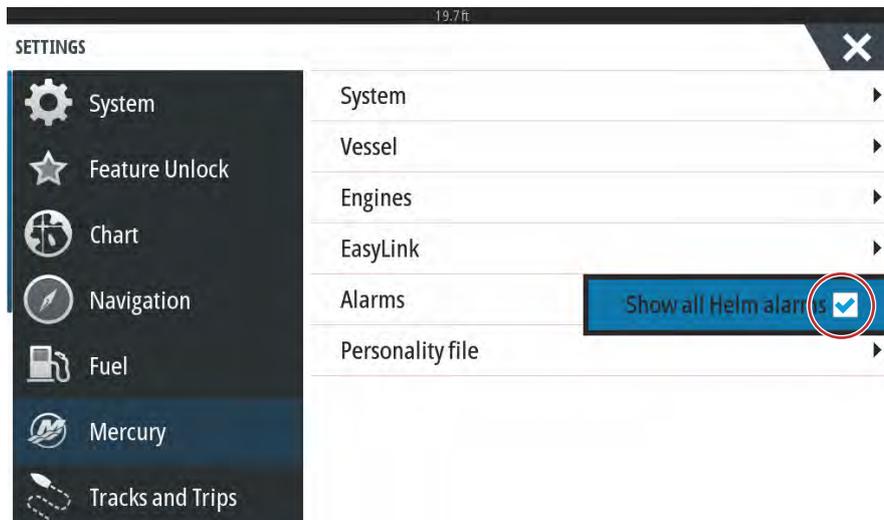
63152

Options de sélection de données source EasyLink

Alarmes

Réglage des alarmes

L'option Show all Helm alarms (Afficher toutes les alarmes de barre) peut être cochée pour afficher toutes les alarmes sur tous les écrans VesselView. La désactivation de cette option entraîne la perte des notifications sur les dispositifs VesselView supplémentaires impliquant des installations multiples.

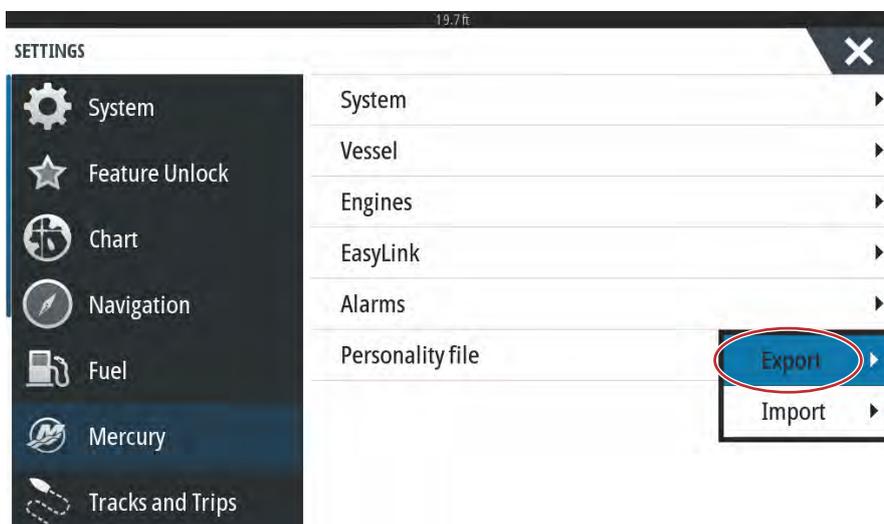


61718

Fichier personnalité

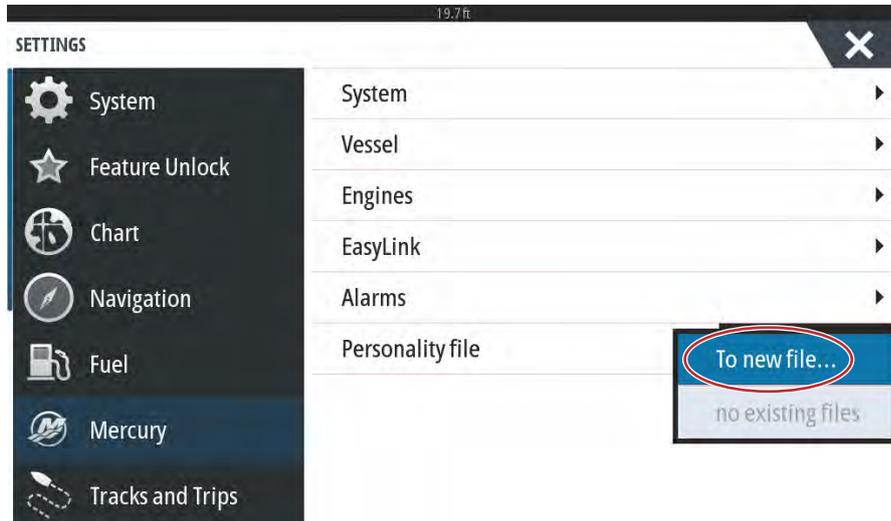
Export

Un fichier de personnalité du bateau rassemble tous les paramètres configurés pour un dispositif VesselView. Pour exporter ce fichier de personnalité, insérer une carte SD dans le port de lecture de carte et sélectionner Export (Exporter). Retirer la carte SD et transférer le fichier sur un autre dispositif VesselView en utilisant l'option Import (Importer).



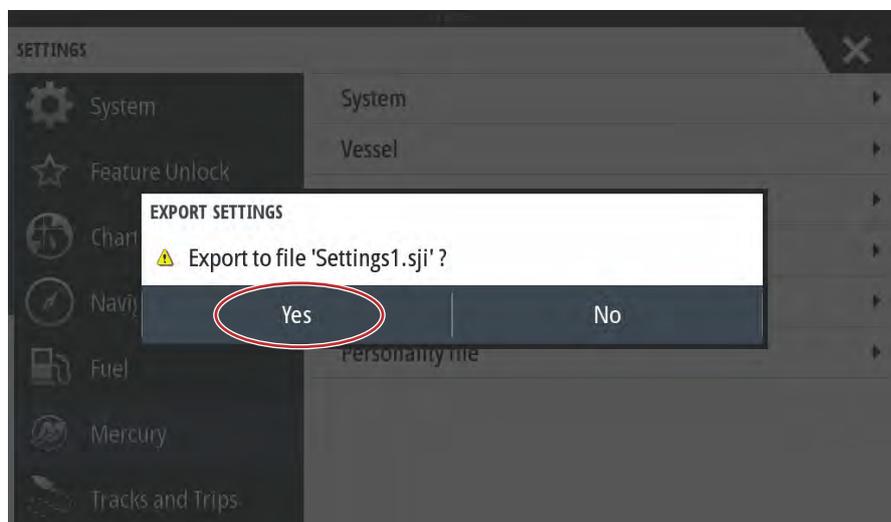
61719

Sélectionner Export (Exporter)



61720

Sélectionner To new file... (Vers nouveau fichier...)



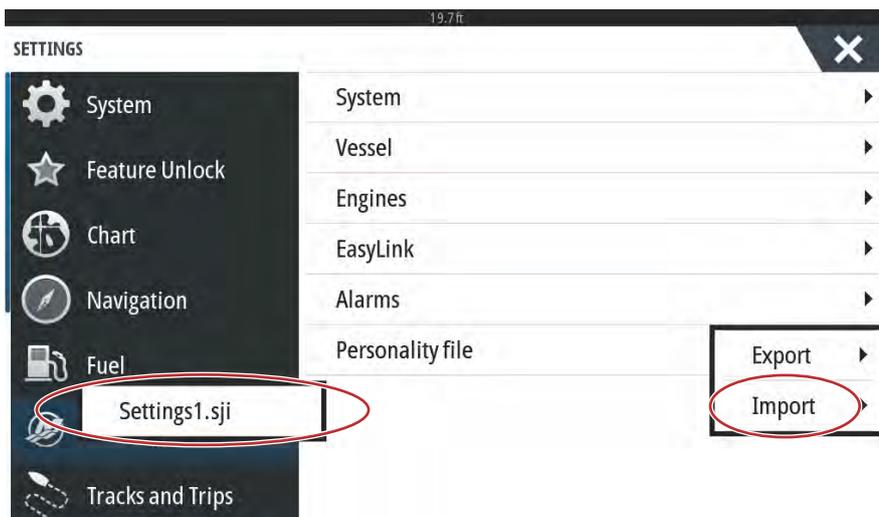
61721

Sélectionner Yes (Oui)

Le nouveau fichier de Personnalité est copié sur le niveau supérieur de la carte mémoire. Il n'est copié dans aucun dossier de la carte SD.

Import (Importer)

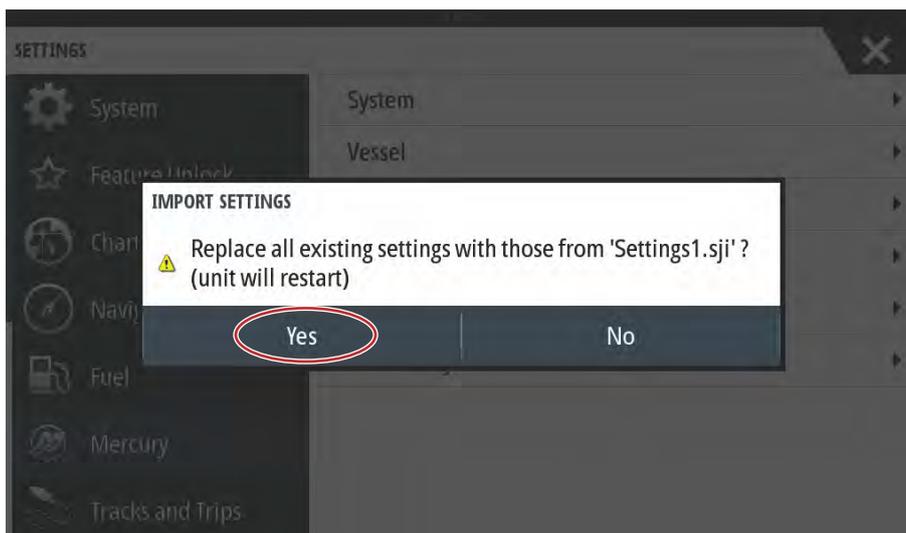
Pour importer ce fichier de personnalité, insérer une carte SD dans le port de lecture de carte du dispositif VesselView contenant un fichier Personnalité. Sélectionner Import (Importer). Une liste de fichiers détectés s'affiche à l'écran. Sélectionner un fichier et lancer l'importation.



61722

Personality File (Fichier personnalité)

Une nouvelle invite offre de remplacer tous les fichiers existants. Sélectionner Yes (Oui) VesselView importe le nouveau fichier de personnalité et l'unité redémarre.

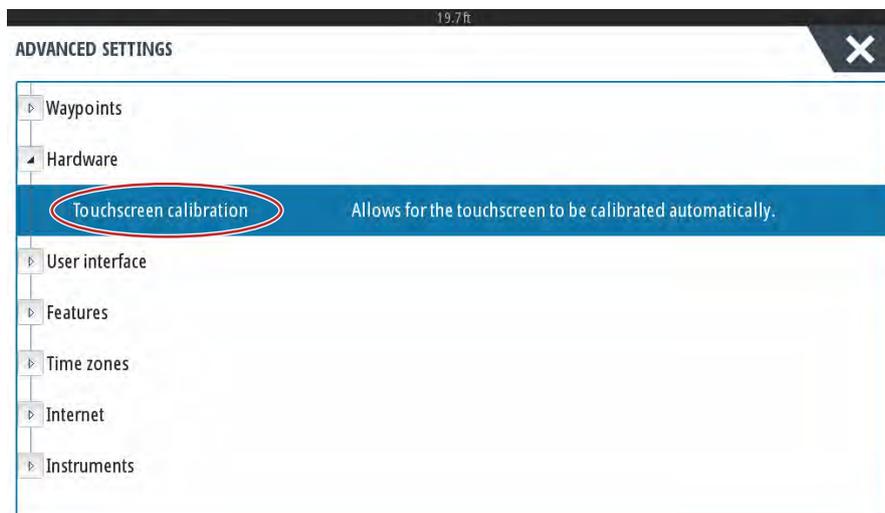


61723

Étalonnage de l'écran tactile

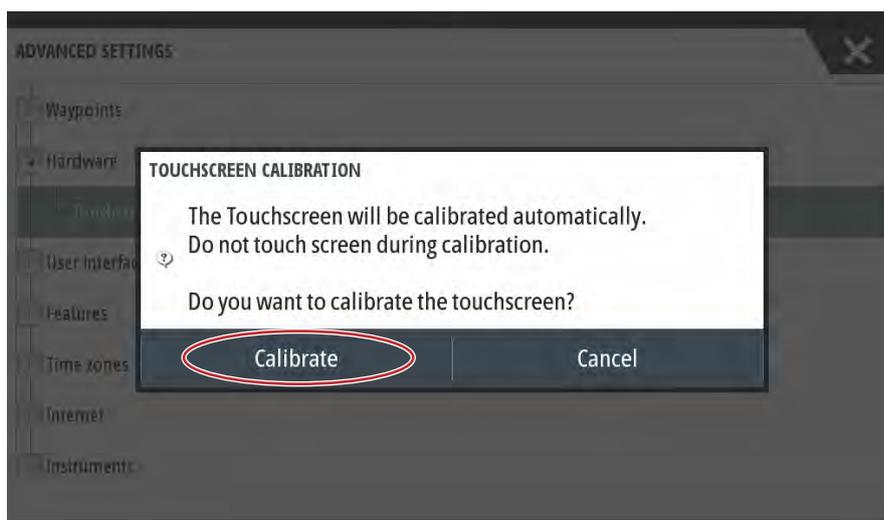
Étalonnage de l'écran tactile

Il est possible d'étalonner l'écran tactile à intervalles réguliers. Si un balayage ou des effleurements semblent ne pas répondre, activez le menu System Controls en faisant un balayage depuis le haut de l'écran. Sélectionnez l'option Settings (Paramètres). Sélectionnez System (Système). Sélectionnez l'option Advanced (Paramètres avancés). Sélectionnez l'option de menu Hardware pour faire apparaître l'élément de menu Touchscreen calibration (Étalonnage de l'écran tactile).



61493

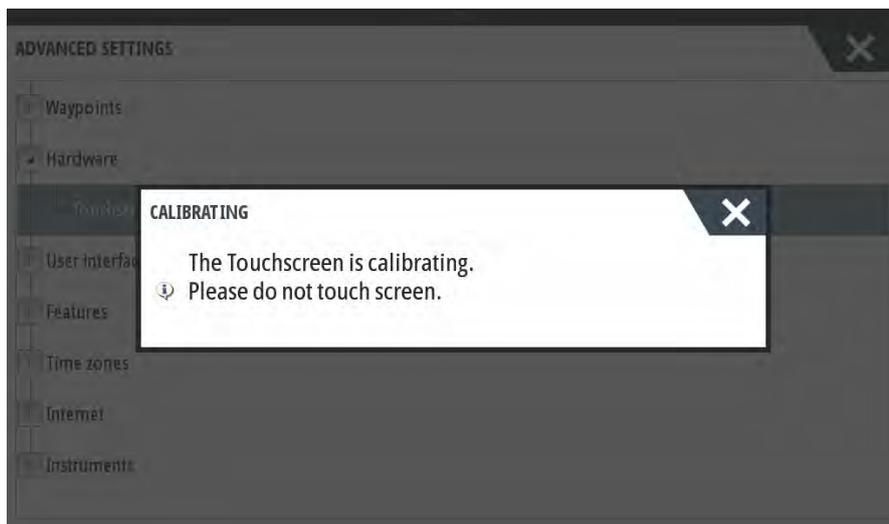
VesselView invite le pilote à confirmer l'étalonnage de l'écran tactile. Pour continuer l'étalonnage, sélectionner Calibrate (Étalonner).



61494

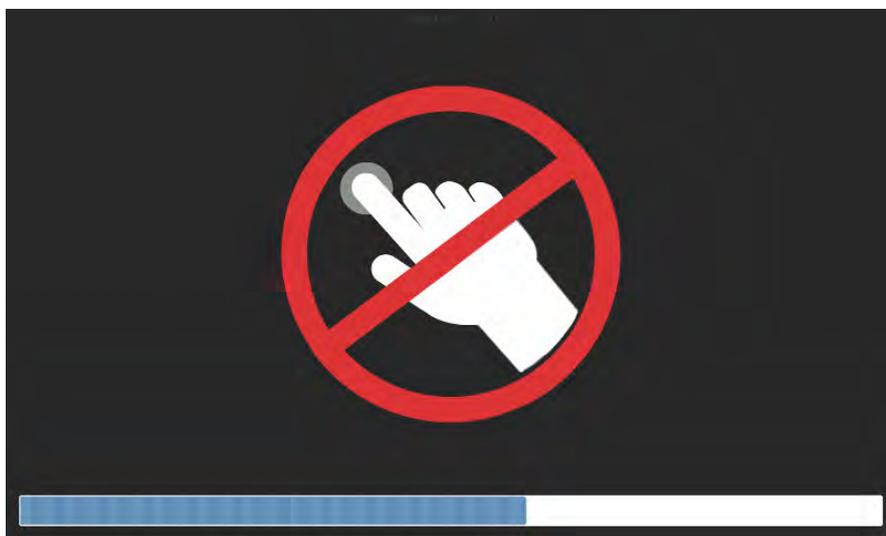
Section 4 - Setup and Calibrations (Paramétrage et étalonnages)

Il est important de ne pas toucher l'écran au cours du processus d'étalonnage.



61496

Une barre de progression s'affiche, indiquant au pilote que le processus est en cours. Une fois l'étalonnage effectué, l'affichage retourne au menu des Advanced Settings (Paramètres avancés).



61499

Section 5 - Alarmes d'avertissement

Table des matières

Avertissements - Pannes et alarmes.....	98	Alarmes Shallow Water (Eaux peu profondes) et	
Avertissement – Pannes et alarmes.....	98	Low Fuel (Niveau bas de carburant)	100

Avertissements - Pannes et alarmes

Avertissement – Pannes et alarmes

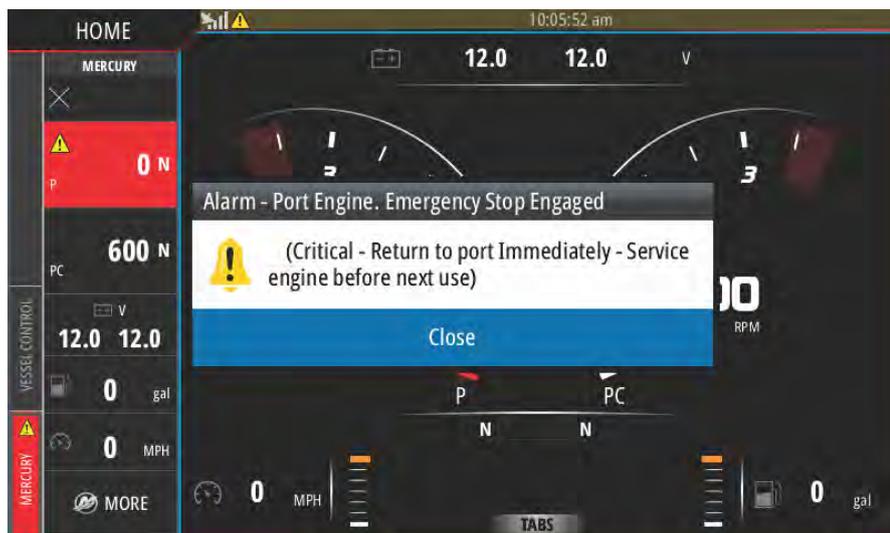
L'ensemble des avertissements, pannes et alarmes s'affiche à l'écran quelle que soit la fenêtre activée au moment de l'alarme. Lorsqu'une alarme est activée, une fenêtre présentant le texte de l'alarme et l'avertissement apparaît, accompagnée d'une courte description des mesures à prendre.

Lorsqu'une alarme est déclenchée, l'onglet Mercury sur le côté gauche de l'écran s'affiche en rouge, accompagné du symbole d'avertissement international. Lorsqu'une alarme est active, l'écran affiche une fenêtre indiquant le message relatif à l'alarme et l'avertissement, ainsi qu'une brève description de la mesure corrective à prendre.

Les images suivantes illustrent la fenêtre des alarmes affichée au centre de l'écran, avec la barre de gauche fermée et ouverte.



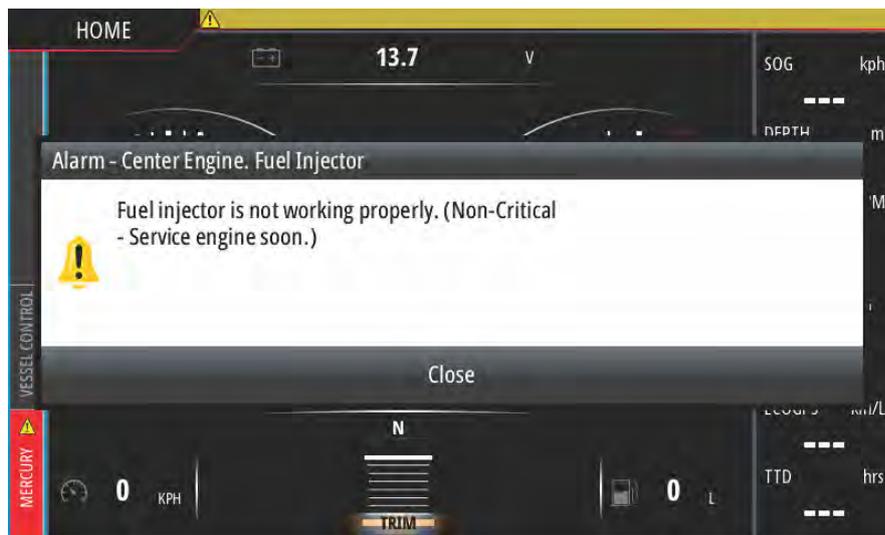
61773



61774

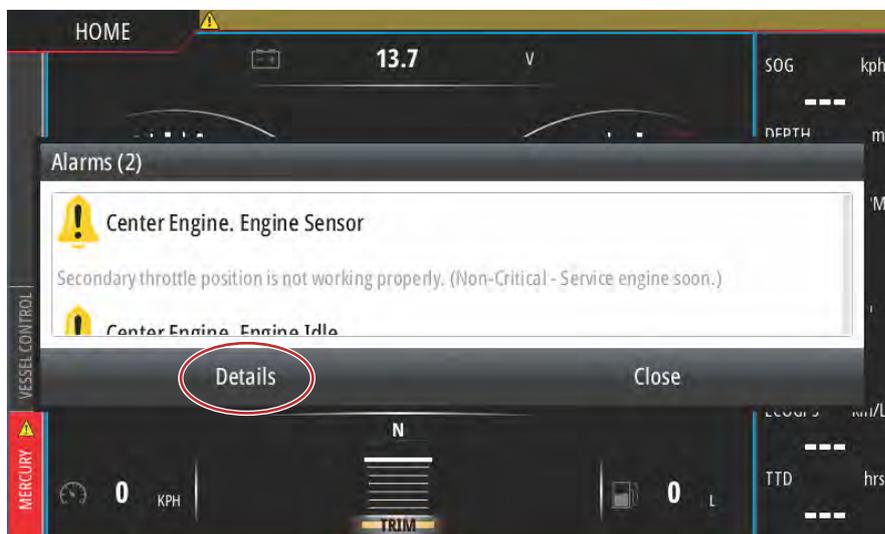
Les alarmes critiques sont généralement accompagnées d'une réaction du système Engine Guardian de Mercury, qui peut réduire la puissance, réduire le régime moteur maximum ou forcer le ralenti. Toutes les pannes critiques sont indiquées au pilote par un signal sonore. Une panne critique déclenche une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

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

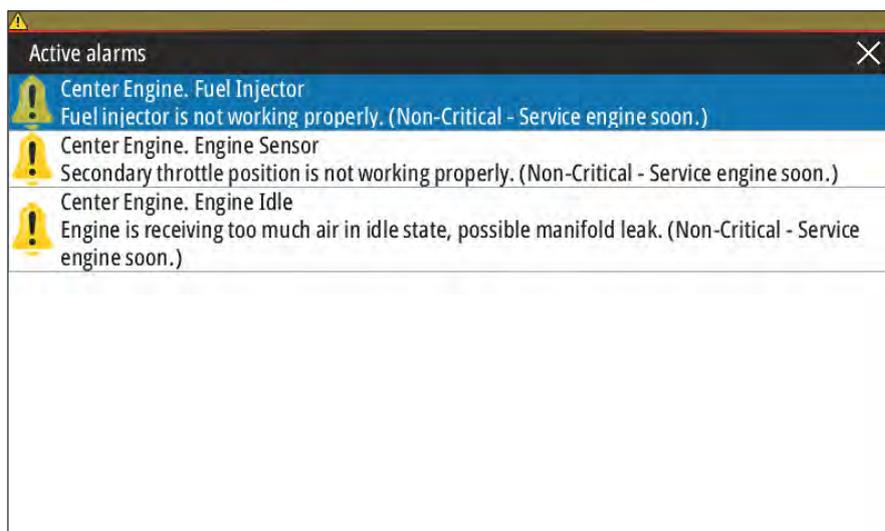


61545

Les fenêtres contextuelles des pannes permettent au pilote d'obtenir des informations supplémentaires sur les pannes individuelles. Sélectionner l'option Details (Détails) pour afficher les explications supplémentaires sur la panne.



61542



61548

Pour confirmer la panne et retourner à l'écran principal de VesselView, sélectionner le X dans le coin supérieur droit de la fenêtre Active alarms (Alarmes actives), ou sélectionner l'option Close (Fermer) dans la fenêtre contextuelle initiale.

Section 5 - Alarmes d'avertissement

Toutes les alarmes actives et tous les avertissements restent accessibles par l'intermédiaire de l'onglet Mercury sur le côté gauche de l'écran.



61546

Avant de supprimer une panne, faites inspecter, réparer ou remplacer la pièce défectueuse ou en panne, démarrez les moteurs et VesselView, puis laissez l'unité exécuter les balayages de mise en route du système. Si les balayages de mise en route du bateau sont satisfaisants, l'onglet Mercury situé sur le côté gauche de l'écran apparaît en vert. Il est toujours possible d'afficher l'historique des alarmes en sélectionnant l'écran du menu principal, puis en choisissant l'option Alarms. L'historique des pannes apparaît à ce stade.

Alarmes Shallow Water (Eaux peu profondes) et Low Fuel (Niveau bas de carburant)

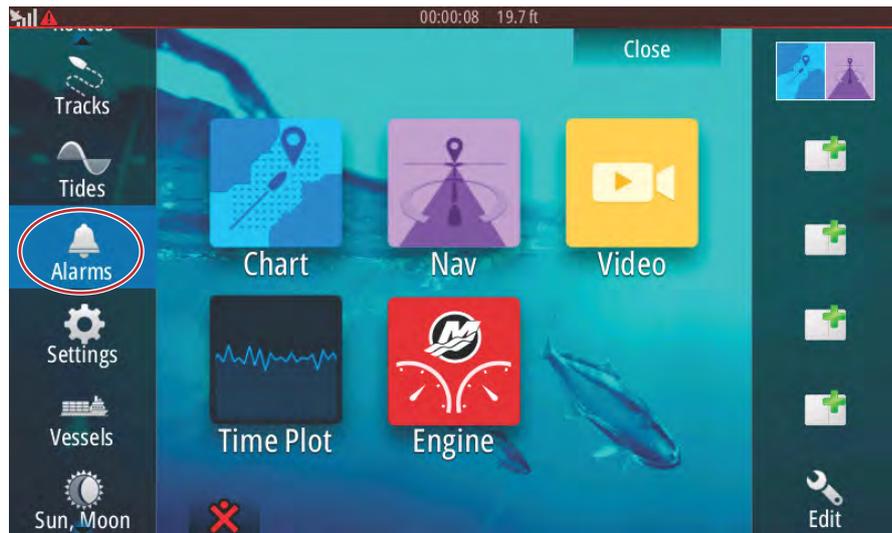
En cas de pannes non critiques, telles que Shallow water (Eaux peu profondes) et Low fuel (Niveau carburant bas), les six bips brefs retentissent et une fenêtre contextuelle comportant un court descriptif des pannes apparaît à l'écran.

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



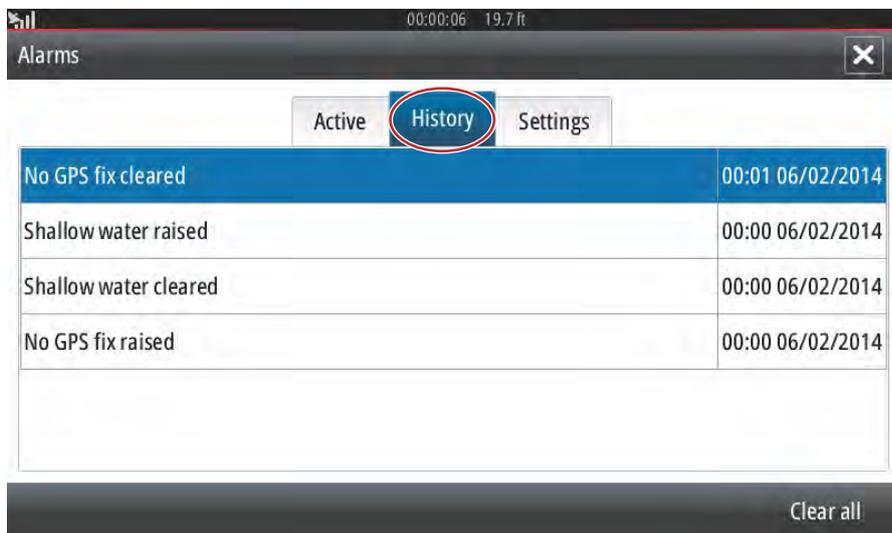
61778

Pour afficher la panne, sélectionner l'écran de menu principal, puis sélectionner l'option Alarms (Alarmes). La panne peut être affichée et les paramètres à l'origine de la panne modifié.



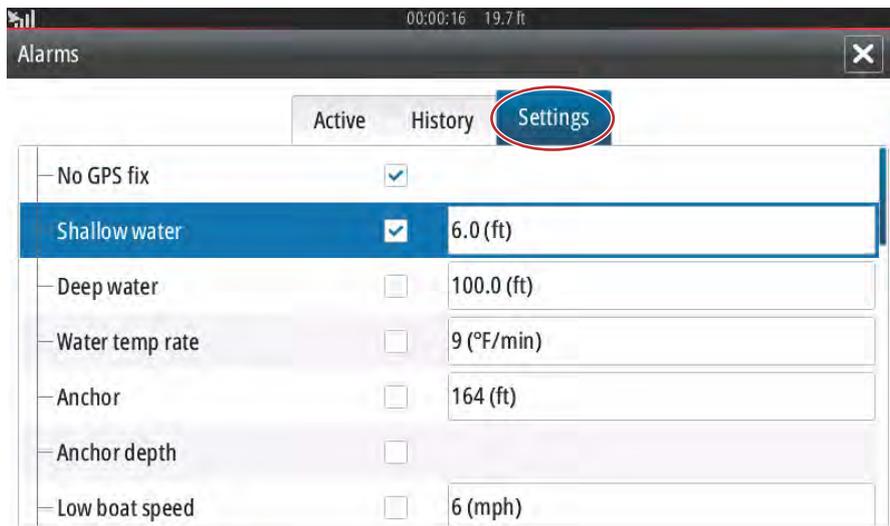
61781

Sélection des alarmes



61779

Onglet History (Historique)



61780

Onglet Settings (Paramètres)

Section 6 - Procédure de mise à jour du logiciel

Table des matières

Mise à jour de VesselView et du logiciel VesselView Link au moyen d'une connexion sans fil (Wi-Fi).....	104	Mise à jour au moyen de la carte micro SD	119
Mise à jour au moyen d'une connexion sans fil	104	Téléchargement du logiciel actuel	119
Comment mettre à jour votre logiciel d'affichage VesselView ?.....	117	Mise à jour du logiciel VesselView avec la carte mémoire micro SD	119
Vérifier la version actuelle du logiciel	117	Méthode de mise à jour du logiciel du module VesselView Link.....	121
Mise à jour au moyen d'une connexion sans fil	118		

Mise à jour de VesselView et du logiciel VesselView Link au moyen d'une connexion sans fil (Wi-Fi)

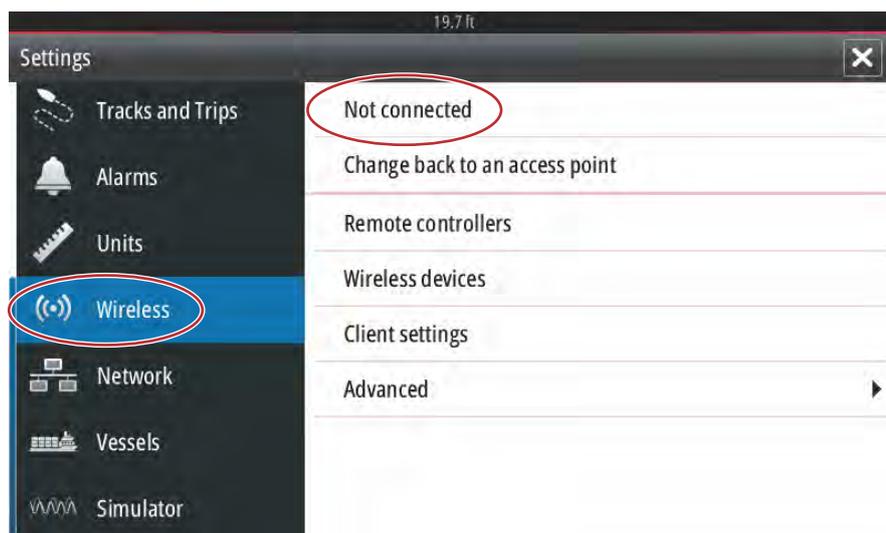
Mise à jour au moyen d'une connexion sans fil

Sélectionnez l'icône **Settings** (Paramètres).



64270

Sélectionnez **Wireless** (Sans fil) et **Not connected** (Non connecté).



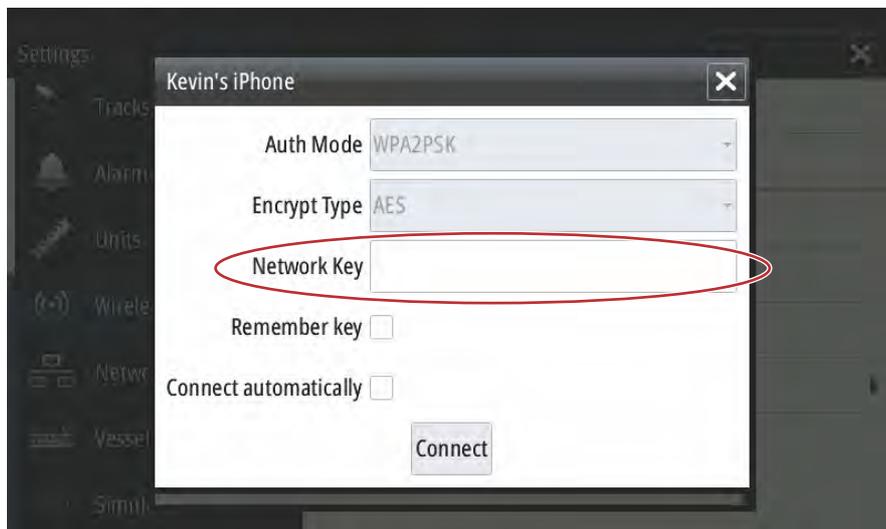
64271

Sélectionnez un réseau sans fil.



64272

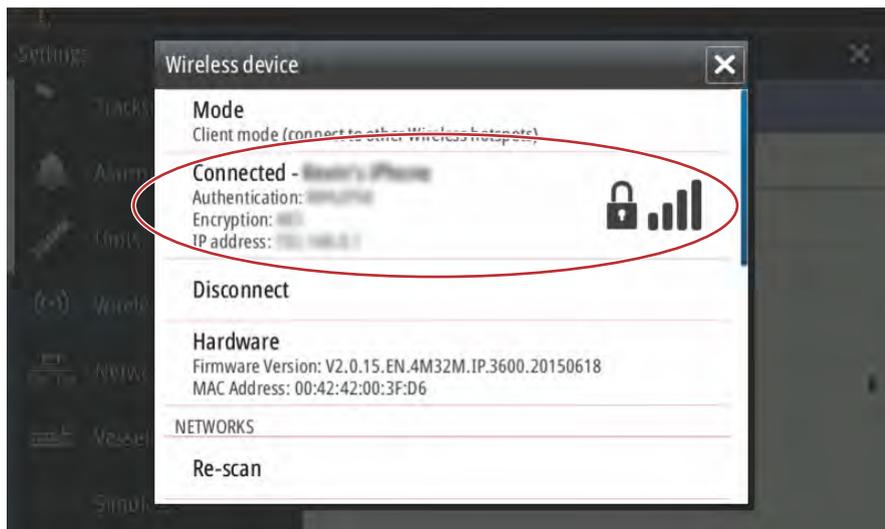
Saisissez un mot de passe **Network Key** (clé réseau) si nécessaire et sélectionnez **Connect** (Se connecter). La clé réseau est sensible à la casse. Les caractères par défaut d'un clavier virtuel sont les caractères majuscules ; par conséquent, vous devez vous assurer de saisir les bons caractères au moment de taper le mot de passe.



64273

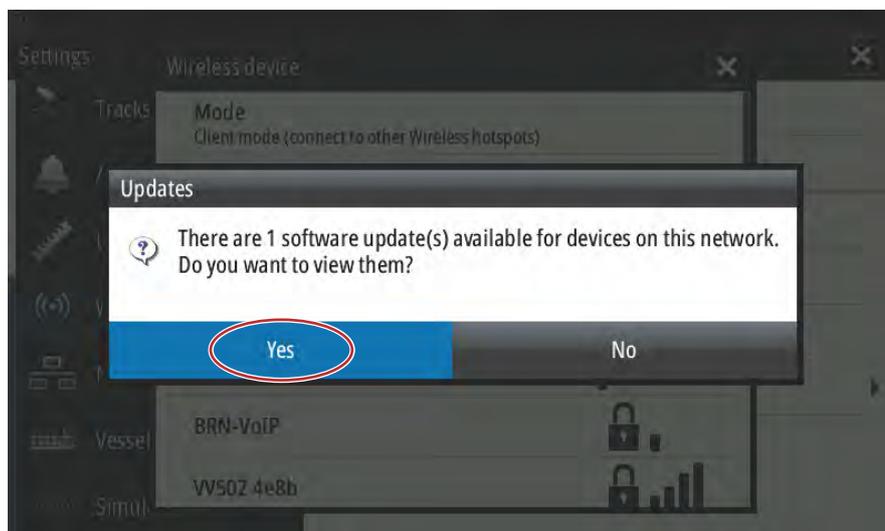
Section 6 - Procédure de mise à jour du logiciel

Le périphérique sélectionné devrait indiquer **Connected** (Connecté). Vous devriez également remarquer l'icône d'un globe dans le coin supérieur gauche de la barre d'état. Ce globe indique à l'utilisateur qu'une connexion a été établie.



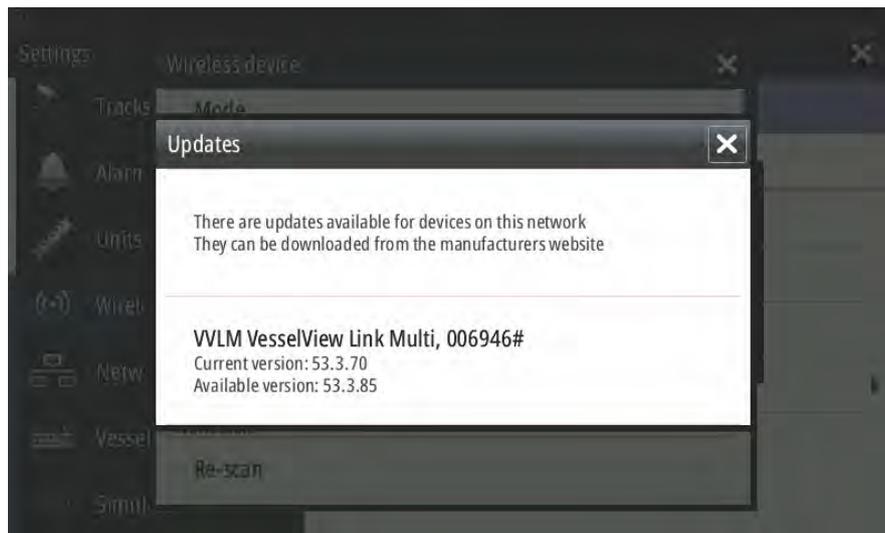
64274

Une fois la connexion établie, l'unité recherchera automatiquement les mises à jour logicielles. Sélectionnez **Yes** (Oui) pour afficher les mises à jour.



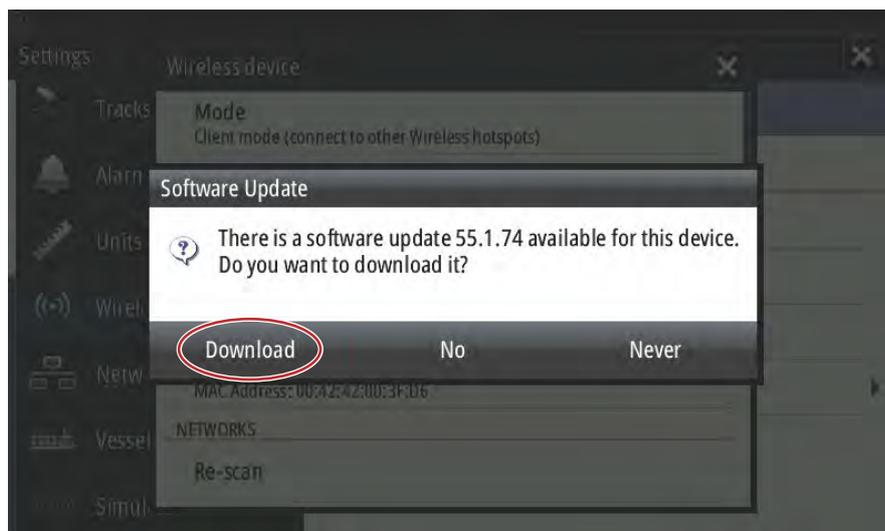
64275

Il est possible de télécharger les mises à jour de VesselView Link à partir du site Web de Mercury. Après la mise à jour VesselView, une autre fenêtre contextuelle permet à l'unité de télécharger la mise à jour VesselView Link sur une carte micro SD, par l'intermédiaire de l'unité. La carte serait alors utilisée dans VesselView Link pour mettre à jour le logiciel. Cliquez sur « X » pour fermer cette fenêtre.



64276

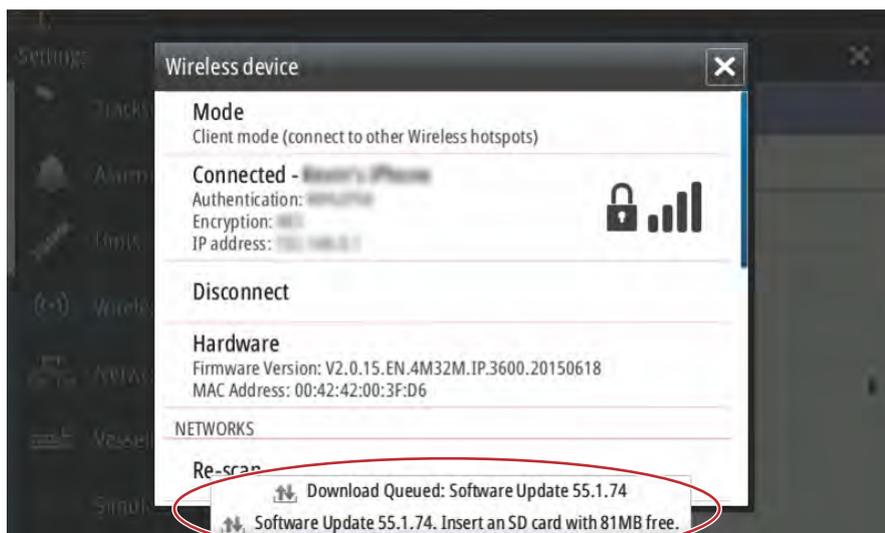
La capture d'écran ci-dessous présente la mise à jour de l'unité VesselView 702. La notification de fichier réelle peut varier selon l'unité et la version. Sélectionnez **Download** (Télécharger).



64277

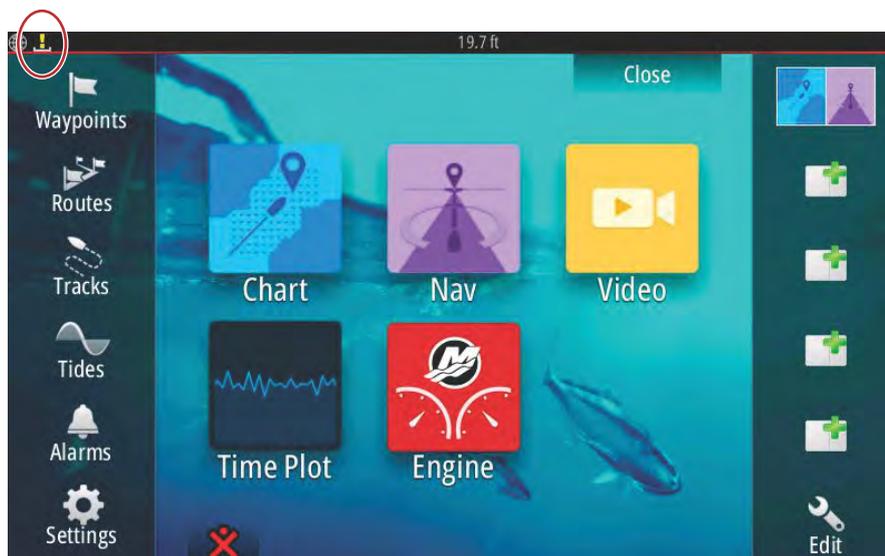
Section 6 - Procédure de mise à jour du logiciel

Une fenêtre contextuelle apparaît en bas de l'écran pour demander à l'utilisateur d'insérer une carte micro SD s'il n'y en a pas une déjà insérée dans l'unité VesselView.



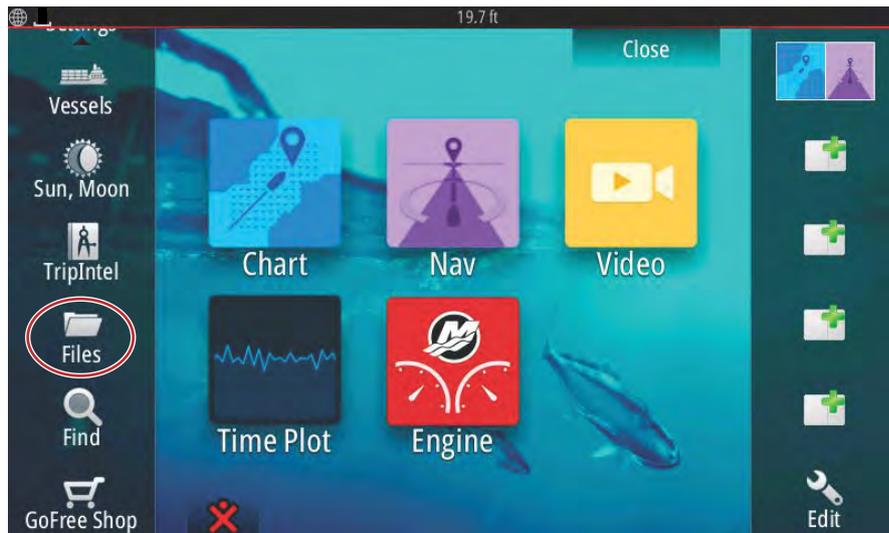
64278

Une icône de téléchargement apparaît également dans la barre d'état la plus en haut. La présence d'un point d'exclamation indique qu'il faut insérer une carte micro SD dans l'unité VesselView.



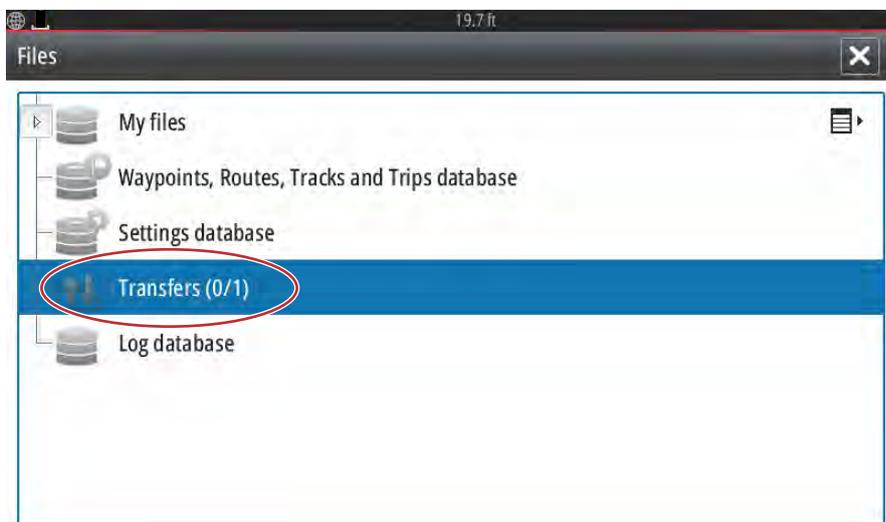
64279

Pour surveiller le téléchargement, sélectionnez l'icône **Files** (Fichiers). Il se peut qu'il faille faire défiler vers le haut/le bas ou faire un balayage du doigt pour naviguer jusqu'à l'icône **Files**.



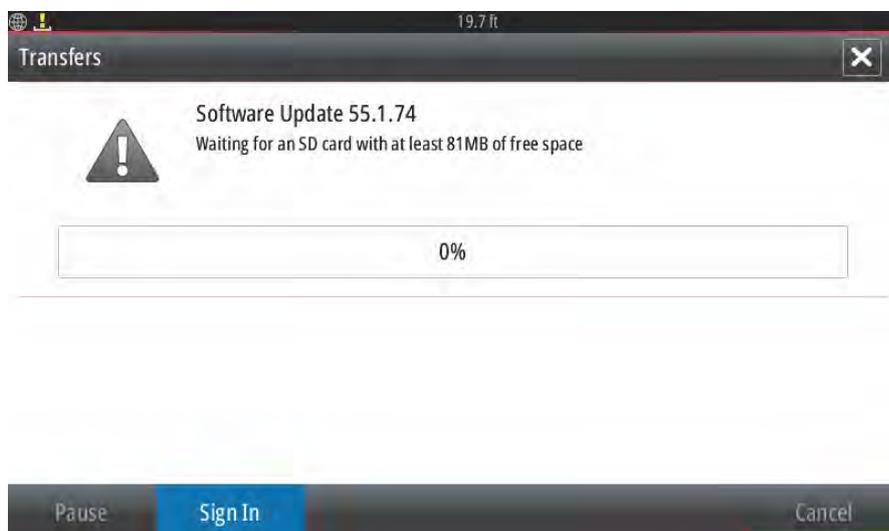
64280

Sélectionnez **Transfers** (Transferts).



64281

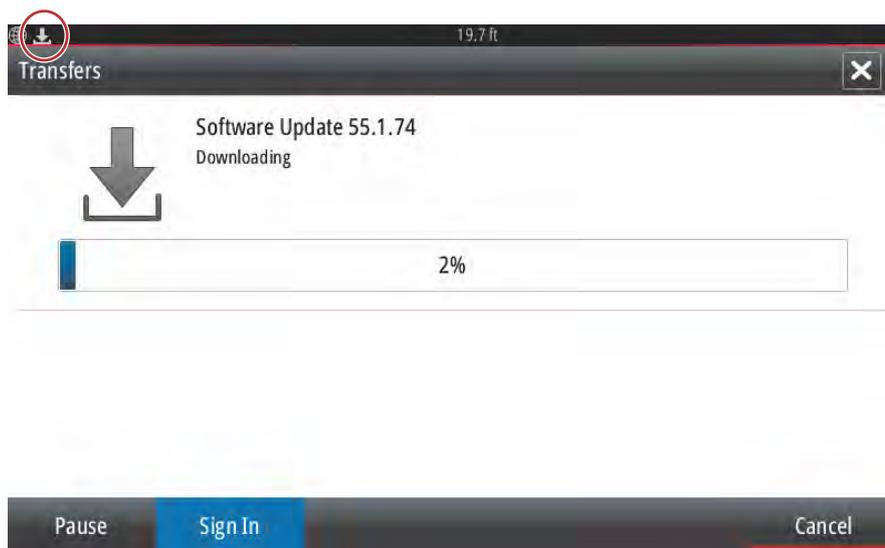
Le téléchargement de la mise à jour logicielle a lieu si une carte micro SD est présente. S'il n'y a pas de carte SD dans l'unité, un message apparaît pour indiquer que l'unité attend l'insertion d'une carte.



64282

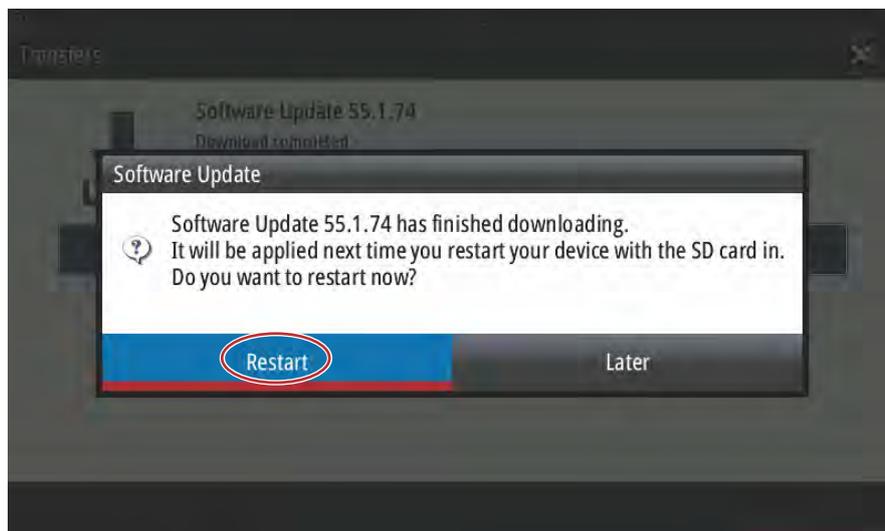
Section 6 - Procédure de mise à jour du logiciel

Insérez une carte micro SD, la mise à jour démarrera. L'icône de téléchargement située dans la barre d'état supérieure passera d'un point d'exclamation à une flèche orientée vers le bas.



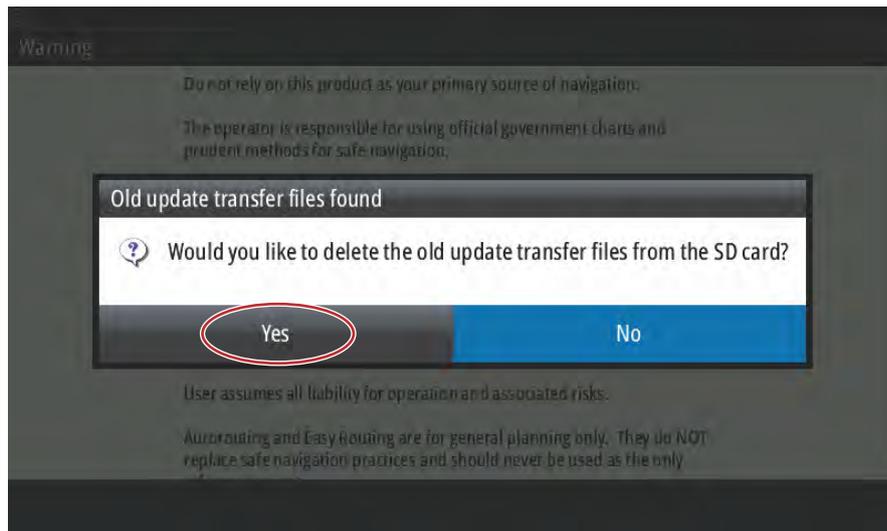
64283

Une fois le téléchargement terminé, l'utilisateur doit redémarrer l'unité. Sélectionnez **Restart** (Redémarrer) et la nouvelle mise à jour s'exécutera au moment du redémarrage.



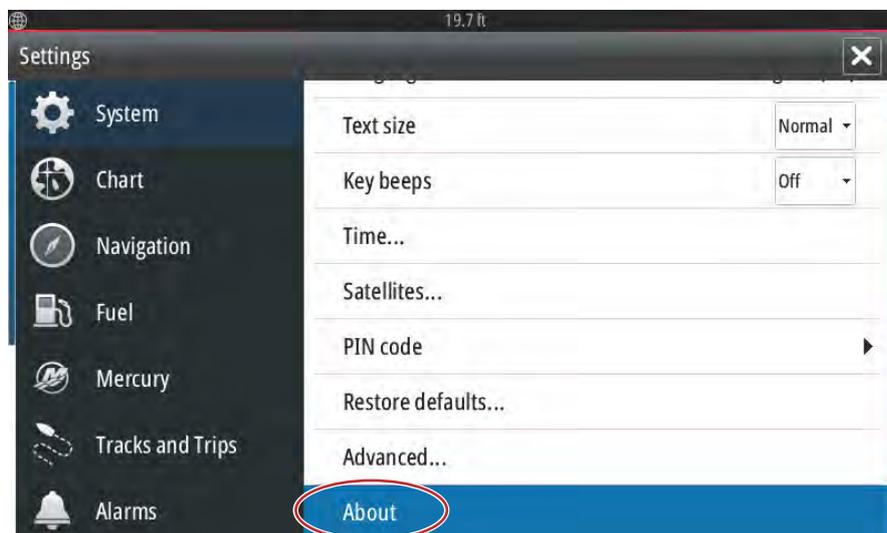
64284

Sélectionnez **Yes** (Oui) pour supprimer la mise à jour logicielle de la carte micro SD.



64285

Pour confirmer que la mise à jour logicielle est en place, sélectionnez **Settings** (Paramètres), **System** (Système), puis **About** (À propos de).



64286

Les numéros de version et d'application sont répertoriés sur le côté supérieur gauche de l'écran. Sélectionnez Support pour vérifier s'il y a d'autres mises à jour. Assurez-vous que l'unité est toujours connectée à une source Wi-Fi.



64287

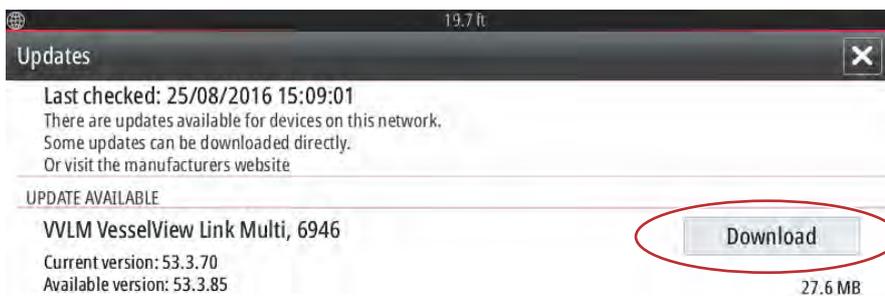
Section 6 - Procédure de mise à jour du logiciel

L'écran affiche les autres mises à jour éventuelles applicables au système. Dans le cas d'une mise à jour du module VesselView Link, un message demande à l'utilisateur d'insérer une carte micro SD dans le VesselView. Cette étape a lieu seulement sur les écrans d'affichage multifonctions lorsqu'aucune carte micro SD n'est encore insérée dans le VesselView. Les périphériques compatibles comportant déjà une carte insérée lancent tous les téléchargements automatiquement.



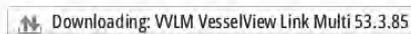
64288

Insérez une carte micro SD et sélectionnez **Download**.



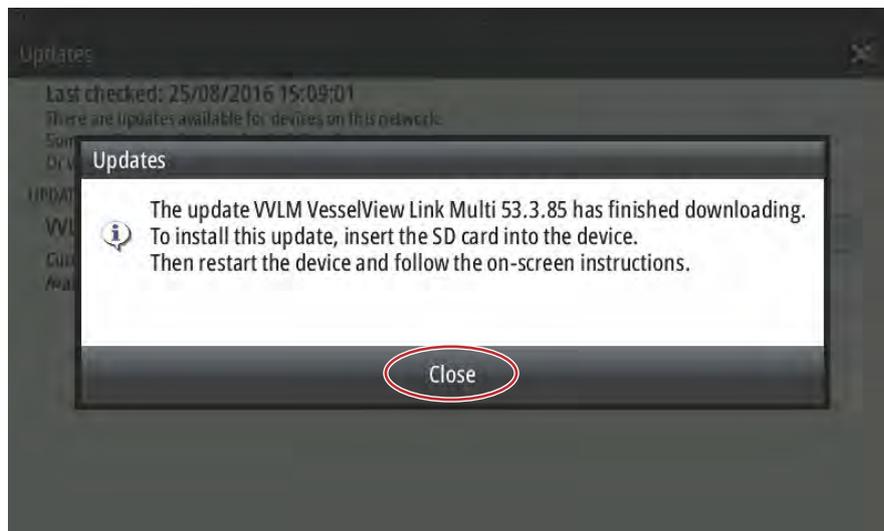
64289

VesselView commence à télécharger la mise à jour du VesselView Link à partir de la connexion sans fil vers la carte micro SD.



64290

La carte micro SD doit être retirée du VesselView et insérée dans la fente pour carte du VesselView Link ; les clients qui possèdent VesselView 502 doivent retirer l'unité du tableau de bord pour pouvoir accéder à la fente en question.



64291

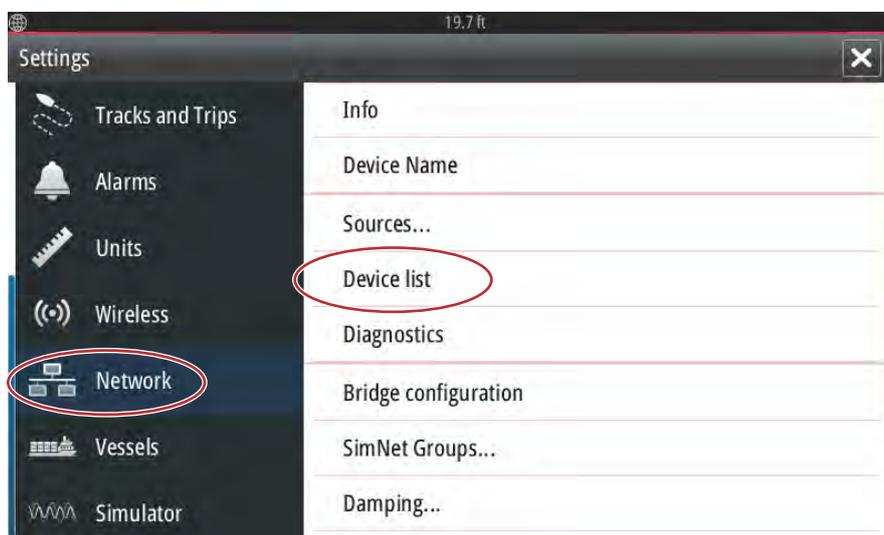
Section 6 - Procédure de mise à jour du logiciel

Le fait de sélectionner Install affiche un message demandant à l'utilisateur d'insérer la carte micro SD dans le module VesselView Link. Cliquez sur X pour fermer cette fenêtre.



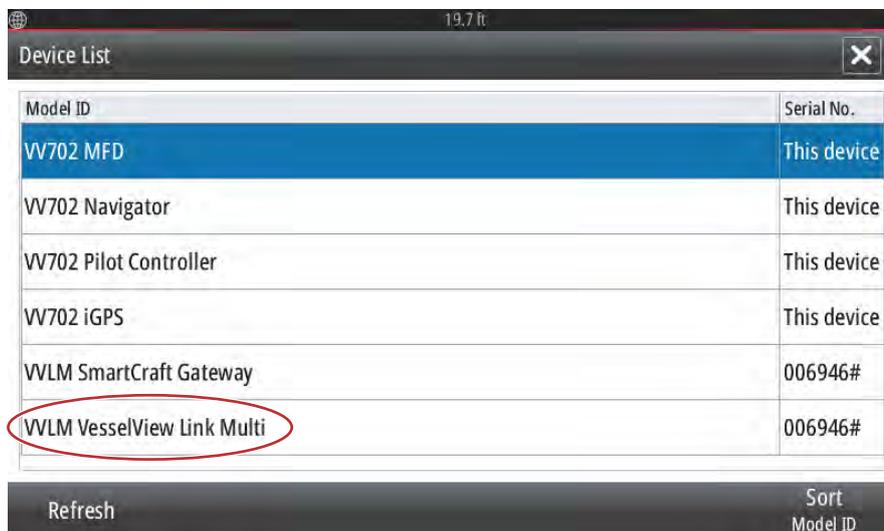
64292

Naviguez vers le menu **Settings** (Paramètres). Sélectionnez **Network** (Réseau), puis **Device list** (Liste des périphériques).



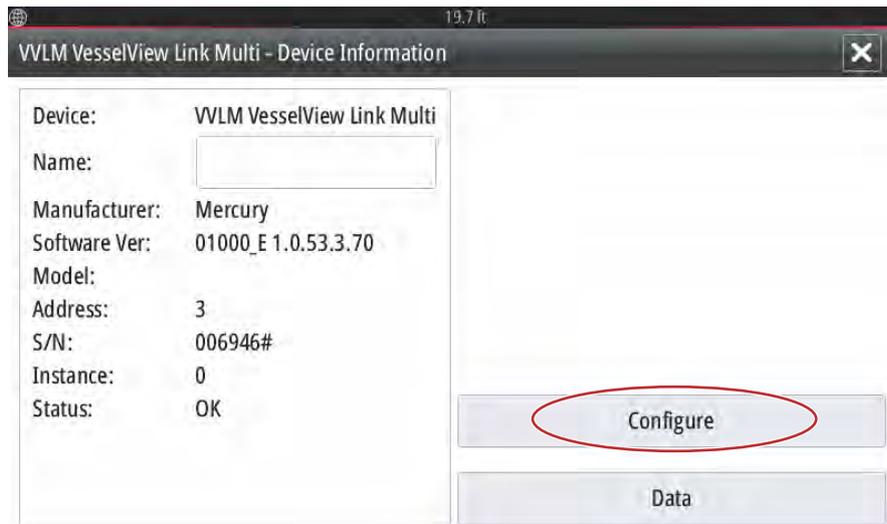
64293

Sélectionnez le module VesselView Link dans la liste. La capture d'écran ci-dessous est fournie à titre indicatif ; il se peut que votre module VesselView Link affiche la mention Single, dans le cas d'un bateau à un seul moteur.



64294

Sélectionnez **Configure** (Configurer).



64295

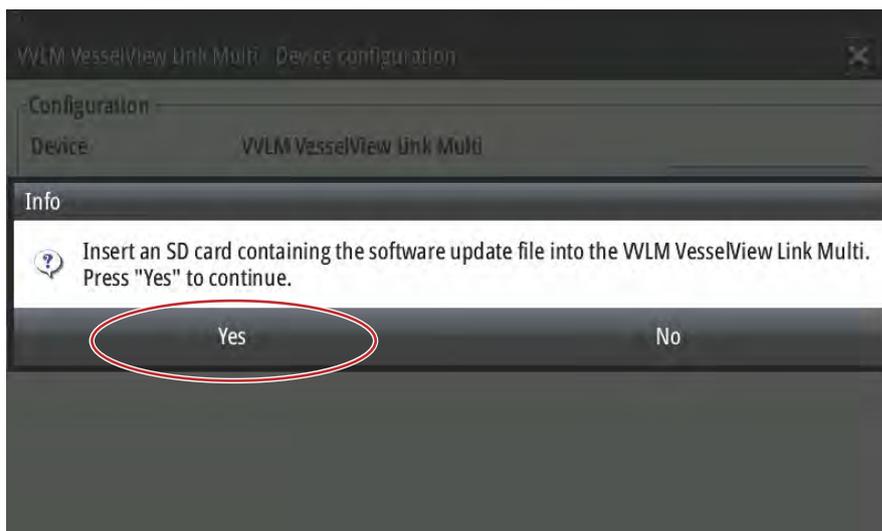
Sélectionnez **Upgrade** (Mettre à niveau).



64297

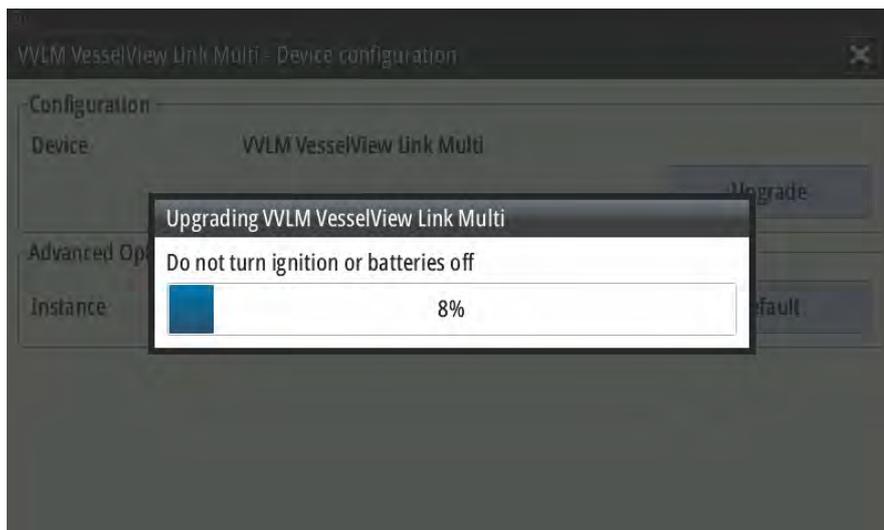
Insérez la carte micro SD dans le module VesselView Link. Sélectionnez **Yes** (Oui).

REMARQUE : La base de la carte micro SD - la face comportant les contacts métalliques - doit être orientée vers le haut, en direction de la partie supérieure du VesselView Link. La partie supérieure du VesselView Link est la face qui comporte les connexions.



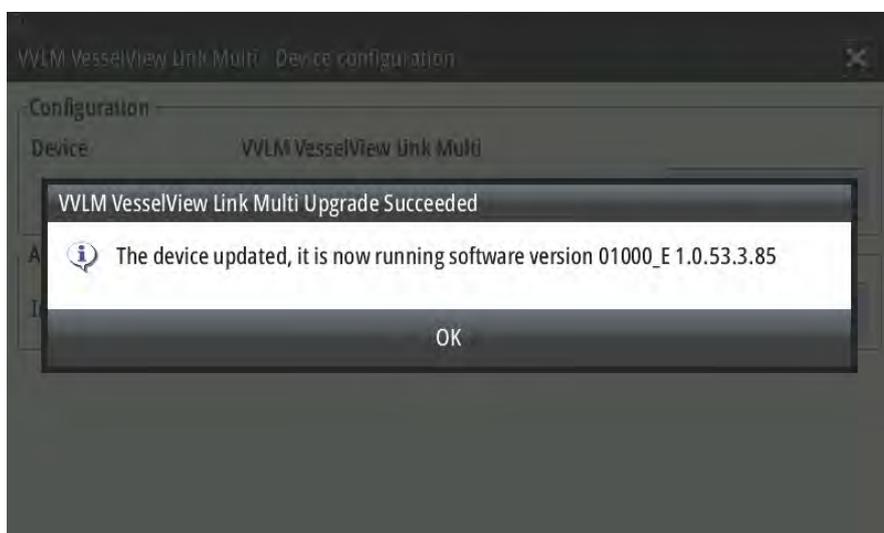
64298

La mise à jour commence.



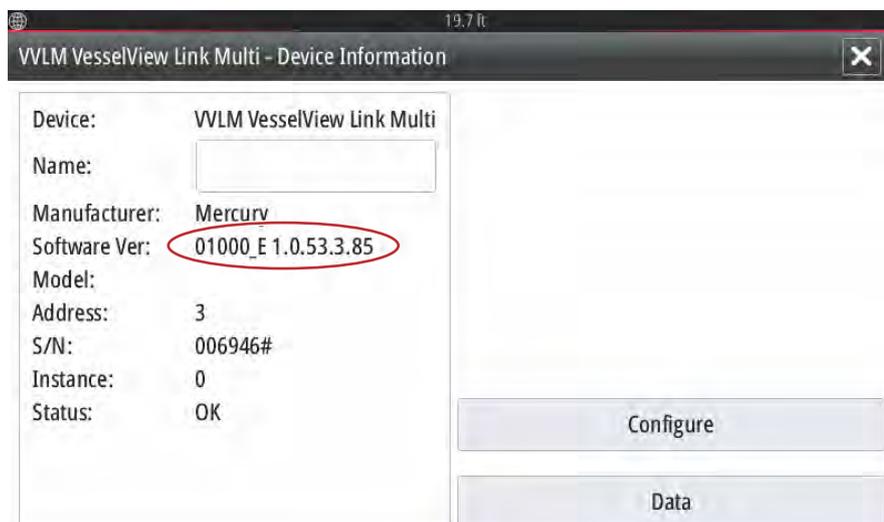
64299

La mise à jour devrait maintenant être terminée.



64300

L'utilisateur peut maintenant vérifier la version du logiciel dans la fenêtre **Device list** (Liste des périphériques).



64301

Où trouver la version du logiciel ?

Comment mettre à jour votre logiciel d'affichage VesselView ?

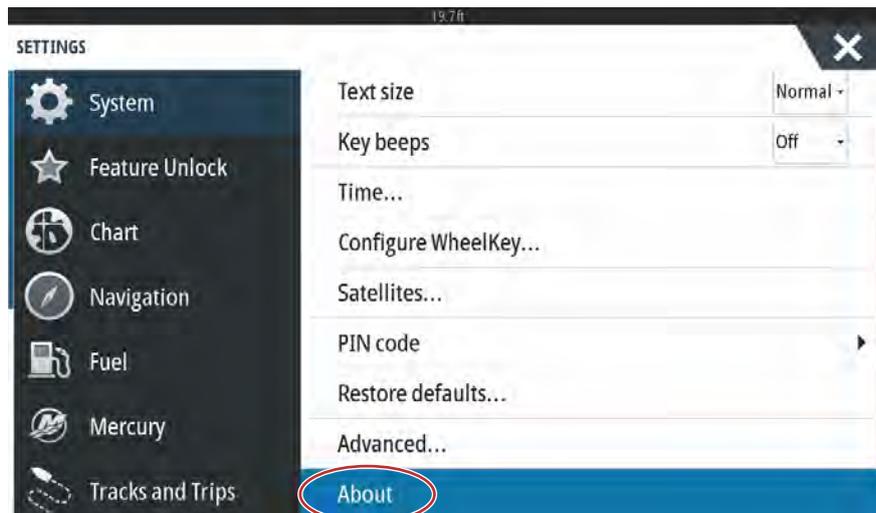
Il est possible de mettre à jour le logiciel VesselView de deux façons. L'une des façons consiste à utiliser la connexion Wi-Fi, l'autre consiste à utiliser le lecteur de carte micro SD de chaque unité.

Vérifier la version actuelle du logiciel

Le logiciel le plus récent du VesselView et du module Link peut être téléchargé en ligne en allant sur le site Web de Mercury ; <https://www.mercurymarine.com>. Pour connaître la version logicielle actuellement téléchargée dans VesselView, mettez en route VesselView. Si VesselView a déjà été mis en route, faites un balayage sur l'écran pour faire apparaître le menu System Controls. Sélectionnez Settings>System>About pour afficher la version logicielle actuellement téléchargée sur VesselView.



61469



61470

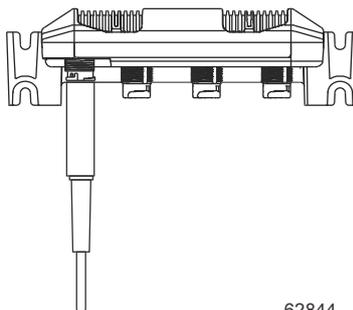


61471

Mise à jour au moyen d'une connexion sans fil

Les unités VesselView 502, 703 et 903 sont équipées d'un module Wi-Fi interne et d'une connectivité Bluetooth. Lorsqu'elles sont mises en route, ces unités interrogent régulièrement le réseau pour savoir si des fichiers de mises à jour sont disponibles sur le site Mercury Marine. Un message de confirmation de mise à jour s'affiche à l'écran pour demander à l'utilisateur d'accepter la mise à jour.

L'unité VesselView 702 est livrée avec un module Wi-Fi déjà inclus dans le kit. Ce module est utilisé pour rechercher automatiquement les mises à jour éventuellement disponibles sur le site de Mercury Marine. Lorsqu'une mise à jour est détectée, une fenêtre apparaît pour guider l'utilisateur dans le processus de mise à jour.



62844

Module Wi-Fi du VesselView 702

1. Assurez-vous qu'une carte mémoire micro SD est insérée dans la fente.
2. Établissez une connexion sans fil entre le VesselView et un point de connexion sans fil ou un portable faisant office de point d'accès sans fil.
3. Attendez que le VesselView ou le VesselView Link affiche une demande de mise à jour automatique.
 - a. Il est également possible de demander une mise à jour manuellement.
 - b. Si l'unité ne télécharge pas automatiquement les mises à jour, il est possible de télécharger les fichiers par le biais du site client Mercury ou de les faire envoyer par courriel par le service technique de Mercury.
4. Chargez la mise à jour de la carte micro SD du VesselView sur le VesselView.
5. Contrôlez la carte mémoire à la recherche du téléchargement du VesselView Link.
 - a. Si vous ne trouvez aucune mise à jour pour le VesselView Link, recherchez les fichiers en suivant la méthode décrite à l'étape 3 ci-dessus.
6. Installez la carte mémoire contenant le VesselView Link sur le VesselView Link.
7. Utilisez VesselView pour demander au VesselView Link de télécharger la mise à jour sur la carte en suivant le chemin d'accès : Network/Device List (Réseau/Liste des périphériques) : sélectionnez VesselView Link (pas le Gateway), puis choisissez « Configure » (Configurer) et « Upgrade » (Mettre à jour) pour que la mise à jour VesselView Link commence.

REMARQUE : Si aucune demande de mise à jour ne se lance, vous pouvez aller à « System » (Système), puis sélectionner « About » (À propos de). Une fois dans l'option About, si vous êtes connecté à Internet, il se peut que VesselView affiche une mise à jour disponible. En sélectionnant la mise à jour à cet endroit, le système demande à VesselView de télécharger sa mise à jour, mais il n'inclut pas VesselView Link dans le téléchargement.

Mise à jour au moyen de la carte micro SD

Tous les MFD sont équipés d'une fente de lecteur de carte micro SD. Reportez-vous à la **Section 1** pour connaître l'emplacement du lecteur de carte. Avec certains modèles de MFD, il se peut qu'il faille déposer le bloc d'affichage du tableau de bord pour pouvoir accéder à la fente du lecteur de carte.

Téléchargement du logiciel actuel

Toutes les mises à jour du logiciel VesselView se trouvent sur le site Web de Mercury Marine, à l'adresse : <https://www.mercurymarine.com>.

Téléchargez le fichier sur une carte micro SD de 512 MB ou plus avec un format FAT ou FAT 32. Pour vérifier le format de la carte micro SD sur votre ordinateur, vous devez aller dans les propriétés de la carte. Assurez-vous que le fichier se trouve sur le niveau racine de la carte micro SD. La racine du lecteur est le niveau le plus élevé, autrement dit l'endroit où le fichier n'est pas installé dans un dossier.

REMARQUE : Assurez-vous que la carte micro SD est complètement insérée dans la fente. La carte est convenablement insérée lorsqu'un clic retentit au moment de l'insertion et que la carte reste bien logée dans la fente.

Mise à jour du logiciel VesselView avec la carte mémoire micro SD

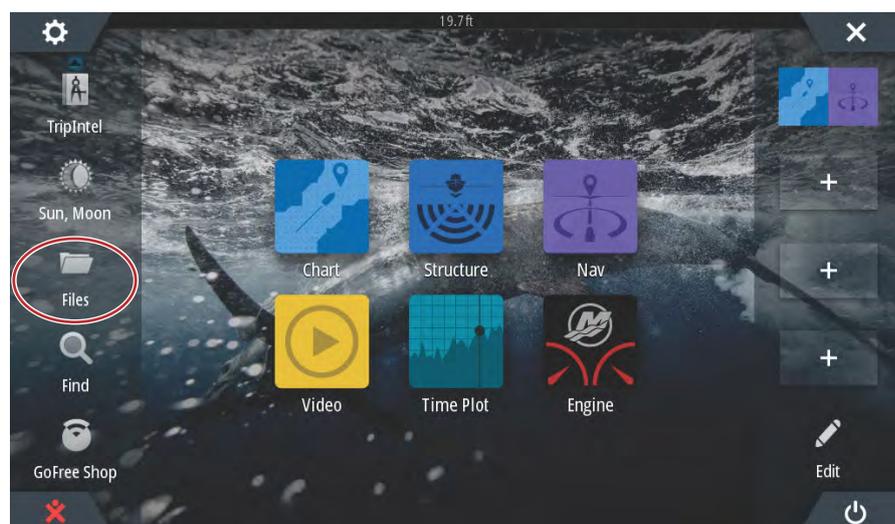
Les instructions ci-dessous expliquent comment mettre à jour le logiciel VesselView avec une carte micro SD.

1. Mettre la clé de contact sur marche et vérifier que VesselView est sous tension.
2. Insérez bien la carte micro SD dans la fente du VesselView jusqu'à ce qu'un clic se fasse entendre.
3. Effleurez l'onglet d'accueil situé en haut de l'écran pour faire apparaître la fenêtre d'accueil.



61450

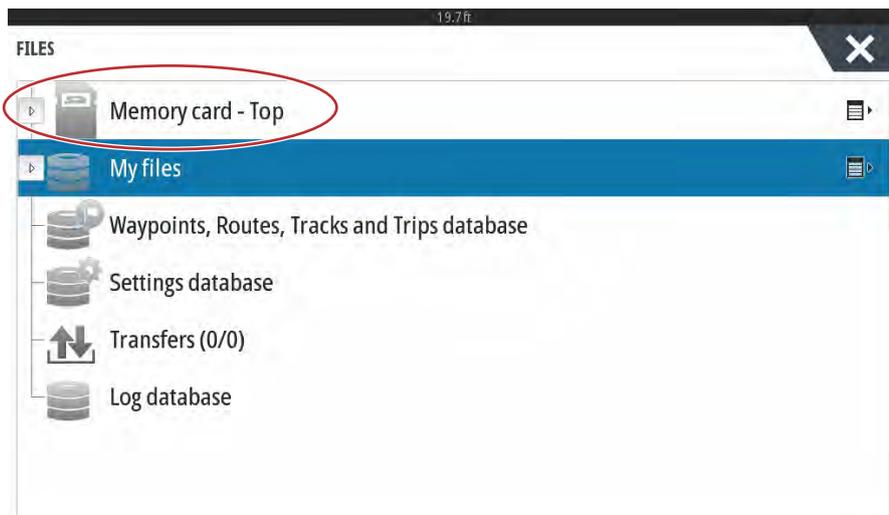
4. Sur l'écran d'accueil, faire un glissement du doigt sur la fenêtre de gauche vers l'icône Files (Fichiers).



61451

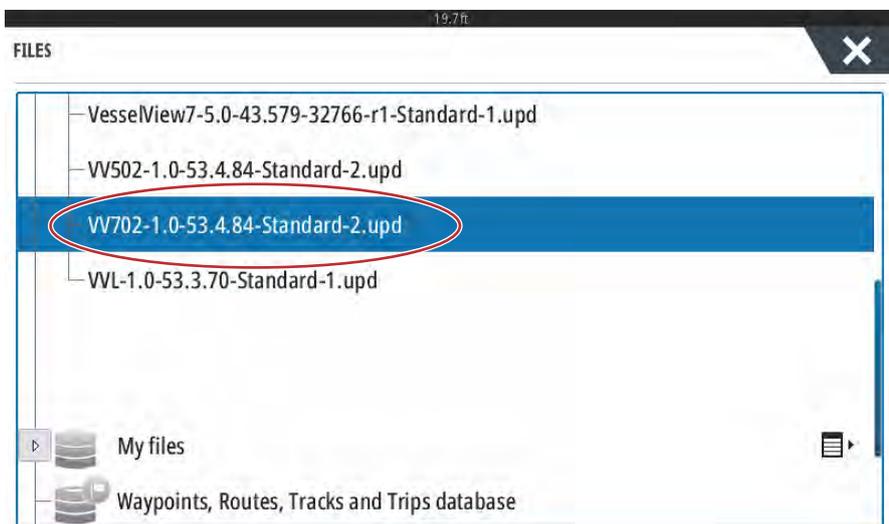
Section 6 - Procédure de mise à jour du logiciel

- Sélectionnez Memory card (Carte mémoire) parmi les options affichées.



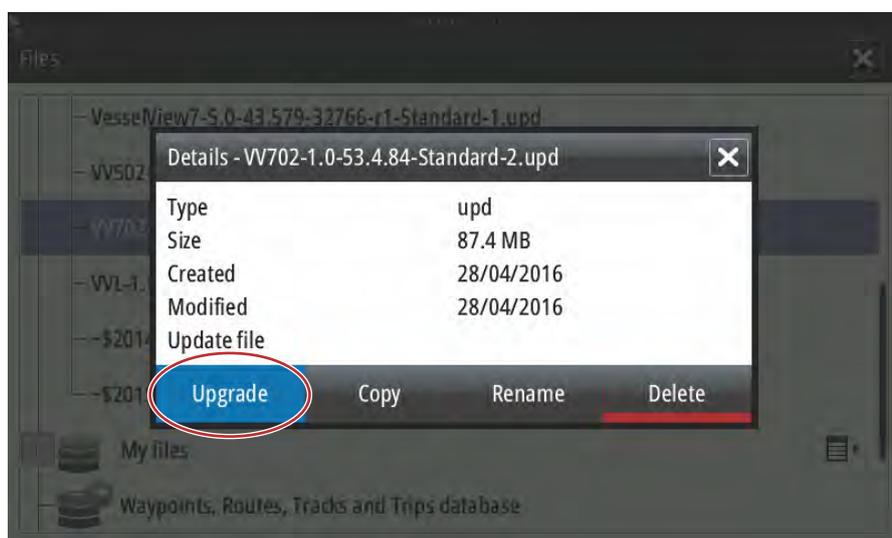
61453

- Sélectionner le fichier téléchargé depuis le site Web de Mercury. Le fichier de l'image suivante n'est illustré qu'à titre indicatif et ne correspond pas au nom réel du fichier à sélectionner.



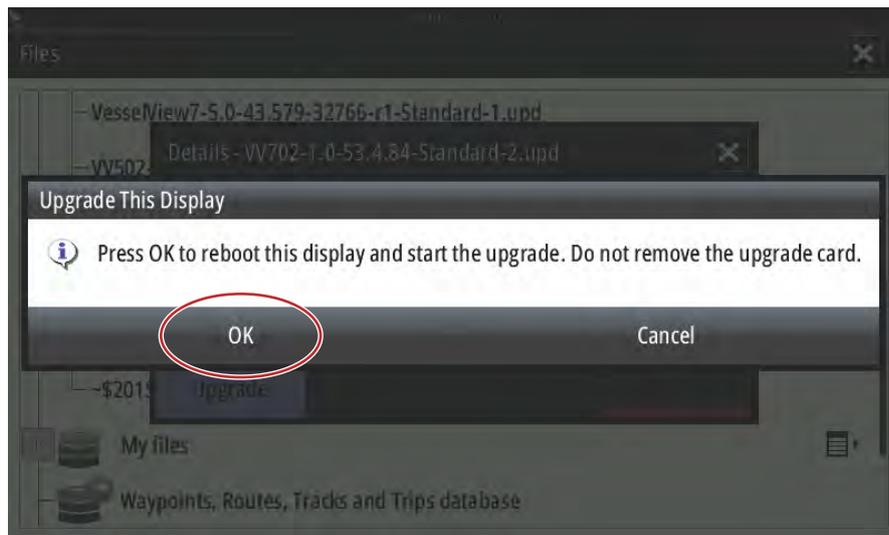
61455

- Sélectionner l'option Upgrade (Mettre à niveau) dans la fenêtre Details (Détails).



61456

8. Sélectionner OK dans la fenêtre Upgrade This Display (Mettre cet affichage à niveau). VesselView affiche une barre de progression indiquant la progression de la mise à niveau. Ne pas éteindre l'affichage au cours de cette étape de la mise à niveau. VesselView affiche brièvement un écran Restarting (Redémarrage). Après le redémarrage, VesselView est prêt à l'emploi avec son logiciel mis à niveau.



61458

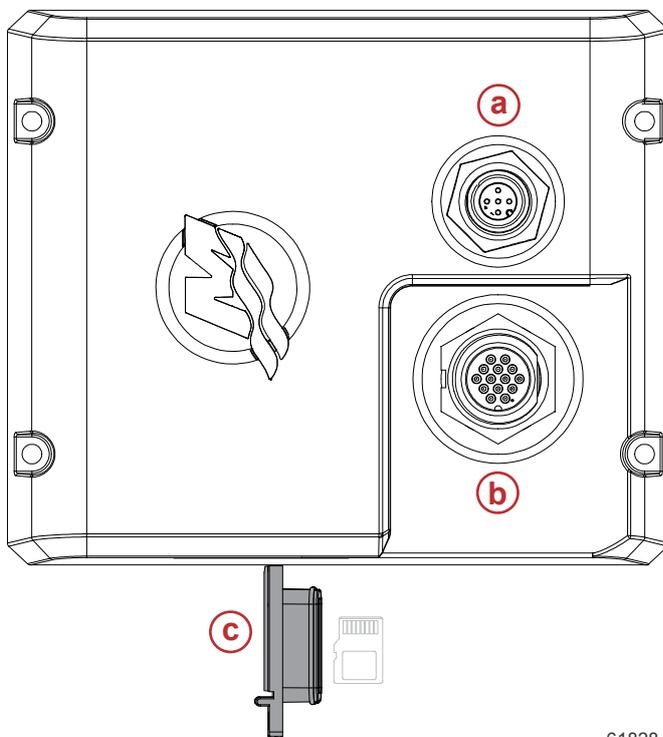
Méthode de mise à jour du logiciel du module VesselView Link

Il est possible de mettre à jour le module VesselView Link par le biais de l'unité VesselView. Les mises à jour du logiciel du module VesselView Link se trouvent sur le site Web de Mercury, sur la même page que les mises à jour du logiciel VesselView software. Reportez-vous à la section **Comment mettre à jour votre logiciel d'affichage VesselView ?**

Les instructions suivantes expliquent comment mettre à niveau le logiciel VesselView. Un accès à l'Internet est requis pour télécharger le fichier de mise à jour de la version depuis le site Web de Mercury. Il est également nécessaire de pouvoir transférer le fichier de mise à jour sur une carte micro SD FAT ou FAT 32.

REMARQUE : La taille du fichier est généralement de 30 Mo.

1. Mettre la clé de contact sur marche et vérifier que VesselView est sous tension.
2. Insérez bien la carte micro SD dans la fente du module VesselView Link jusqu'à ce qu'un clic se fasse entendre.

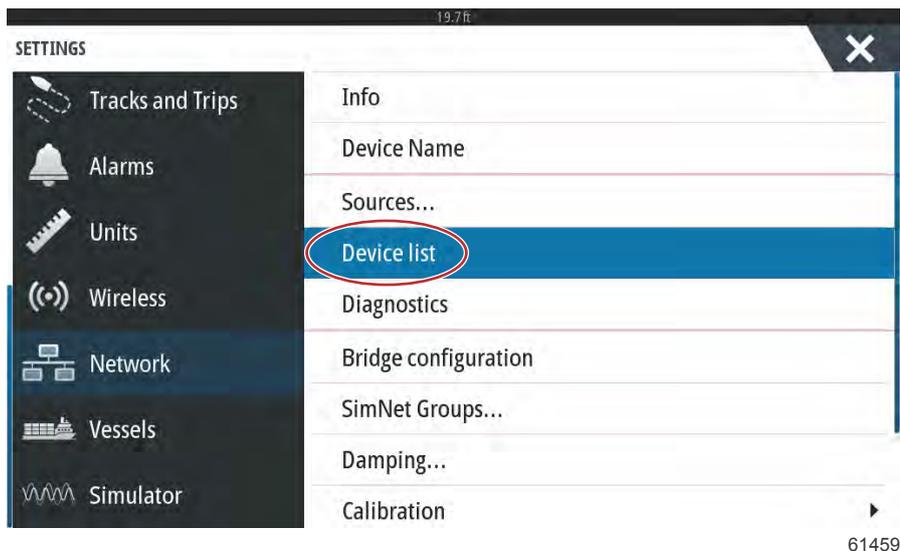


- a - Connexion NMEA 2K
- b - Connexion Alimentation/SmartCraft
- c - Fente de carte micro SD

61828

Section 6 - Procédure de mise à jour du logiciel

3. Toucher l'onglet HOME (Accueil) en haut de l'écran pour afficher l'écran d'accueil. Naviguer vers l'option Settings (Paramètres) dans la fenêtre de gauche. Sélectionner l'option Network (Réseau). Sélectionner la liste Device (Dispositif).

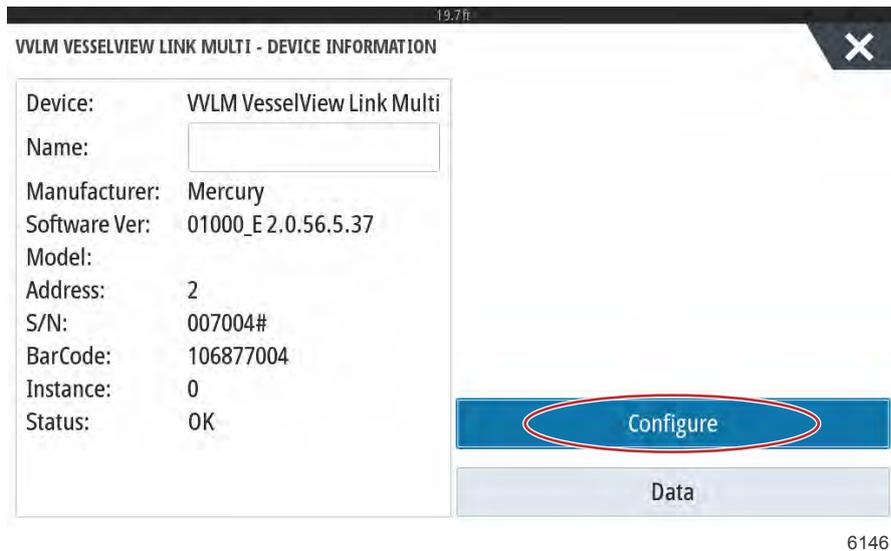


4. Sélectionner VesselView Link Module (Module VesselView) dans la liste des dispositifs disponibles. L'image suivante n'est fournie qu'à titre indicatif ; le module VesselView Link considéré peut afficher Single (Unique) pour une application à moteur unique.

The screenshot shows the 'DEVICE LIST' application interface. It features a table with two columns: 'Model ID' and 'Serial No.'. The 'WLM VesselView Link Multi' row is highlighted with a red circle. Below the table are 'Refresh' and 'Sort Model ID' buttons. The number '61460' is visible in the bottom right corner.

Model ID	Serial No.
VW702 iGPS	010926#
WV703 Echo	This device
WV703 MFD	This device
WV703 Navigator	This device
WV703 iGPS	This device
WLM SmartCraft Gateway	007004#
WLM VesselView Link Multi	007004#

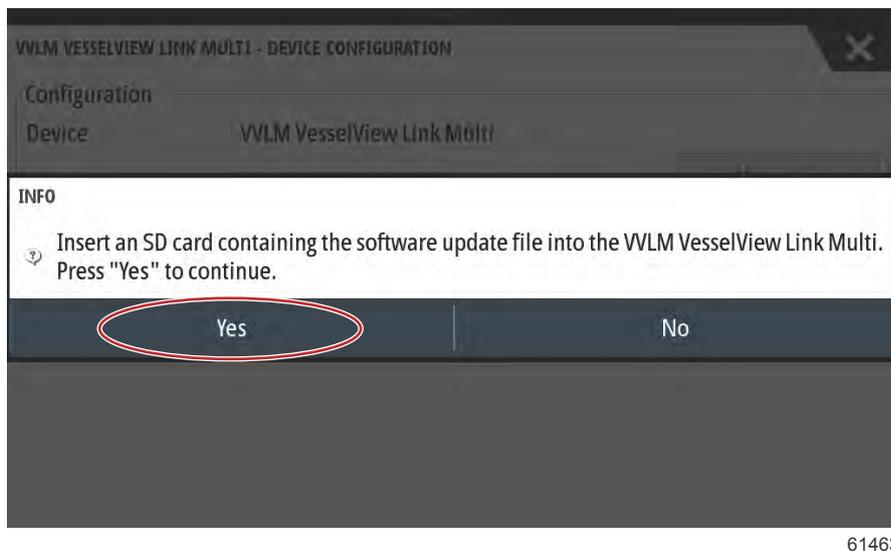
5. Sélectionner l'option Configure (Configurer).



6. Sélectionnez l'option Upgrade (Mise à jour) dans la fenêtre Device Configuration (Configuration du périphérique).

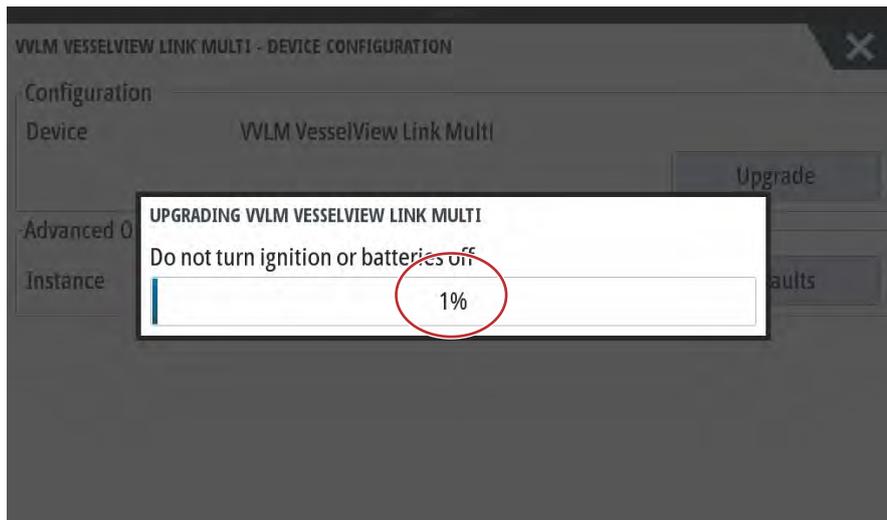


7. Assurez-vous que la carte micro SD est bien insérée dans le module VesselView Link, puis sélectionnez l'option Yes (Oui).



Section 6 - Procédure de mise à jour du logiciel

- VesselView affiche une barre de progression indiquant la progression de la mise à niveau du module VesselView Link. Ne pas éteindre l'affichage au cours de cette étape de la mise à niveau.



61465

