



INNEHÅLLSFÖRTECKNING

Avsnitt 1 - Komma igång

Överensstämmelsedeklaration.....	2	Anslutningar på VesselView 502:s bakpanel.....	9
VesselView 502.....	2	VesselView 702:s fronkontroller.....	9
Testrapporter.....	2	Funktioner för VesselView 702:s fronkontroller.....	9
Anmält organ.....	2	Anslutningar på VesselView 702:s bakpanel.....	10
VesselView 702.....	2	Kontroller på framsidan av VesselView 703.....	10
Testrapporter.....	3	Användning av kontroller på framsidan av VesselView 703.....	10
Anmält organ.....	3		10
VesselView 703.....	3	Anslutningar på baksidan av VesselView 703.....	11
Testrapporter.....	3	Kontroller på framsidan av VesselView 903.....	11
Anmält organ.....	3	Användning av kontroller på framsidan av VesselView 903.....	11
VesselView 903.....	4		11
Testrapporter.....	4	Anslutningar på baksidan av VesselView 903.....	12
Anmält organ.....	4	Översikt över VesselView Link.....	12
VesselView-översikt.....	4	Anslutningar VesselView Link.....	13
VesselViews bildskärmlägen och beskrivningar.....	5	Enhetsunderhåll.....	13
Hemsida.....	7	Skärmrengöring.....	13
VesselView 502:s fronkontroller.....	8	Rengöring av medieport.....	13
Funktioner för VesselView 502:s fronkontroller.....	8		

Avsnitt 2 - Startskärmar och installationsguide

Varningsskärm när VesselView startas.....	16	Hastighetsinställning.....	25
Välkomstskärm.....	16	Inställning av Active Trim.....	25
Inställningsguide.....	17	Slutföra inställningsguiden.....	27
Importera konfiguration.....	18	Skapa skärmdumpar.....	28
Motorinställning.....	19	Inställning av datakälla.....	31
Visningsinställning.....	21	Datakällor.....	31
Inställning av enhet.....	21	Förstora dataskärmar.....	32
Inställning av enheter.....	22	Instrumentlist.....	34
Tankkonfiguration.....	22	Val av motordata.....	35

Avsnitt 3 - Funktioner och användning

Underhåll.....	38	Översikt över trimprofiler.....	52
Schemalagt motorunderhåll.....	38	Större trimprofilskurvor.....	52
Smart Tow-läge.....	39	Överlappning av större trimprofilskurvor.....	53
Smart Tow.....	39	SkyHook.....	53
Egenskaper.....	39	Översikt.....	53
Inaktivera Smart Tow.....	43	VesselView och Design 2-joysticken.....	53
Farthållarläge.....	43	Funktioner.....	54
Farthållare.....	43	SkyHook.....	54
Aktivera Cruise Control-läge (Farthållare).....	43	Kurs.....	55
Troll-reglageläge.....	45	Aktivering av automatisk kursriktning.....	55
Trollingreglage.....	45	Rutt.....	55
Active Trim.....	48	VesselView-enheter som stöder SkyHooks avancerade funktioner.....	58
Krav.....	48	Avancerade funktioner.....	58
Introduktion till Active Trim.....	49	Kursjustering.....	58
Hur det fungerar.....	49	BowHook.....	59
GPS.....	50	DriftHook.....	59
Körning i grunt vatten.....	50	Köpa SkyHooks avancerade funktioner.....	59
Trailerposition och Active Trim.....	50	Kursjustering.....	59
Inställning och konfiguration.....	50	DriftHook.....	60
Konfigurationsanmärkningar.....	50	BowHook.....	61
Konfigurationsrutin.....	50		

Avsnitt 4 - Inställning och kalibrering

Aktivering av inställningar.....	64	Sea Temp (Sjövattentemperatur).....	82
Aktivera inställningsmenyn.....	64	Motorinställningar.....	82
Touch Lock.....	65	Visade motorer.....	82
Systeminställningar.....	66	Engine Model (Motormodell).....	83
Navigera till menyn Settings (Inställningar).....	66	Limits (Begränsningar).....	84
Placering av styrepulpet och enhet.....	67	Supported Data (Data som stöds).....	85
Inställningsguide.....	67	Typen Cruise/Smart Tow (Farthållare/Smart bogsering).....	87
Simulate (Simulera).....	68	Trim.....	87
Båtinställningar.....	68	EasyLink-inställningar.....	88
Flikar.....	68	Integration av EasyLink-mätare.....	88
Tankar.....	70	Larm.....	90
Hastighet.....	72	Larminställning.....	90
Styrning.....	75	Personlighetsfil.....	90
Vessel Control (Båtreglage).....	77	Export (Exportera).....	90
Installerade kameror.....	78	Import (Importera).....	92
Genset Enabled (Dieselgenerator aktiverad).....	78	Kalibrering av pekskärm.....	93
Autopilot aktiverad.....	80	Kalibrering av pekskärmen.....	93
UnMaintenance Notification (Underhållsmeddelande).....	81		
Prompt Navigation Autopilot (uppmånat autopilot för navigering).....	81		

Avsnitt 5 - Varningslarm

Varningar – fel och larm.....	96	Larmen Shallow Water (Grunt vatten) och Low Fuel (Låg bränslenivå).....	98
Varningar - fel och larm.....	96		

Avsnitt 6 - Procedurer för programvaruuppdateringar

Uppdatera programvaran i VesselView och VesselView Link via Wi-Fi.....	102	Uppdatera via ett micro-SD-kort.....	116
Uppdatera via Wi-Fi.....	102	Ladda ner den aktuella programvaran.....	116
Uppdatera programvaran i VesselView-skärmen.....	114	Uppdatera programvaran i VesselView med micro-SD-kortet.....	116
Kontrollera aktuell programvaruversion.....	115	Så här uppgraderar du VesselView Link-modulens programvara.....	119
Uppdatera via Wi-Fi.....	116		

Avsnitt 1 - Komma igång

1

Innehållsförteckning

Överensstämmelsedeklaration.....	2	Anslutningar på VesselView 502:s bakpanel	9
VesselView 502	2	VesselView 702:s fronkontroller	9
Testrapporter	2	Funktioner för VesselView 702:s frontkontroller	9
Anmält organ	2	Anslutningar på VesselView 702:s bakpanel	10
VesselView 702	2	Kontroller på framsidan av VesselView 703	10
Testrapporter	3	Användning av kontroller på framsidan av VesselView	10
Anmält organ	3	703	10
VesselView 703	3	Anslutningar på baksidan av VesselView 703	11
Testrapporter	3	Kontroller på framsidan av VesselView 903	11
Anmält organ	3	Användning av kontroller på framsidan av VesselView	11
VesselView 903	4	903	11
Testrapporter	4	Anslutningar på baksidan av VesselView 903	12
Anmält organ	4	Översikt över VesselView Link.....	12
VesselView-översikt.....	4	Anslutningar VesselView Link	13
VesselViews bildskärmlägen och beskrivningar	5	Enhetsunderhåll.....	13
Hemsida	7	Skärmrengöring	13
VesselView 502:s frontkontroller	8	Rengöring av medieport	13
Funktioner för VesselView 502:s frontkontroller	8		

Överensstämmelsedeklaration

VesselView 502

Mercury Marine intygar att följande produkt som denna deklaration avser uppfyller kraven i EU-direktivet 1999/5/EG om radio- och teleterminalutrustning (R&TTE) och uppfyller alla tillämpliga tekniska bestämmelser.

Granskningen har utförts i enlighet med **bilaga IV** i ovanstående direktiv.

Produkt	Mercury Marine VesselView 502
---------	-------------------------------

Denna produkt har testats enligt och befunnits uppfylla följande standarder.

Standard	Beskrivning
SS-EN 60950-1:2006	Informationsteknikutrustning – säkerhet – del 1: Allmänna krav som omfattar de väsentliga kraven i artikel 3.1 (a) i direktivet om radioutrustning och teleterminalutrustning.
IEC 60945:2002	Sjöfarts- och radiokommunikationsutrustning och system – Allmänna krav – Provningsmetoder och erforderliga provningsresultat. Som omfattar de väsentliga kraven i artikel 3.1a i R&TTE-direktivet.
SS-EN 301 489-1, version 1.9.2	Elektromagnetisk kompatibilitet och radiospektrumfrågor (ERM); elektromagnetisk kompatibilitet (EMC) för radioutrustning och tjänster; del 1: Gemensamma tekniska krav [RTTE-artikel 3(1)(b)].
SS-EN 300328, version 1.9.1	Frågor som rör elektromagnetisk kompatibilitet och radiospektrum (ERM), system för bredbandstransmission, dataöverföringsutrustning som fungerar på 2,4 GHz ISM-bandet och använder bandmoduleringsteknik. Harmoniserad SS-EN-standard som omfattar väsentliga krav enligt artikel 3.2 i R&TTE-direktivet.
SS-EN 300440-2, version 1.4.1	Frågor som rör elektromagnetisk kompatibilitet och radiospektrum (ERM), utrustning med kort räckvidd, radioutrustning som ska användas i frekvensområdet 1 GHz till 40 GHz – del 2: Harmoniserad SS-EN-standard som omfattar de väsentliga kraven i artikel 3.2 i R&TTE-direktivet.

Testrapporter

Laboratorium	Rapportnummer
Austest Laboratories	0419NAVGO5XSE_60950
EMC Technologies	151215_1, 151215_2
SPORTON LAB	EH3N2752-01, ER4O2349

Anmält organ

Namn	Adress	NB-nummer
MET Laboratories, Inc.	914 West Patapsco Avenue, Baltimore, Maryland 21230-3432, USA.	0980

Undertecknad intygar härmed att den utrustning som anges ovan överensstämmer med ovanstående direktiv och standarder för CE-märkning för försäljning i den europeiska gemenskapen.

Auktoriserad representant	
Adress	Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939, USA
Namn	John Pfeifer, President, Mercury Marine
Namn	
Datum	7 juni 2016

Köpare, installatör och användare måste vara uppmärksamma på de särskilda åtgärder och begränsningar för användning som måste följas när produkten tas i bruk för att överensstämmelse med ovanstående direktiv ska bibehållas. Närmare uppgifter om dessa särskilda åtgärder och begränsningar för användning finns i tillämpliga produkthandböcker.

VesselView 702

Mercury Marine intygar att följande produkt som denna deklaration avser uppfyller kraven i EU-direktivet 1999/5/EG om radio- och teleterminalutrustning (R&TTE) och uppfyller alla tillämpliga tekniska bestämmelser.

Granskningen har utförts i enlighet med **bilaga IV** i ovanstående direktiv.

Produkt	Mercury Marine VesselView 702
---------	-------------------------------

Denna produkt har testats enligt och befunnits uppfylla följande standarder.

Standard	Beskrivning
SS-EN 60950-1:2006	Informationsteknikutrustning – säkerhet – del 1: Allmänna krav som omfattar de väsentliga kraven i artikel 3.1 (a) i direktivet om radioutrustning och teleterminalutrustning.
IEC 60945:2002	Sjöfarts- och radiokommunikationsutrustning och system – Allmänna krav – Provningsmetoder och erforderliga provningsresultat. Som omfattar de väsentliga kraven i artikel 3.1a i R&TTE-direktivet.
SS-EN 300440-2, version 1.4.1	Frågor som rör elektromagnetisk kompatibilitet och radiospektrum (ERM), utrustning med kort räckvidd, radioutrustning som ska användas i frekvensområdet 1 GHz till 40 GHz – del 2: Harmoniserad SS-EN-standard som omfattar de väsentliga kraven i artikel 3.2 i R&TTE-direktivet.

Testrapporter

Laboratorium	Rapportnummer
EMC Technologies (NZ) Ltd.	131216.1, 131216.2
Austest Laboratories	0519NAVNS57evo2_60950, 0409NAVNS57evo2_529

Anmält organ

Namn	Adress	NB-nummer
MET Laboratories, Inc.	914 West Patapsco Avenue, Baltimore, Maryland 21230-3432, USA.	0980

Undertecknad intygar härmed att den utrustning som anges ovan överensstämmer med ovanstående direktiv och standarder för CE-märkning för försäljning i den europeiska gemenskapen.

	Auktoriserad representant
Adress	Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939, USA John Pfeifer, President, Mercury Marine
Namnteckning	
Datum	7 juni 2016

Köpare, installatör och användare måste vara uppmärksamma på de särskilda åtgärder och begränsningar för användning som måste följas när produkten tas i bruk för att överensstämmelse med ovanstående direktiv ska bibehållas. Närmare uppgifter om dessa särskilda åtgärder och begränsningar för användning finns i tillämpliga produkthandböcker.

VesselView 703

Mercury Marine försäkrar att följande produkt som denna försäkran berör uppfyller kraven i nivå 1 och 2 i Australien, i enlighet med följande förordningar: Radiocommunication devices (Compliance Labeling) Notice från 2003, Radiocommunication Labeling (Electromagnetic Compatibility) Notice från 2008 samt Radiocommunication (Compliance Labeling - Electromagnetic Radiation) Notice från 2003 under paragraf 182 i Radiocommunication Act från 1992.

Produkt	Mercury Marine VesselView 703
Standard	Beskrivning
IEC 60945:2002	Sjöfarts- och radiokommunikationsutrustning och system – Allmänna krav – Provningsmetoder och erforderliga provningsresultat. Som omfattar de väsentliga kraven i artikel 3.1a i R&TTE-direktivet.
EN 300 32 V1.9.1	Elektromagnetisk kompatibilitet och radiospektrumfrågor (ERM), bredbandiga transmissionssystem, dataöverföringsutrustning som arbetar i 2,4 GHz-bandet och använder tekniker för bredbandsmodulering.

Testrapporter

Laboratorium	Rapportnummer
EMC Technologies (NZ) Ltd.	160816_1
Sporton Lab	ER4O2349

Anmält organ

Undertecknad intygar härmed att den utrustning som anges ovan överensstämmer med ovanstående direktiv och standarder för CE-märkning för försäljning i den europeiska gemenskapen.

	Auktoriserad representant
Adress	Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939, USA John Pfeifer, President, Mercury Marine
Namnteckning	
Datum	2017-02-16

Köpare, installatör och användare måste vara uppmärksamma på de särskilda åtgärder och begränsningar för användning som måste följas när produkten tas i bruk för att överensstämmelse med ovanstående direktiv ska bibehållas. Närmare uppgifter om dessa särskilda åtgärder och begränsningar för användning finns i tillämpliga produkthandböcker.

VesselView 903

Mercury Marine försäkrar att följande produkt som denna försäkran berör uppfyller kraven i nivå 1 och 2 i Australien, i enlighet med följande förordningar: Radiocommunication devices (Compliance Labeling) Notice från 2003, Radiocommunication Labeling (Electromagnetic Compatibility) Notice från 2008 samt Radiocommunication (Compliance Labeling - Electromagnetic Radiation) Notice från 2003 under paragraf 182 i Radiocommunication Act från 1992.

Produkt	Mercury Marine VesselView 903
Standard	Beskrivning
IEC 60945:2002	Sjöfarts- och radiokommunikationsutrustning och system – Allmänna krav – Provningsmetoder och erforderliga provningsresultat. Som omfattar de väsentliga kraven i artikel 3.1a i R&TTE-direktivet.
EN 300 32 V1.9.1	Elektromagnetisk kompatibilitet och radiospektrumfrågor (ERM), bredbandiga transmissionssystem, dataöverföringsutrustning som arbetar i 2,4 GHz-bandet och använder tekniker för bredbandsmodulering.

Testrapporter

Laboratorium	Rapportnummer
EMC Technologies (NZ) Ltd.	160910_1
Sporton Lab	ER4O2349

Anmält organ

Undertecknad intygar härmed att den utrustning som anges ovan överensstämmer med ovanstående direktiv och standarder för CE-märkning för försäljning i den europeiska gemenskapen.

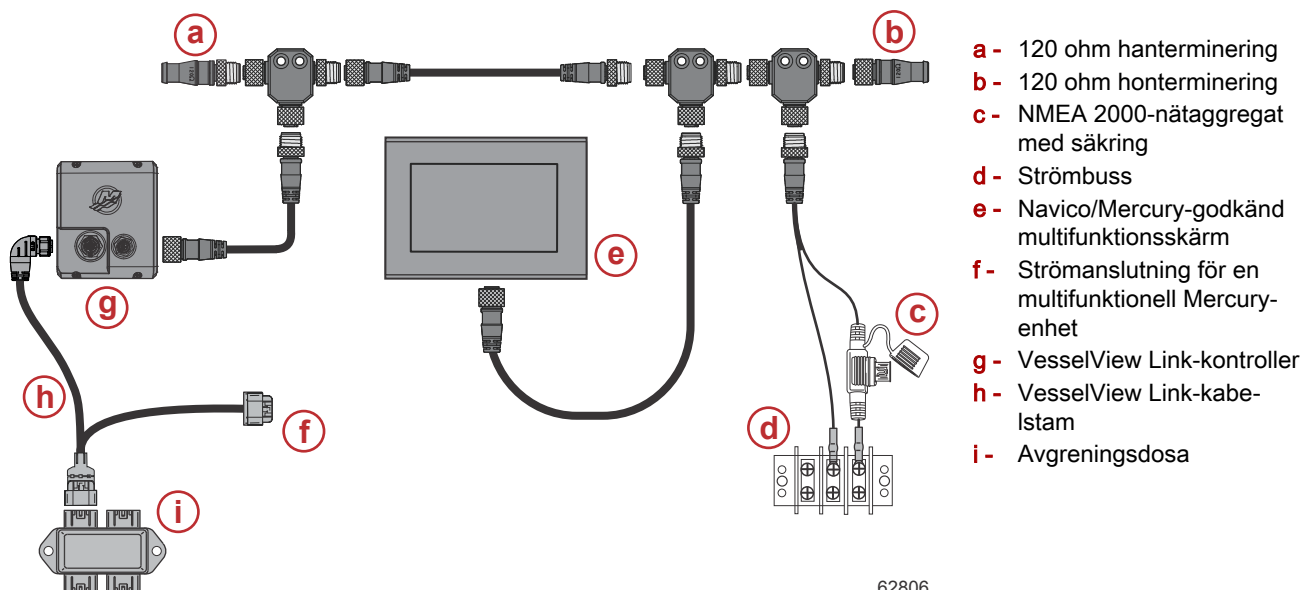
	Auktoriserad representant
Adress	Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939, USA
Namn	John Pfeifer, President, Mercury Marine
Datum	2017-02-16

Köpare, installatör och användare måste vara uppmärksamma på de särskilda åtgärder och begränsningar för användning som måste följas när produkten tas i bruk för att överensstämmelse med ovanstående direktiv ska bibehållas. Närmare uppgifter om dessa särskilda åtgärder och begränsningar för användning finns i tillämpliga produkthandböcker.

VesselView-översikt

VIKTIGT! VesselView är en flerfunktionsdisplay (MFD eller multi-function display) som är kompatibel med produkter tillverkade av Mercury Marine Outboards, Mercury MerCruiser och Mercury Diesel. VesselView-programvaran kan dessutom installeras på kompatibla displayenheter från Lowrance® och Simrad®. En del av funktionerna som förklaras i denna handbok har inaktiverats beroende på till vilket motorpaket enheten är ansluten.

VesselView bätthanteringssystem består av två delar; VesselView-enheten och VesselView Link-modulen. VesselView Link läser av Mercurys SmartCraft-data och skickar denna information i NMEA 2K-nätverket.



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

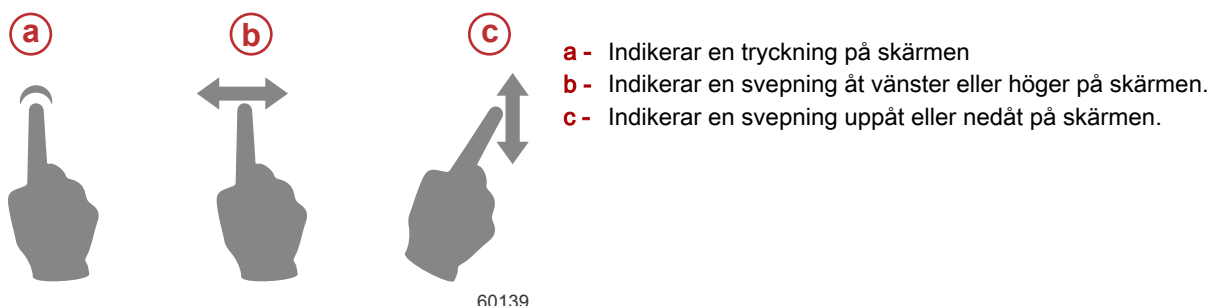
VesselView kan helt integreras med båtens satellitbaserade positionsbestämning (GPS) eller andra NMEA-kompatibla enheter för att ge aktuell kurs, hastighet och information om bränsleförbrukning till destinationen.

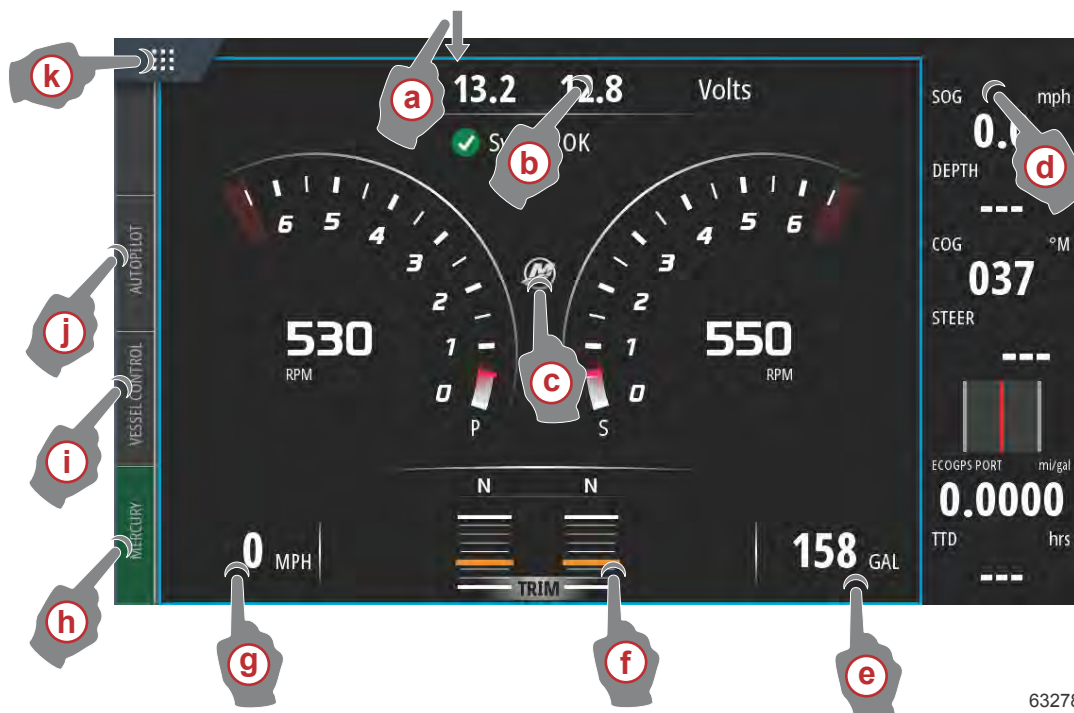
VesselView and en utökad skärm för autopilot- och styrspaksfunktioner. Alla dessa navigeringsfunktioner styrs genom Mercury Marines tryckplatta för CAN-nätverket (autopilot control area eller autopilotstyrområdet). VesselView visar om en kontrollfunktion är aktiv eller i vänteläge; popupvarningar visas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

VesselView är försedd med en mikro-SD-kortport som möjliggör import eller export av båtens personalitetskonfiguration. Den kan även användas av ägaren för att uppgradera till den senaste programvarukonfigurationen. När mer än en VesselView används, antingen på en farkost med tre eller fyra motorer eller en andra styrpulp, kan samma mikro-SD-kort användas för att ladda ner dessa konfigurationer till samtliga VesselView-enheter.

VesselViews bildskärmslägen och beskrivningar

VesselView har flera rutor i vilka visas specifik motorinformation och aktiva lägen. Föraren kan använda följande gester för att aktivera och visa information via pekskärmen.



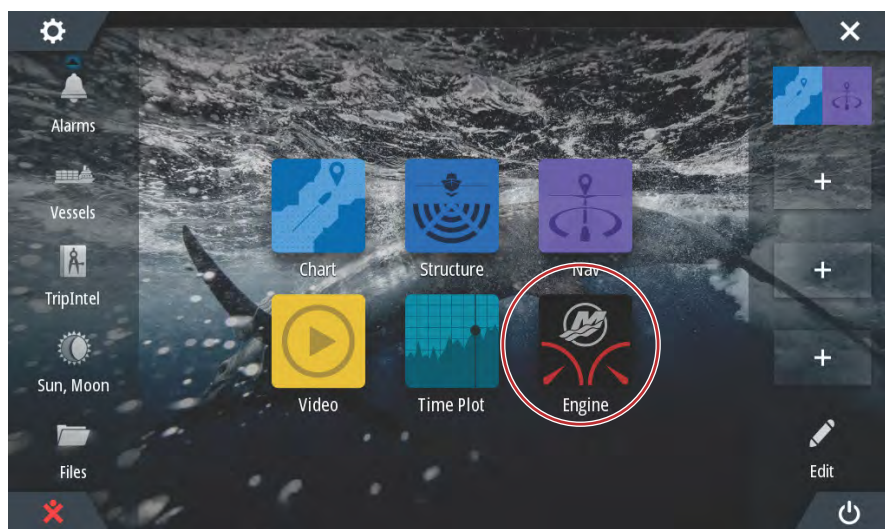


63278

- a** - En svepning nedåt från pekskärmens utkant in mot pekskärmen öppnar menyn Systemkontroller. Härifrån kan användaren ställa in och ändra systeminställningar, standby-läge, ljusstyrka, trådlösa alternativ och visa instrumentlisten på skärmens högra sida.
- b** - Tryck på den här delen av skärmen för att förstora de data som visas
- c** - Tryck på ikonen med Mercury-loggan för att få upp skärmen med motordata
- d** - Om man trycker på det här området med instrumentlisten aktiv kan man ändra eller anpassa data som visas i instrumentlisten. Ovanför instrumentlisten finns fliken MENU (Meny). På MENU-fliken (Meny) kan användare slå på eller av autopilot och ljud, definiera data på list 1 och list 2, animera och definiera hur lång dataanimeringscykeln ska vara och redigera skärmval.
- e** - Tryck på den här delen av skärmen för att förstora data på skärmen
- f** - Tryck på den här delen av skärmen för att förstora trimroderdata på skärmen
- g** - Tryck på den här delen av skärmen för att förstora data på skärmen
- h** - Om du trycker på Mercury-fliken visas motor- och båtdata på vänstra sidan av skärmen. Detta är praktiskt när huvudskärmen är fylld med autopilotdataskärmar eller används för att förstora en viss datadisplay.
- i** - Tryck på fliken Vessel Control (båtkontroll) för att få upp de autopilotfunktioner som tillhör VesselView
- j** - Tryck på fliken Autopilot för att få upp Mercurys autopilotfunktioner. Vilka funktioner du har beror på motorpaketet, och vissa funktioner går att hämta från GoFree-shoppen.
- k** - Ett tryck på menyn HOME (hem) tar användaren till huvudmenyn HOME (hem) på VesselView-enheten. Skärmen visar användaren Navico®-sidan av den multifunktionella skärmen samt dess funktioner, alternativ och inställningsmenyer. VesselView kan startas genom ett tryck på Mercury-panelen på denna skärm.

Hemsida

Det kan hända att föraren hamnar utanför de Mercury Marine-specifika skärmarna i VesselView. Hädaneftre hänvisar vi till dessa menyer och alternativ som Navico®-delen av VesselView. Mercury Marine stöder inte dessa komponenter i enheten. För mer information om denna del av VesselView, kontakta Navico®. Du återvänder till navigeringsskärmarna på Mercury Marine-delen av enheten genom att trycka på Home-knappen (Startsida) så visas Mercury Engine-panelen. Välj den här panelen för att gå tillbaka till VesselView-skärmen.



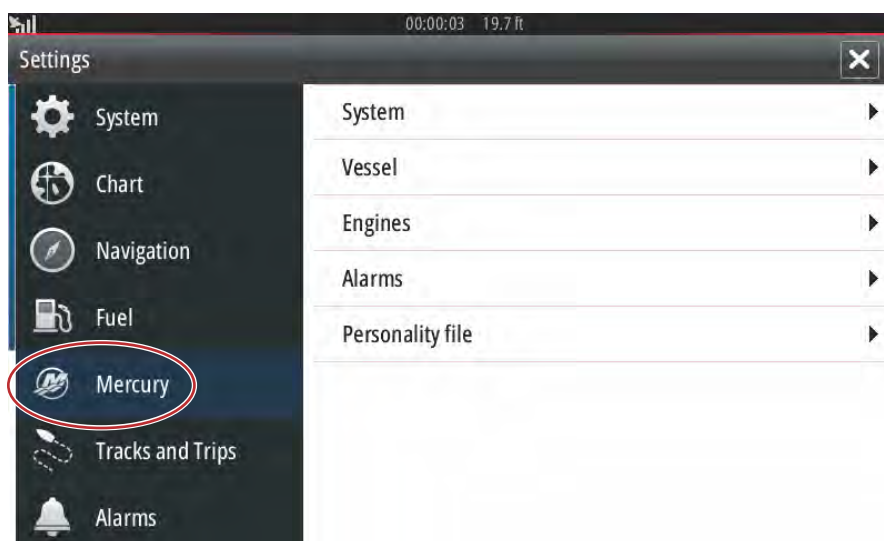
61481

Fönstret System Controls (Systemkontroller) kan öppnas genom att du sveper från högst upp på enheten och nedåt på skärmen. Då kan användaren använda Mercury Settings-menyn (Mercury-inställningar), placera enheten i standby-läge, justera ljusstyrkan på skärmen, ställa om till nattläge, aktivera peklåsfunktionen, anpassa trådlös anslutning och aktivera instrumentlisten till höger på displayen.



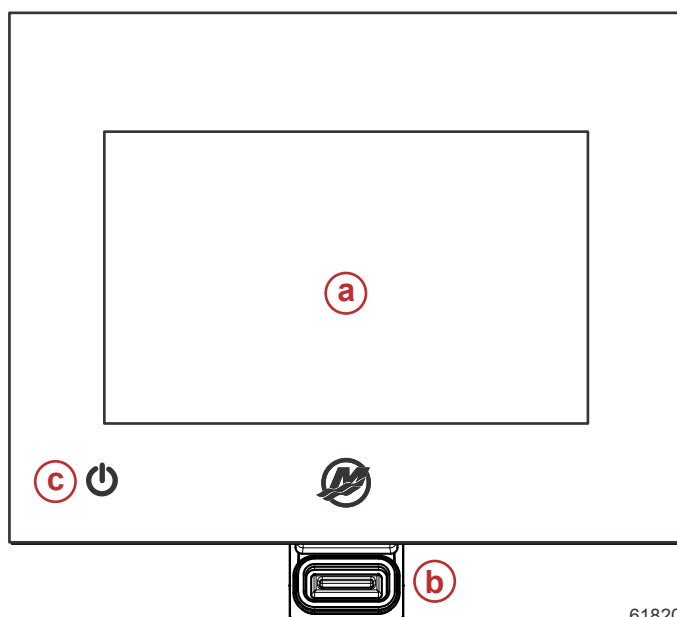
61482

I menyn Settings (Inställningar) i fönstret System Controls (Systemkontroller) väljer du Mercury-ikonen för att göra ändringar i VesselView-funktionerna. Alla inställningar som gäller VesselView finns bland Mercury-inställningarna. Övriga menyalternativ gäller förr Navico®-delen av flerfunktionsdisplayen. Eventuella frågor om dessa funktioner ska ställas till Navico®.



61483

VesselView 502:s frontkontroller



- a** - Pekskärm
- b** - Micro SD-kortport
- c** - Ström/ljusstyrka

61820

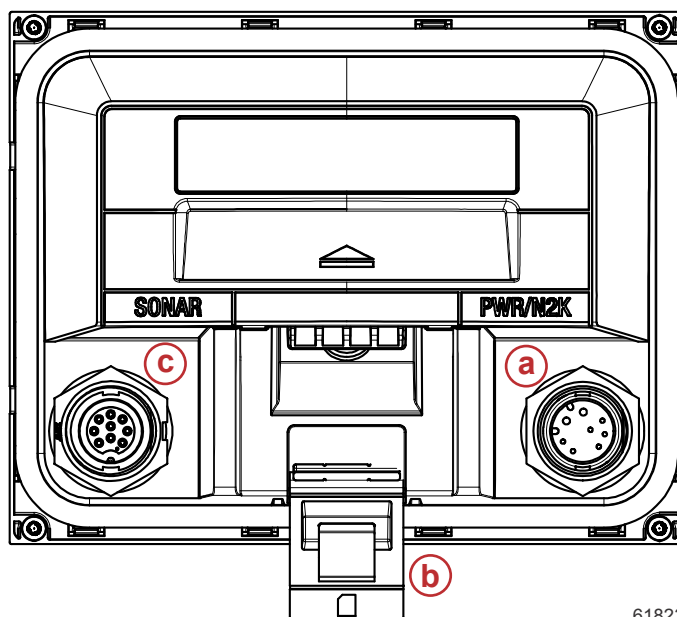
Funktioner för VesselView 502:s frontkontroller

Pekskärm: Skärmen på VesselView 502 har flera beröringskänsliga delar som styrs med ett tryck, eller ett lodrätt eller vågrätt drag med fingret.

Micro SD-kortport: Låter dig uppdatera VesselView-programvaran, ladda upp sjökort och spara ruttpunkter och inställningar.

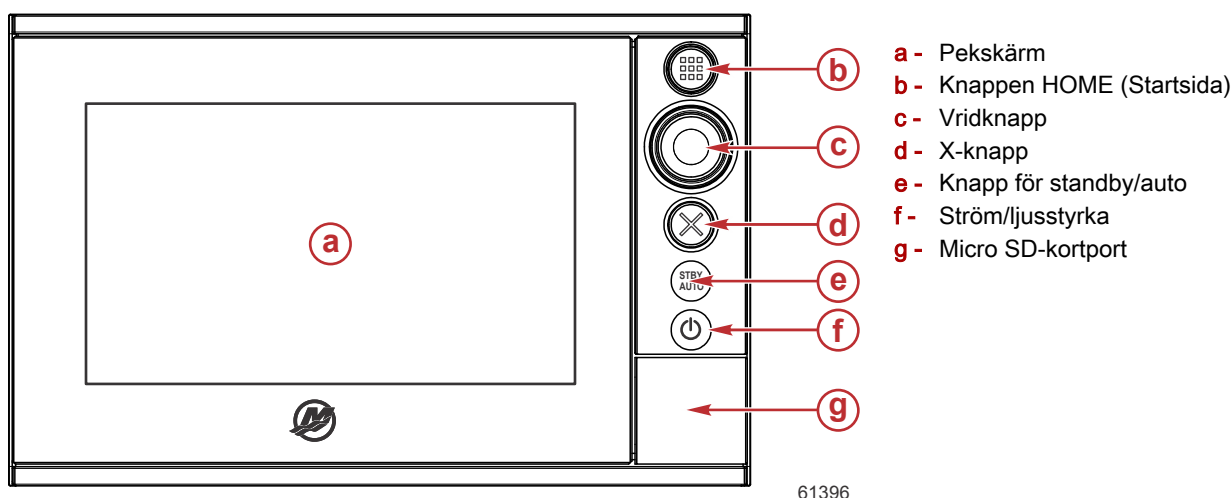
Effekt/ljusstyrka: Tryck en gång för att visa fönstret med systemkontroller. Tryck snabbt flera gånger för att skifta bakgrundsbelysning. Tryck ner och håll inne för att stänga av/sätta på enheten.

Anslutningar på VesselView 502:s bakpanel



Post	Funktion	Beskrivning
a	Ström/NMEA 2K	Strömförsörjning av/anslutning till NMEA 2K-nätverket
b	Micro SD-kortport	Gör det möjligt att spara och överföra filer
c	Sonar	Ger en ekolodningång

VesselView 702:s frontkontroller



Funktioner för VesselView 702:s frontkontroller

Pekskärm: Skärmen på VesselView 702 har flera avsnitt som är tryckkänsliga och kan styras tryckningar eller vertikala eller horisontella svepningar.

HOME (Startsida): Tryck en gång för att öppna startsidan. Upprepade korta tryckningar bläddrar igenom favoritknapparna. Håll in för att visa favoritpanelen som ett överlägg på den aktiva sidan. Upprepade korta tryckningar bläddrar igenom favoritknapparna.

Vridknapp: Vrid på ratten för att bläddra genom menyalternativen. Tryck på önskat val för att bekräfta det. Vrid på ratten för att ändra värdet. Vrid på ratten för att zooma in på en zoomningsbar panel.

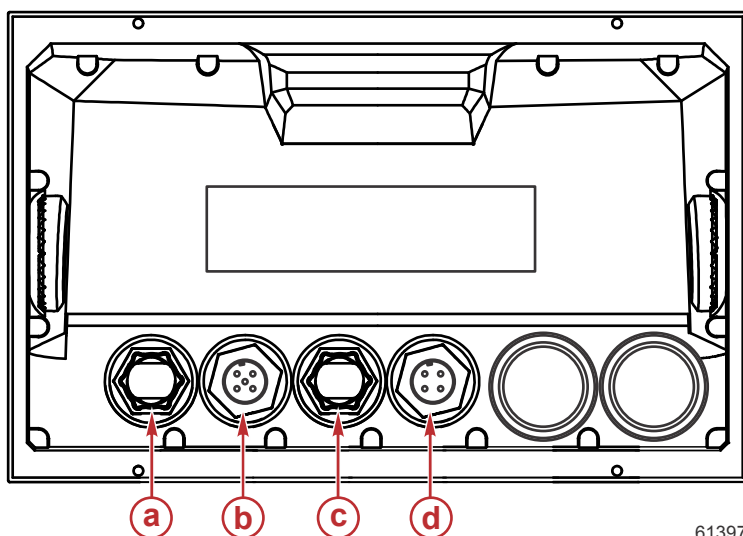
X: Tryck en gång för att avsluta en dialogruta, för att återgå till föregående meny nivå och för att ta bort markören från panelen.

STBY/AUTO: Med autopilot i ett automatiskt läge: tryck här för att ställa om autopiloten till standby-läge. Med autopiloten i standby-läge: tryck för att visa valrutan för autopilotlägen.

Effekt/ljusstyrka: Tryck en gång för att visa fönstret med systemkontroller. Tryck snabbt flera gånger för att skifta bakgrundsbelysning. Tryck ner och håll inne för att stänga av/sätta på enheten.

Micro SD-kortport: Låter dig uppgradera VesselView-programvaran, ladda upp sjökort och spara ruttpunkter och inställningar.

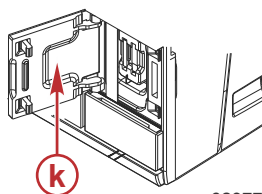
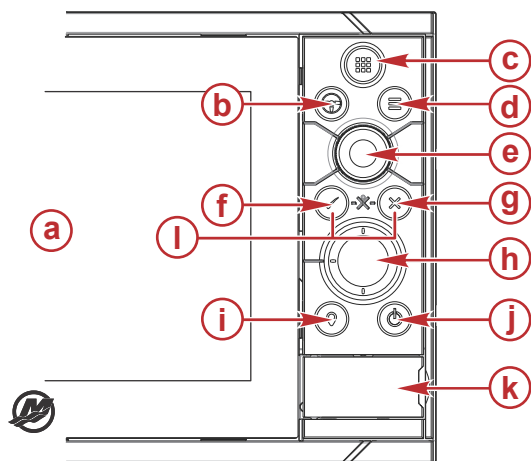
Anslutningar på VesselView 702:s bakpanel



61397

Post	Funktion	Beskrivning
a	Ethernet	Ansluter till ett Ethernet-nätverk
b	NMEA 2K	Ansluts till NMEA 2000-nätverket
c	Video in	Ger två kompositvideoingångar
d	Ström	För anslutning av strömförsörjning

Kontroller på framsidan av VesselView 703



62977

- a - Pekskärm
- b - Hjulknapp
- c - Sidor/hemknapp
- d - Menyknapp
- e - Vridknapp
- f - Enter-knapp
- g - Exit-knapp
- h - Pilknappar
- i - Markeringsknapp
- j - Power-knapp
- k - Kortläsardörr
- l - Kombinerar knappar för att markera man överbord (MOB, man overboard)

Användning av kontroller på framsidan av VesselView 703

Pekskärm: Skärmen på VesselView 703 har flera beröringskänsliga delar som styrs med ett tryck, eller ett lodrätt eller vågrätt drag med fingret.

Sidor/hemknapp – tryck för att öppna hemsidan för sidval och inställningsalternativ.

Hjulknapp – fritt konfigurerbar knapp, se användarhandboken. Standard utan autopilot i systemet: Kort tryckning växlar mellan paneler på den delade skärmen. Lång tryckning maximerar den aktiva panelen på den delade skärmen. Standard med autopilot i systemet: Kort tryckning öppnar styrdonet för autopilot och sätter autopiloten i standbyläge. Lång tryckning växlar mellan paneler på den delade skärmen.

Menyknapp – tryck för att visa menyn för den aktiva panelen.

Vridknapp – vrid för att zooma eller rulla genom menyn, tryck för att välja ett alternativ.

Enter-knapp – tryck för att välja ett alternativ eller spara inställningarna.

Exit-knapp – tryck för att lämna en dialogruta, för att återgå till en tidigare menynivå och för att ta bort pekaren från panelen.

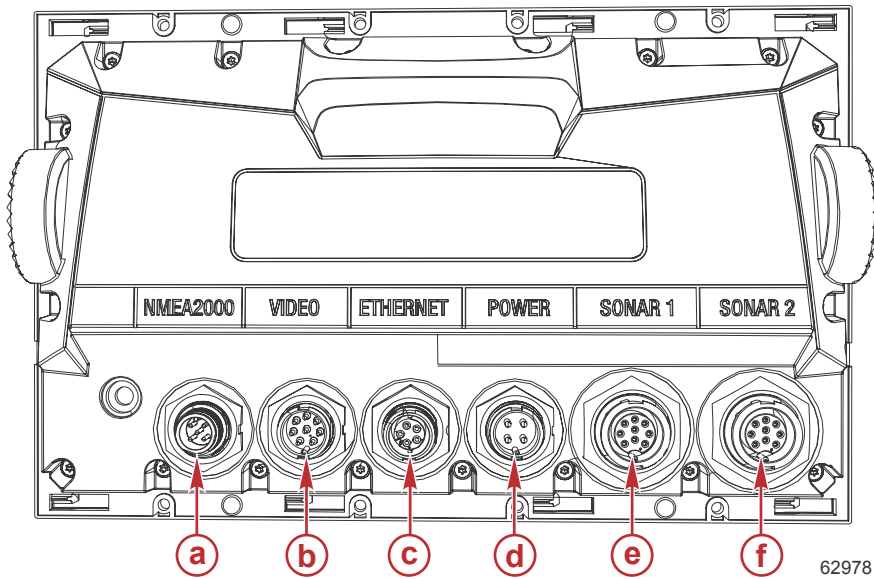
MOB-knappar – tryck på **Enter** och **Exit** samtidigt för att skapa MOB (man överbord) vid båtens position.

Pilknappar – tryck för att aktivera pekaren eller flytta på pekaren. Menystyrning: tryck för att navigera genom menypunkterna och för att justera ett värde.

Markeringsknapp – tryck för att placera en koordinatpunkt vid båtens position eller vid pekarens position när pekaren är aktiv.

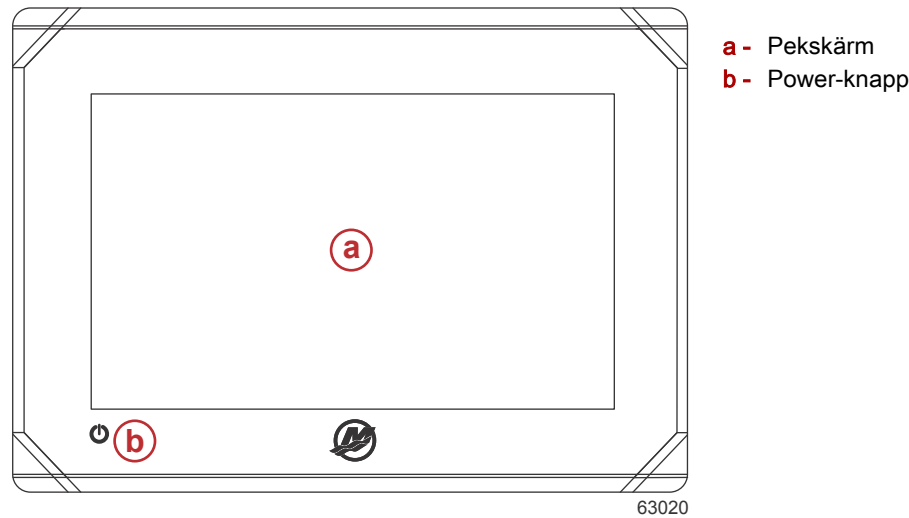
Power-knapp – tryck ner och håll inne för att stänga av/sätta på enheten. Tryck en gång för att visa fönstret med systemkontroller, med fler tryckningar tar du dig genom tre standarddimningsnivåer.

Anslutningar på baksidan av VesselView 703



Post	Funktion	Beskrivning
a	NMEA 2000	Ansluts till NMEA 2000-nätverket
b	Video in	Har ingångar för videokällor, som till exempel kameror, samt en NMEA 0183-port
c	Ethernet	Anslutning till nätverksmoduler med hög bandbredd
d	Ström	För anslutning av strömförsörjning
e	Sonar 1	För enkanalig CHIRP-givare, 50/200 kHz, konventionell eller HDI
f	Sonar 2	För enkanalig CHIRP-givare, 50/200 kHz, konventionell, TotalScan, StructureScan eller ForwardScan

Kontroller på framsidan av VesselView 903

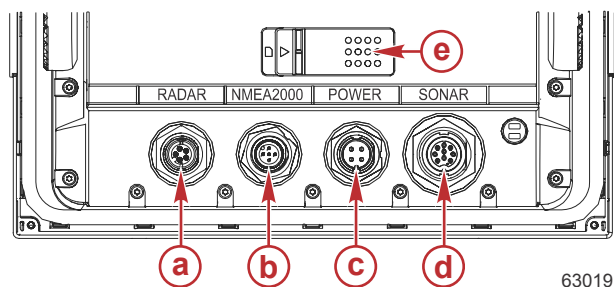


Användning av kontroller på framsidan av VesselView 903

Pekskärm – möjliggör navigering genom skärmar med båtdata med fingrarna.

Power-knapp – tryck ner och håll inne för att stänga av/sätta på enheten. Tryck en gång för att visa fönstret med systemkontroller.

Anslutningar på baksidan av VesselView 903



Post	Funktion	Beskrivning
a	Radar/ethernet	Ansluter till båtens radarsignal eller ethernet-anslutning
b	NMEA 2000	Anslut till nätverket NMEA 2000
c	Ström	För anslutning av strömförsörjning
d	Sonar	Bildåtergivning med CHIRP, Broadband, DownScan, och SideScan (beroende på givare)
e	Lucka för micro-SD-kort	Innehåller två kortplatser för att ladda upp sjökort och programvaruuppdateringar

Översikt över VesselView Link

VesselView Link integrerar en Mercury-driven båts SmartCraft-data och kontrollsystem med särskilda Simrad- och Lowrance-instrument, vilket ger ett fullt fungerande Mercury VesselView-användargränssnitt på dessa enheters displayer. Mercury VesselView Link finns att tillgå med gränssnitt för en eller flera (2–4) motorer och installeras enkelt under båtens instrumentpanel. Den är avsedd att användas med följande instrument:

Mercury VesselView-skärmar

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

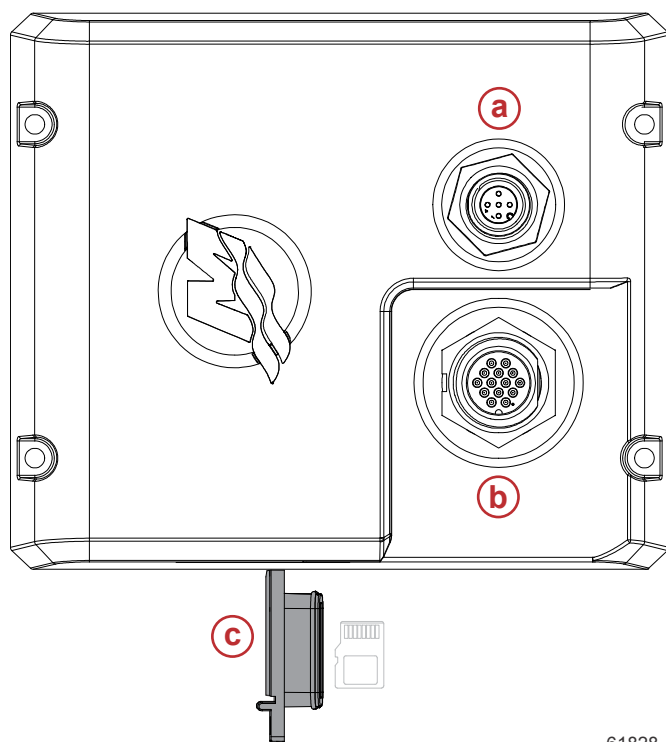
Simrad-kompatibla skärmar

- NSS evo2 och evo3
- NSO evo2
- GO XSE

Lowrance-kompatibla skärmar

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

Anslutningar VesselView Link



- a** - NMEA 2K-anslutning
- b** - SmartCraft-/matningsanslutning
- c** - Micro SD-kortport

61828

Enhetsunderhåll

VIKTIGT! Vi rekommenderar att det medföljande vita solskyddet i plast installeras som skydd när enheten inte används.

Skärmrengöring

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

När vattenfläckar inte kan avlägsnas med duken ska du blanda en 50:50-lösning av varmt vatten och isopropylalkohol för att rengöra skärmen. Använd inte lösningsmedel med aceton, mineralsprit, terpentinbaserade lösningsmedel eller ammoniakbaserade rengöringsprodukter. Användning av starka lösnings- och rengöringsmedel kan skada skärmar med reflexfri beläggning, plasten och gummitangenterna.

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

Rengöring av medieport

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

Anteckningar:

Avsnitt 2 - Startskärmar och installationsguide

Innehållsförteckning

Varningsskärm när VesselView startas.....	16	Hastighetsinställning	25
Välkomstskärm.....	16	Inställning av Active Trim	25
Inställningsguide.....	17	Slutföra inställningsguiden	27
Importera konfiguration	18	Skapa skärmdumpar.....	28
Motorinställning	19	Inställning av datakälla.....	31
Visningsinställning	21	Datakällor	31
Inställning av enhet	21	Förstora dataskärmar.....	32
Inställning av enheter	22	Instrumentlist.....	34
Tankkonfiguration	22	Val av motordata.....	35

Varningsskärm när VesselView startas

När VesselView startas visas en varningsskärm som uppmanar föraren att inte förlita sig på produkten som den primära navigeringsfunktionen och att användaren ensam ansvarar för driften och förknippade risker.

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.

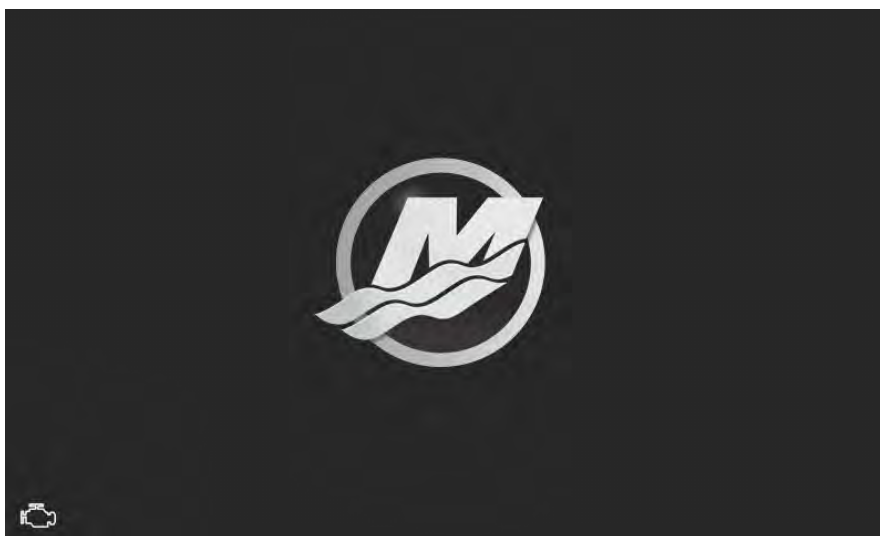
User assumes all liability for operation and associated risks.

Accept

61413

Välkomstskärm

När tändningsnyckeln vridits om till läge på startas systemet och Mercurys välkomstskärm visas. Mercurys logotyp visas i mitten av skärmen. Logotypen står kvar under startprocessen. Försök inte att påskynda systemstarten genom att trycka på knappar under tiden. På motorpaketet med utsläppskontroll visas en motorikon längst ner till vänster på skärmen.



61484

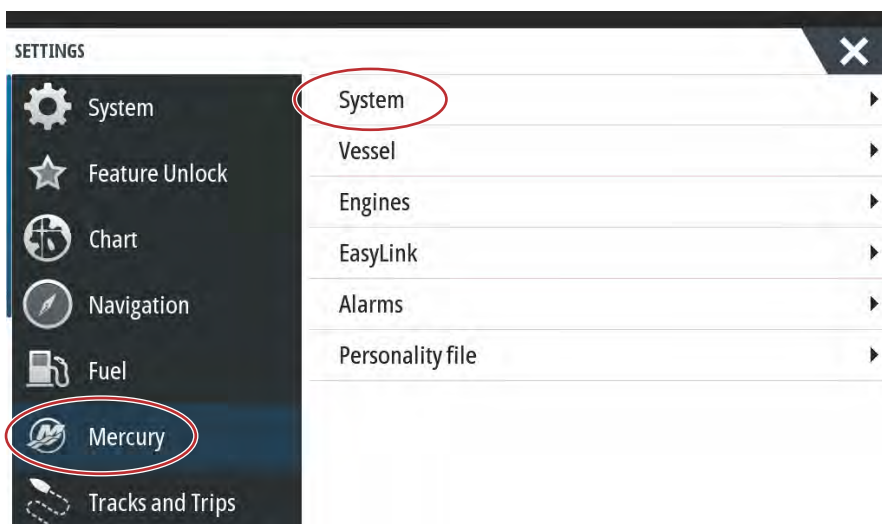
Inställningsguide

Installationsguiden för VesselView leder dig genom de första konfigurationsstegen för VesselView. Du kan när som helst öppna installationsguiden via menyn **Settings** (inställningar). Öppna fönstret **System Controls** (systemkontroller). Du kan öppna fönstret **System Controls** (systemkontroller) genom att svepa från toppen av enheten till skärmen. Tryck på panelen **Settings** (inställningar).



61504

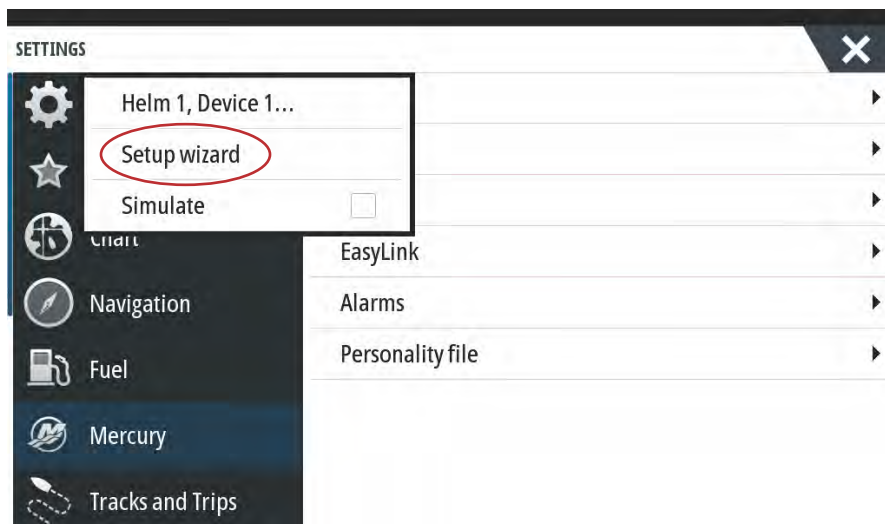
Välj alternativet **Mercury** till vänster på skärmen. Välj alternativet **System**.



61505

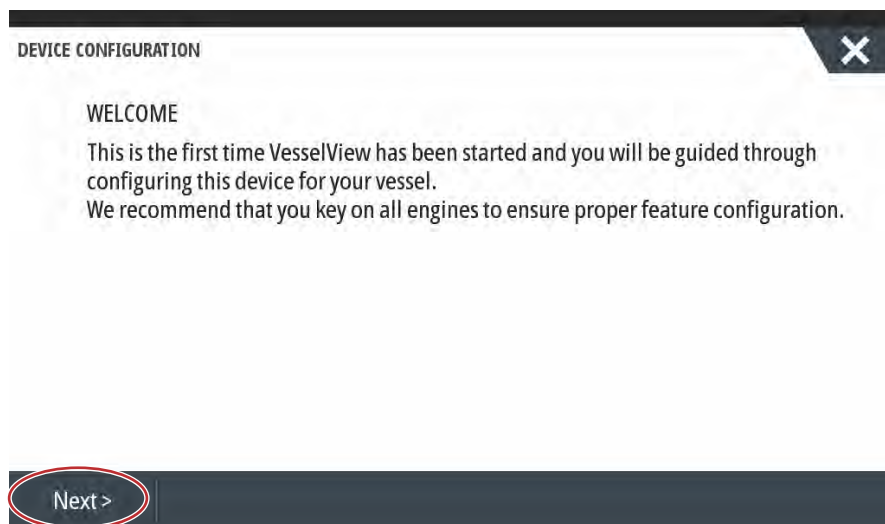
Avsnitt 2 - Startskärmar och installationsguide

I menyn **System** väljer du alternativet **Setup wizard** (installationsguide).



61506

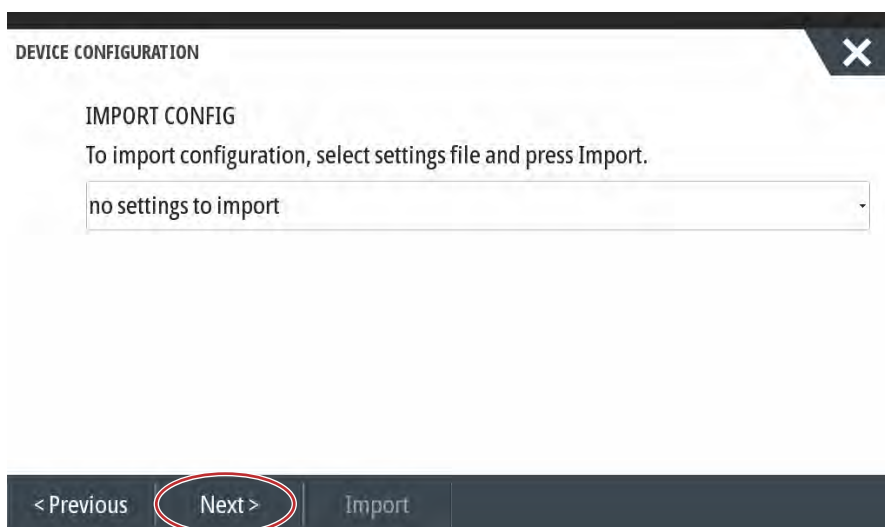
På välkomstskärmen i fönstret för enhetskonfiguration trycker du på **Next** (nästa) för att starta installationsguiden.



61507

Importera konfiguration

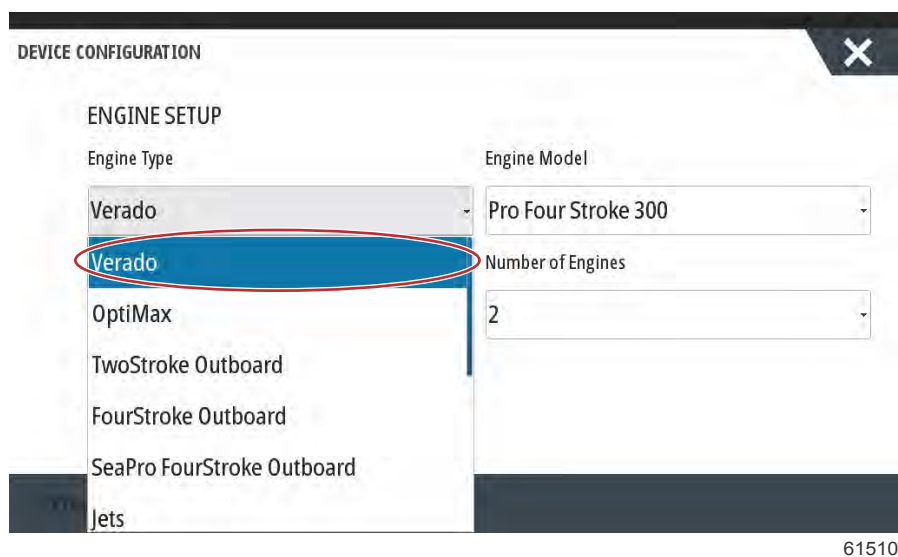
För att importera en befintlig båtkonfiguration sätter du in ett FAT- eller FAT 32-formaterat micro SD-kort med konfigurationsfilen och väljer denna fil i rullgardinsmenyn. Tryck på Next (Nästa) om det inte finns någon importfil.



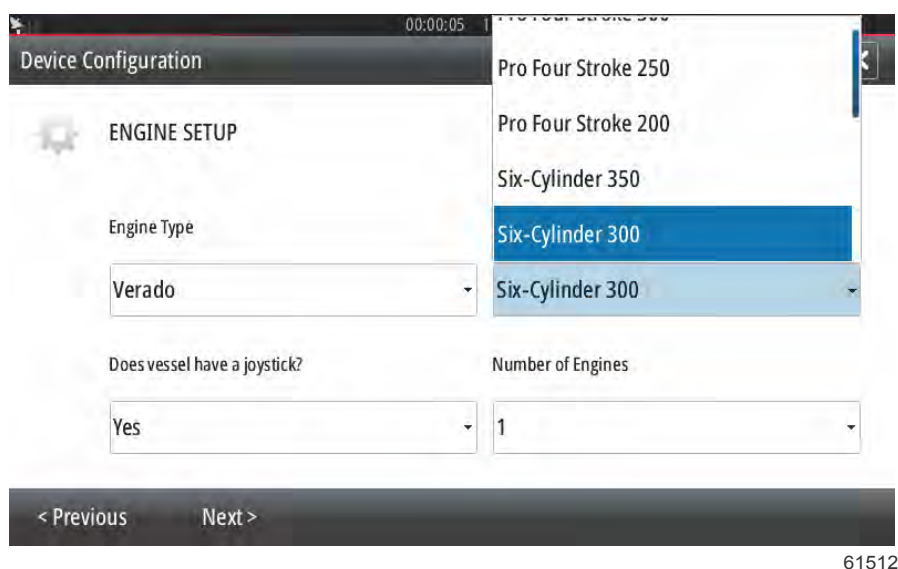
61508

Motorinställning

1. På skärmen **Engine Setup** (motorkonfiguration) använder du vridknappen eller så trycker på du menyfälten för att välja rätt alternativ.
2. Genomför val på skärmen **Engine Setup** (motorkonfiguration).



Val av motorfamilj



Val av motormodell

DEVICE CONFIGURATION

ENGINE SETUP

Engine Type

Verado

Does vessel have a joystick?

Yes

1
2
3
4

2

Previous Next

61517

Antal motorer

00:00:09 19.7 ft

Device Configuration

ENGINE SETUP

Engine Type

No
Yes
Yes

Engine Model

Six-Cylinder 300

Number of Engines

1

< Previous Next >

61514

Val av joystick

- När du är klar med dina val trycker du på **Next** (nästa) för att gå vidare.

Visningsinställning

Beroende på antalet angivna motorer på skärmen **Engine Setup** (motorkonfiguration) väljer du de motorer som ska visas av denna VesselView-enhet. Du kan välja upp till fyra motorer. Tryck på **Next** (nästa) för att fortsätta.

61522

Inställning av enhet

På skärmen Device Setup (Enhetskonfiguration) ska du använda vridknappen eller trycka på menyfälten för att välja rätt alternativ. Om du använder flera VesselView-enheter ska du se till att du tilldelar varje enhet ett unikt nummer för att undvika dataproblem. Styrpulpetsnumret bör matcha den enskilda VesselView-enhetens plats. Det är vanligt att göra nummer 1 till huvudstyrpulpets och nummer 2 till den sekundära styrpulpets. Välj Next (Nästa) för att fortsätta

- a** - Fältet VesselView identification (VesselView-identifiering)
- b** - Fältet Helm identification (Styrpulpetsidentifiering)

61523

Inställning av enheter

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

00:00:11 19.7 ft

Device Configuration

UNITS SETUP

What units of measure do you want to use?

Selects the general type of units of measure. You can later change any particular unit of measure.

U.S. Standard

Metric

U.S. Standard

< Previous Next >

61521

Tankkonfiguration

På skärmen för tankinställning kan du ange tanktyp, kapacitet och tanknamn. Kolumnen % visar tankens aktuella volym. Om du trycker på knappen Refresh (uppdatera) aktiveras tankens givare och ger dig en uppdaterad avläsning.

En oövervakad tank är en tank som inte har någon tillhörande givare. Bränslenivån ändras efter motorernas beräknade bränsleförbrukning.

Välj den tank som ska anpassas.

DEVICE CONFIGURATION

TANK SETUP

Source	%	Type	Capacity (gal)	Name
PORT 1	79	---	---	---
PORT 2	88	---	---	---
STBD 1	79	---	---	---
STBD 2	88	---	---	---
Unmonitored	---	Fuel	200.00	---

< Previous Next > Refresh

61524

Olika tanktyper är: bränsle, olja, vatten, gråvatten, svartvatten och generator. Om du väljer generator som tanktyp läggs inte volymen på generatortanken till den totala volymen i båtens bränsletankar.

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

None

Fuel

Oil

Water

Gray

Black

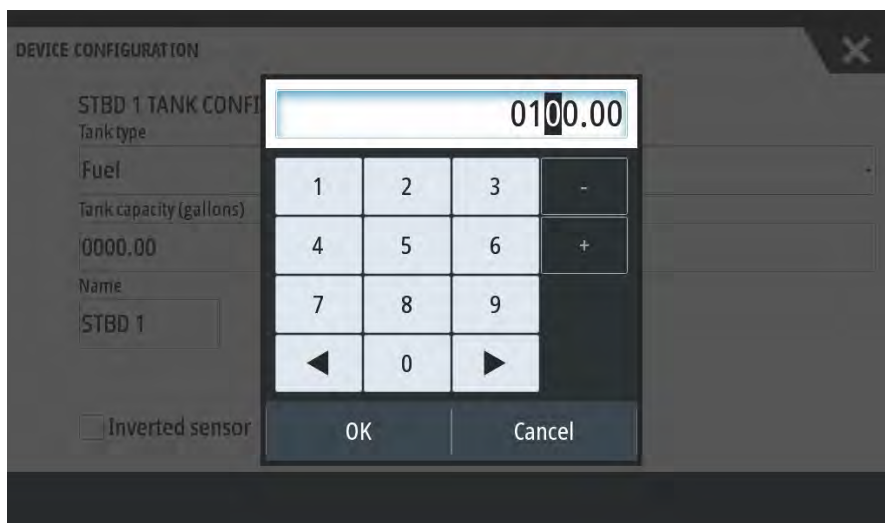
Live well

61525

Välj tanktyp.

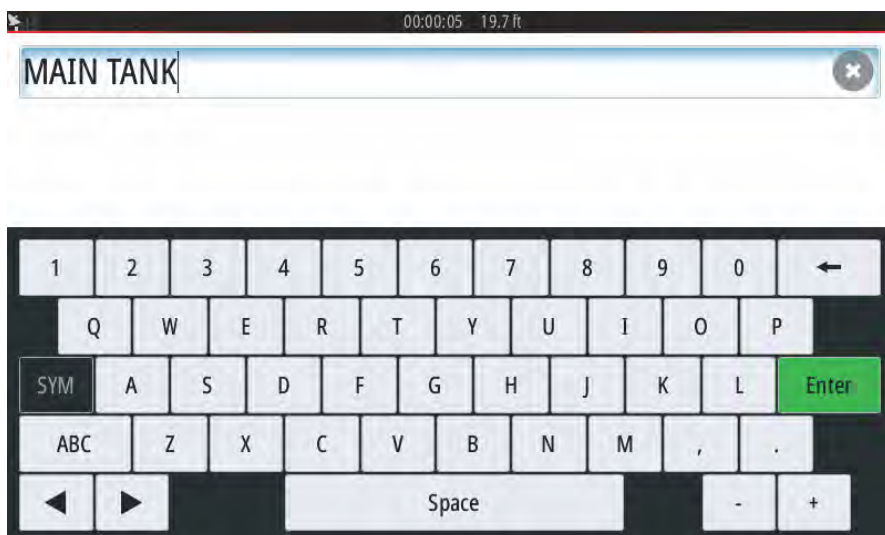
Använd knappsatsen på skärmen för att ange kapacitet. När du har angett tankens kapacitet trycker du på **OK** för att stänga knappsatsen.

VesselView gör det möjligt för användaren att invertera volymvärdet på de tankar som övervakas. Detta alternativ är tillgängligt för de tanksändare som överför data som är motsatt till de data som sändare som tillverkats för användning i Nordamerika använder.



61526

Namnfältet fylls i automatiskt med tankpositionen. För att ändra tanknamn ska du trycka på fältet och använda knappsatsen på skärmen för att skriva in ett nytt namn.

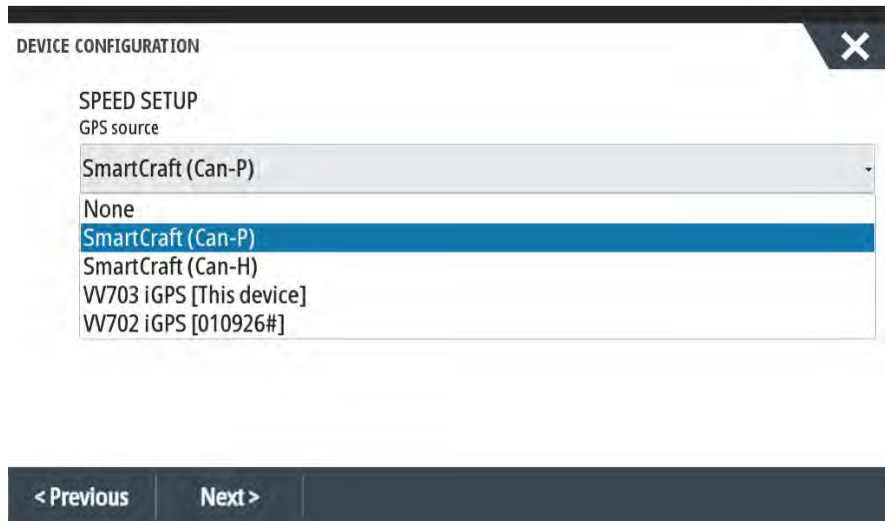


61528

När du har angett tanknamnet trycker du på **Enter** på tangentbordet för att gå vidare till nästa tankrad på skärmen för tankinställning. När alla anpassade tankdata har angetts trycker du på knappen **Refresh** (uppdatera) i det nedre hörnet. Kontrollera att alla datafält är korrekta och tryck på **Next** (nästa) för att gå vidare i installationsguiden.

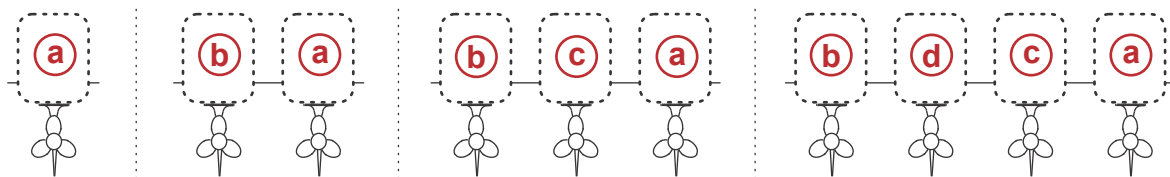
Hastighetsinställning

I menyerna för hastighetsinställning finns tre alternativ för hur VesselView ska få hastighetsinformation. Om båten är utrustad med GPS ger den nedrullningsbara menyn ett urval av tillgängliga enheter. Om båten är utrustad med en pitotgivare väljs detta alternativ. Om båten är utrustad med ett skovelhjul visas en lista med alternativ. När hastighetskällan har valts trycker du på **Next** (nästa) för att gå vidare.



61529

Valet av pitot- och paddelhjulskälla visas i följande illustration. Välj den motor eller drevenhet som ska överföra hastighetsdata till VesselView.



60056

- a** - PCM0 = styrbord yttre
- b** - PCM1 = babord yttre
- c** - PCM2 = styrbord inre eller mitten
- d** - PCM3 = babord inre

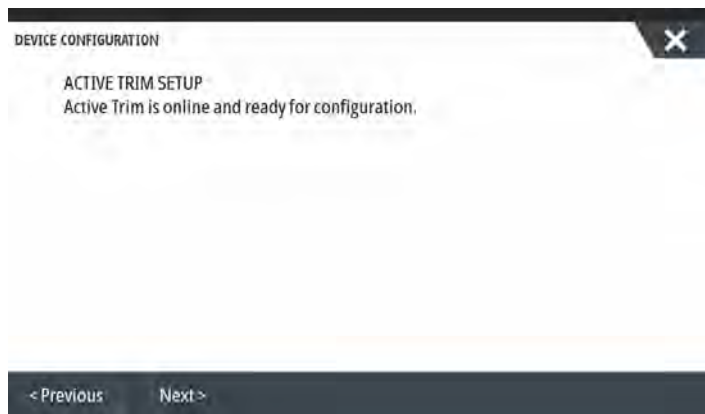
Inställning av Active Trim

Installationsguiden leder användaren genom installation och konfiguration av Active Trim. Följ instruktionerna på skärmen för varje steg.

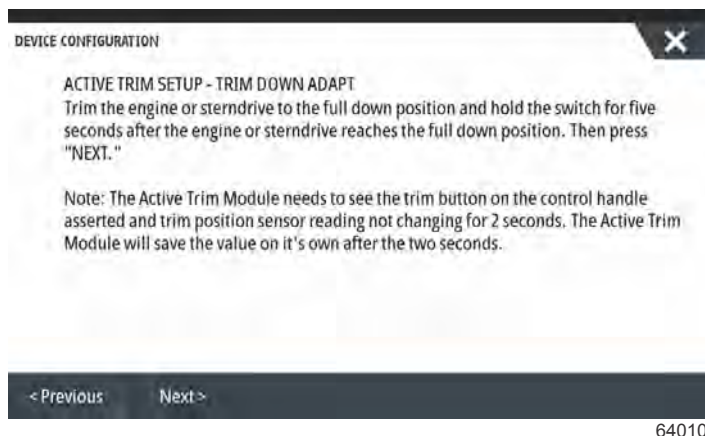


64007

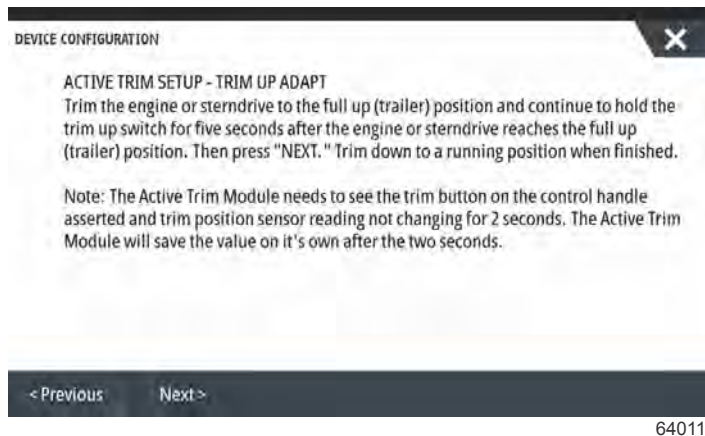
Välja funktionen Active Trim



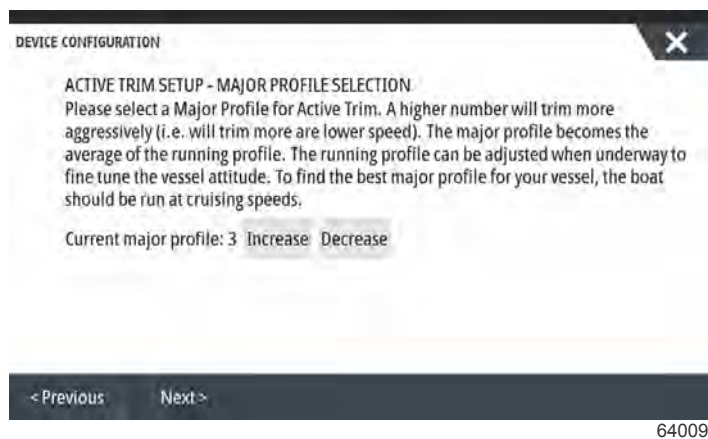
Skärm för aktivering av Active Trim



Skärm för anpassad nedtrimning



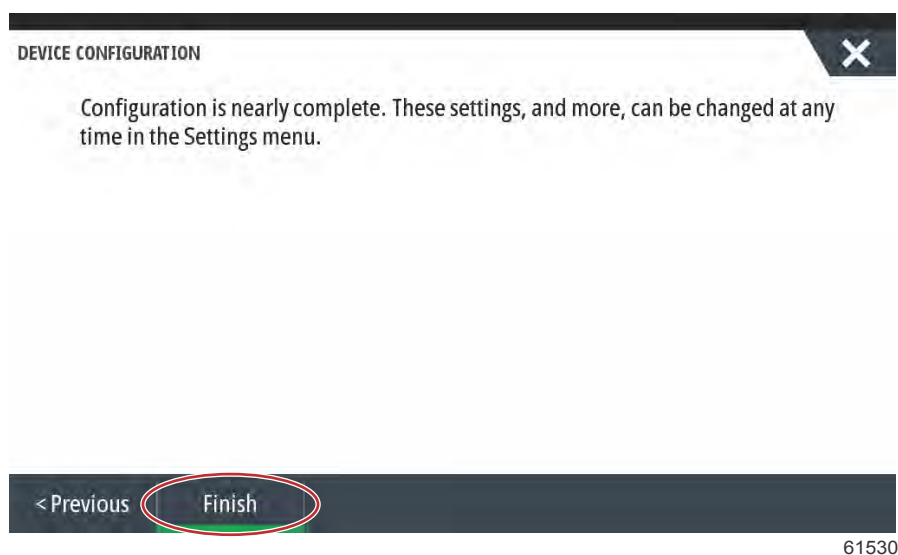
Skärm för anpassad upptrimning



Skärm för val av huvudprofil

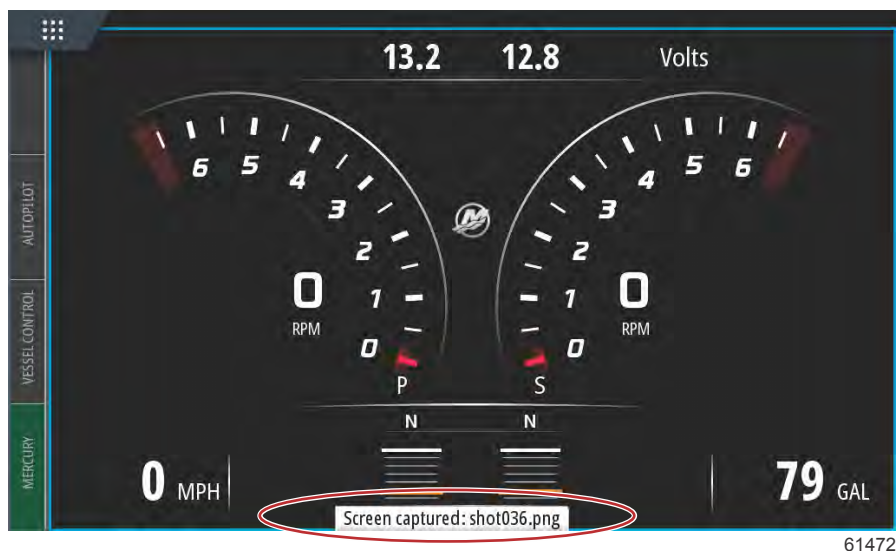
Slutföra inställningsguiden

Tryck på **Finish** (slutför) för att avsluta installationsguiden på VesselView. Stäng inte av enheten förrän slutförandeskärmen ersatts av skärmen med båtens aktivitet.



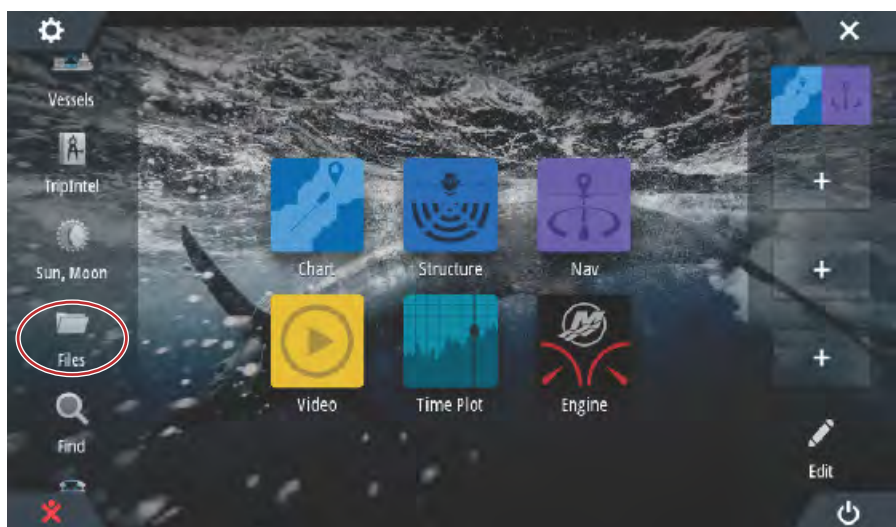
Skapa skärmdumpar

VesselView kan ta skärmdumpar på hela skärmen och spara dem för nedladdning till ett SD-kort. För skärmdumpar på VesselView 502 och 903 aktiverar du alternativet **Screen Capture** (skärmdump) i menyn **Settings>System** (inställningar>system). Tryck två gånger högst upp på skärmen för att aktivera skärmdump. För skärmdumpar från VesselView 702 och 703 trycker du på **Power**-knappen och **hem**-knappen samtidigt. På VesselView 502 kan du ta skärmdumpar genom att trycka två gånger på sidhuvudsfället på en öppen dialogruta, eller genom att trycka två gånger på skärmens sidhuvudsfält om det inte finns någon öppen dialogruta. En meddelandeflik visas längst ner på skärmen, med skärmdumpens bildnummer. Meddelandefliken syns inte på skärmdumpen.



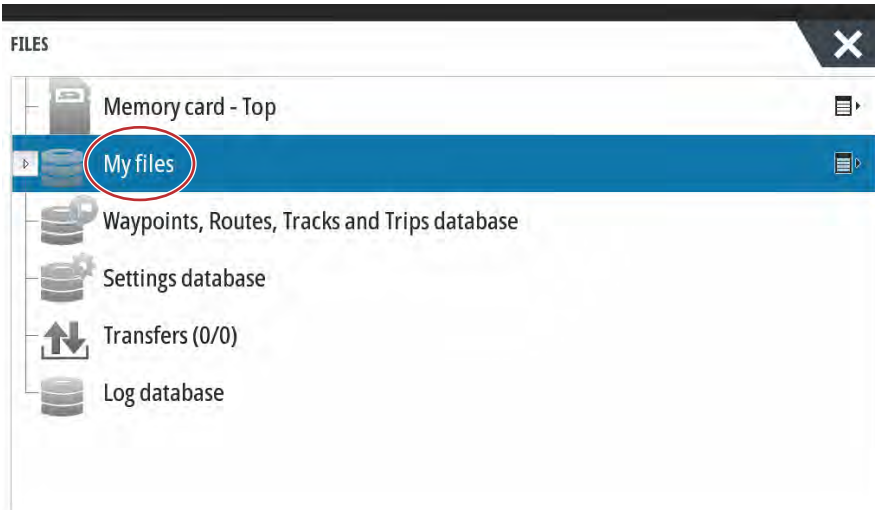
61472

VesselView har ett internt minne för skärmdumpar. Vi rekommenderar att filer som skärmdumpar, ruttpunkter, spår och rutter säkerhetskopieras på ett SD-kort eller någon annan extern lagringsenhet, och att det interna minnet hålls så rent som möjligt. Som standard lagras alla skärmdumpar i en mapp som heter Screenshots (skärmdumpar) i My files (mina filer). Du kommer åt My Files-mappen genom att svepa från toppen av enheten till skärmen, vilket gör att du får upp alternativen på vänster sida. Välj filer.

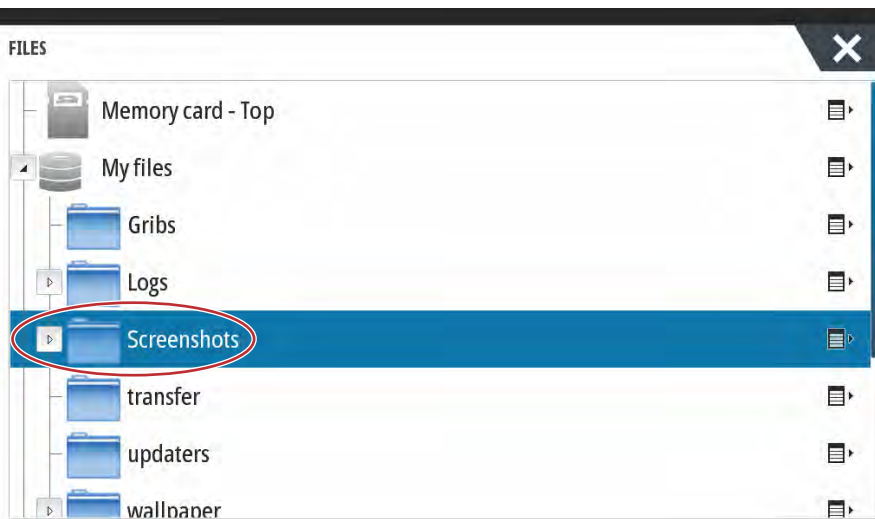


61473

Öppna mappen My Files (Mina filer) och navigera till mappen Screenshots (Skärmdumpar). I mappen Screenshots (Skärmdumpar) visas alla skärmdumpar som tagits. Bilderna kan kopieras över till SD-kortet för vidare överföring till en dator eller mobil enhet.

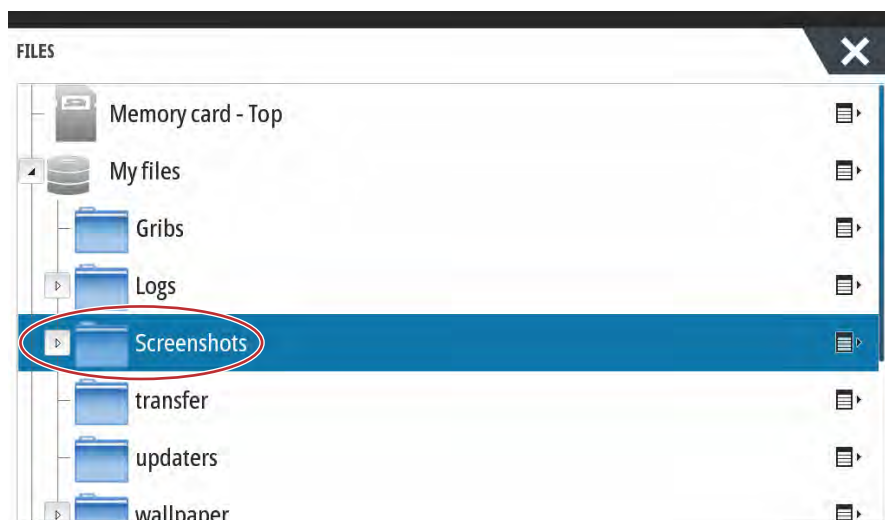


61474

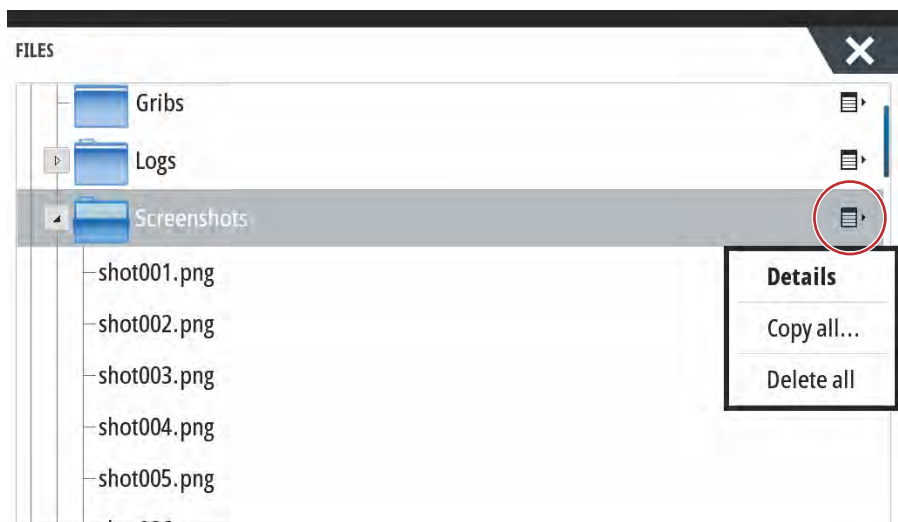


61475

Du kan öppna enskilda skärmdumpar genom att markera dem. Du kan komma åt alla skärmdumpar med hjälp av ikonen **Details** (detaljer) till höger i filfönstret. Genom denna ikon kan du visa information om skärmdumpar, kopiera alla skärmdumpar eller ta bort alla skärmdumpar.

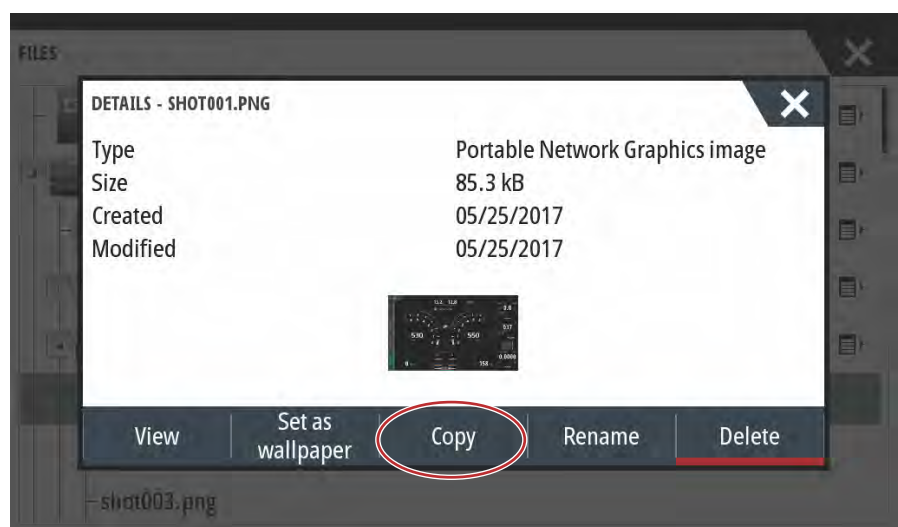


61475



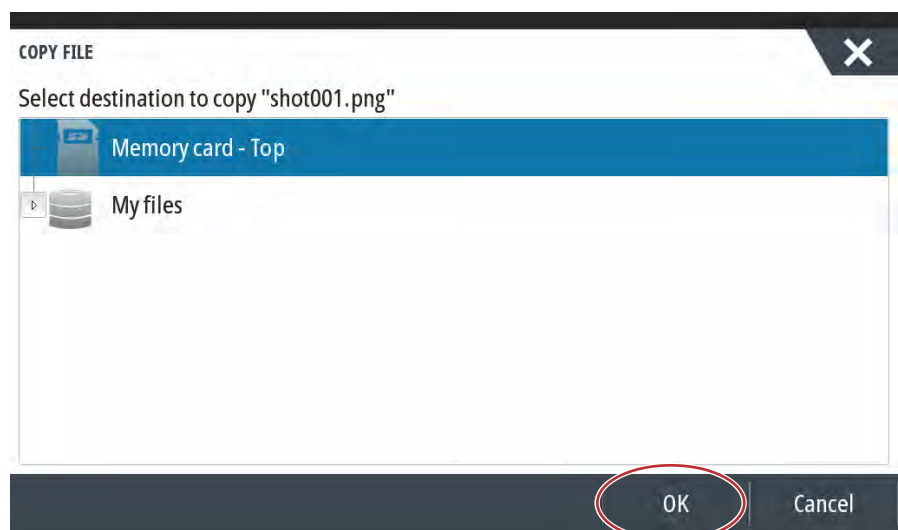
61477

Om en enskild skärmbild väljs visas ett fönster med alternativen View (Visa), Set as wallpaper (Ställ in som bakgrundsbild), Copy (Kopiera), Rename (Byt namn) eller Delete (Ta bort). Välj Copy (Kopiera) för att hämta bilden från VesselView.



61479

Med ett SD-kort isatt i VesselView väljer du Memory card (Minneskort) som destination för filen och väljer OK. Stäng fönstret genom att trycka på kryssset (X) i det övre högra hörnet. Detta tar dig tillbaka till mappen Screenshots (Skärmdumpar). Följ den här proceduren för att hämta ytterligare bilder.



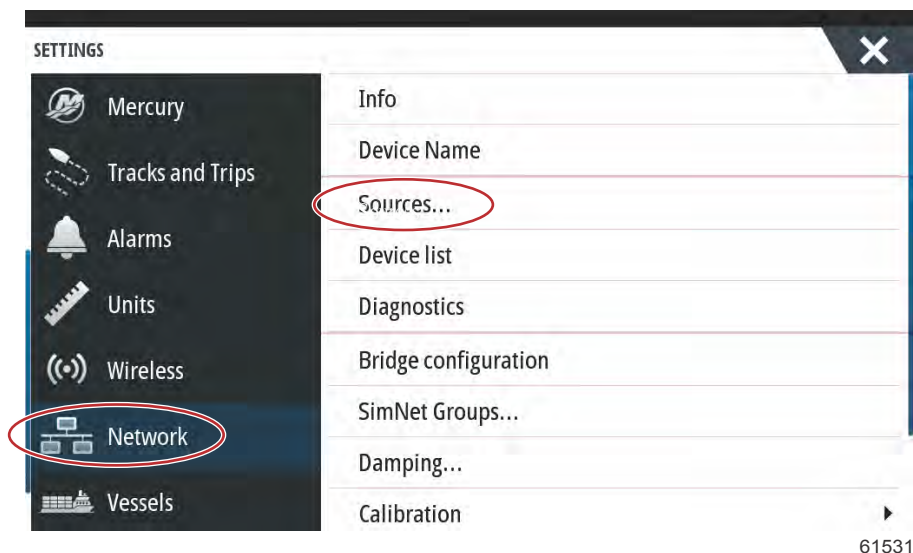
61480

Inställning av datakälla

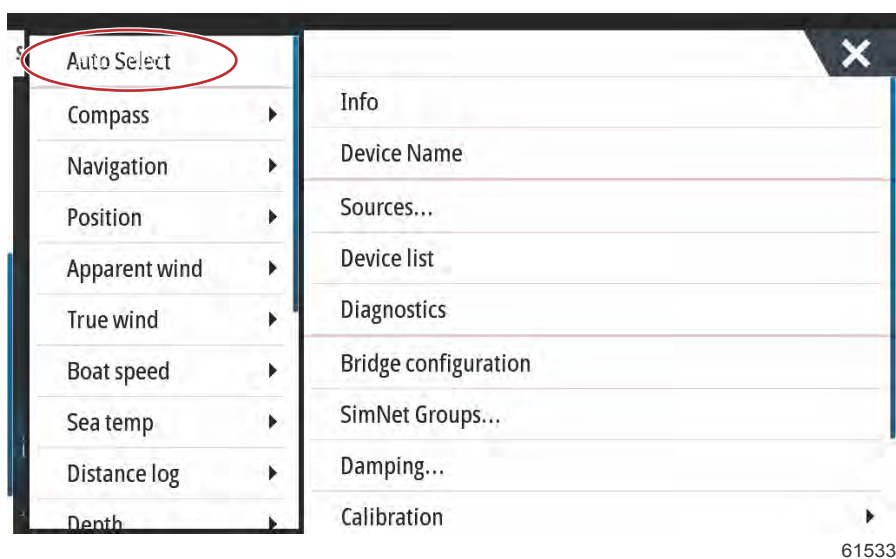
Datakällor

Välj fliken HOME (Startsida) längst upp på skärmen för att ställa in datakällor.

Starta alla produkter och vrid om tändningsnyckeln på alla motorer för att kontrollera att alla datagenererande källor identifieras. Öppna fönstret System Controls (Systemkontroller). Du öppnar fönstret System Controls (Systemkontroller) genom att svepa nedåt från högst upp på skärmen. Välj panelen Settings (Inställningar). Välj alternativet Network (Nätverk) till vänster på skärmen. Select Sources... (Välj källor) .

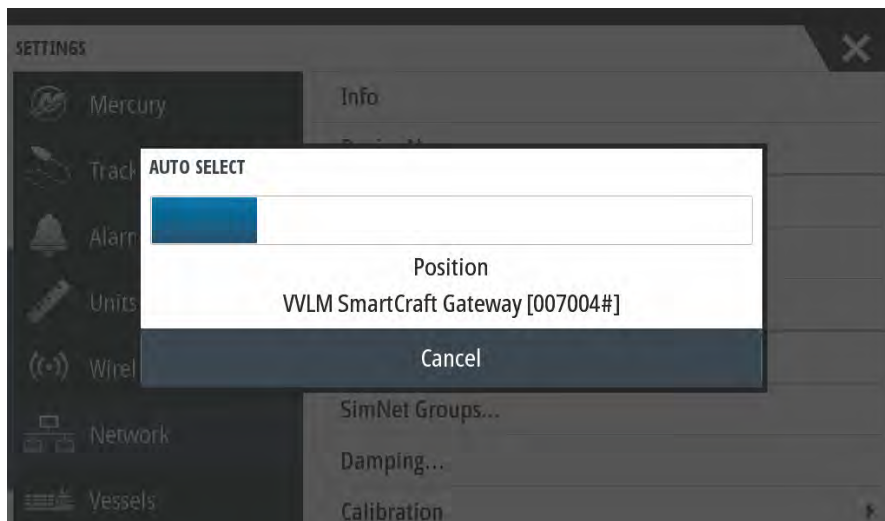


VesselView visar flera källor med dataproducerande enheter. Välj alternativet Auto Select (Välj automatiskt) längst upp i listan för att göra en allmän förfrågan av alla detekterbara enheter på båten.



Avsnitt 2 - Startskärmar och installationsguide

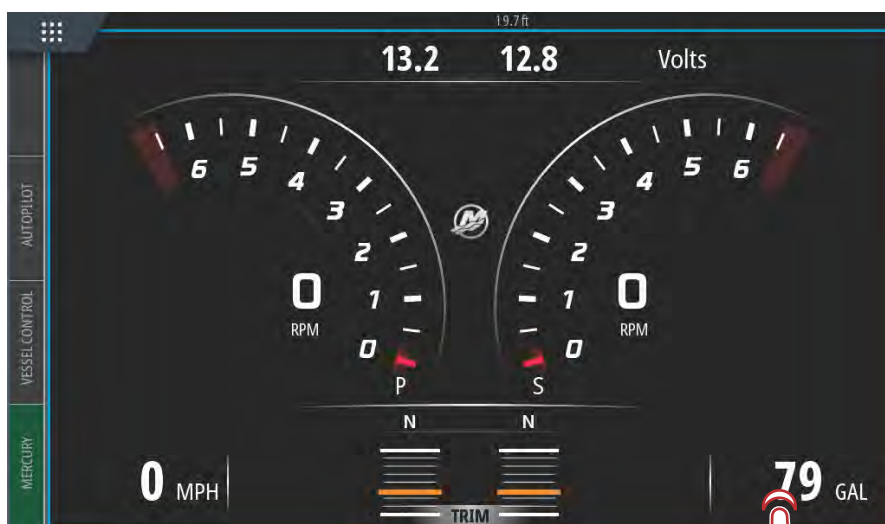
Auto Select (Välj automatiskt) söker igenom nätverket och ställer samman en lista över alla enheter som identifieras under den automatiska valprocessen. När förloppsindikatorn är klar stänger du Settings-menyn (Inställningar) genom att trycka på krysset (X) i övre högra hörnet av skärmen.



61534

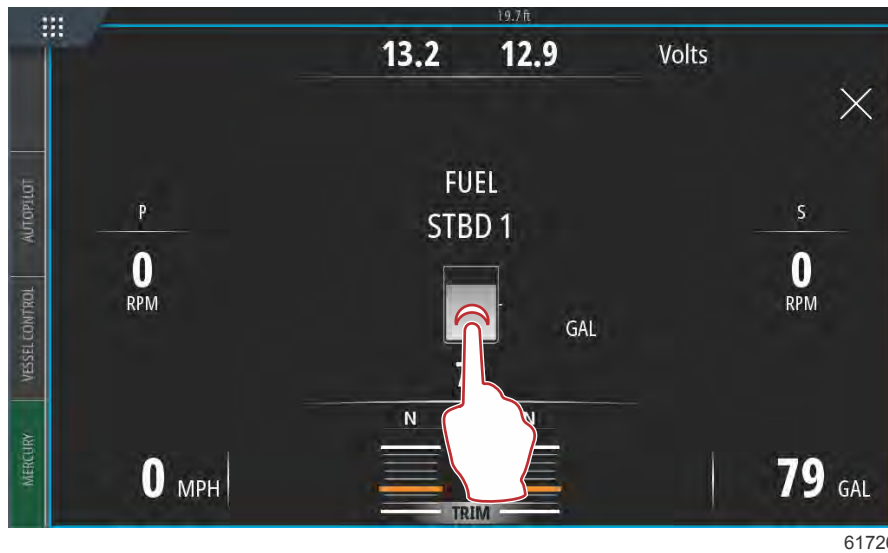
Förstora dataskärmar

Välj fältet om du vill förstora något av datafälten på VesselViews huvudskärm.



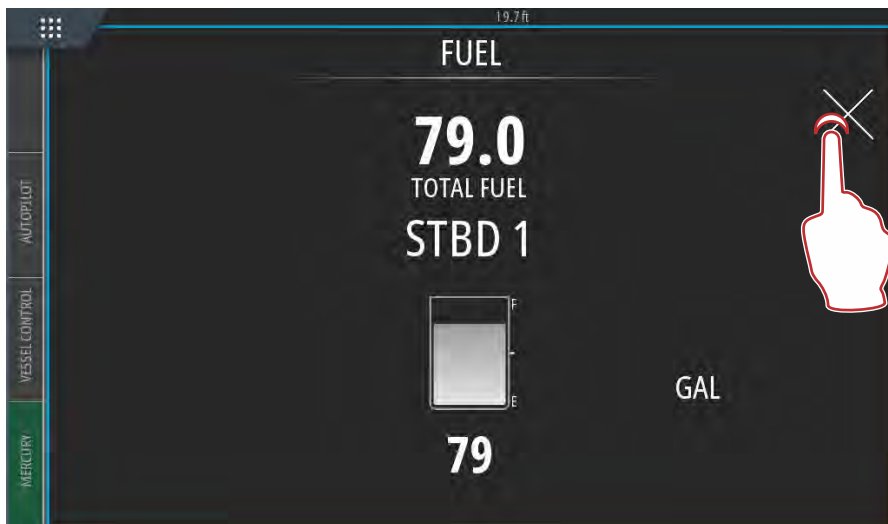
61725

Då visas data i medelstor storlek på skärmen.



61726

Om du väljer datainformationsfältet en gång till visas valda data i helskärm. Detta är praktiskt om man behöver titta på skärmen från större avstånd, t.ex. vid navigering från reservstyrspakposition. Tryck på krysset (X) för att återvända till VesselViews huvudnavigeringsskärm.



61727

Instrumentlist

Instrumentlisten kan aktiveras genom att du sveper nedåt ovanifrån på skärmen. Då öppnas fönstret System Controls (Systemkontroller). Välj instrumentlistens panel för att aktivera instrumentlisten.



61482

Instrumentfältet finns på höger sida av skärmen. Instrumentfältet innehåller textdata och numerisk data på flera paneler. Alla paneler i instrumentfältet kan ändras av användaren. Det finns också alternativ för båtlivsstilen, som fyller datapanelerna med användbar information om din typ av båt.

Du kan konfigurera instrumentfältet till att visa antingen ett eller två fält. Om du väljer att visa två fält kan du ställa in det så att fälten växlar automatiskt genom att markera rutan **Animate** (animera). Du kan också välja hur länge fältdata ska visas.



61731

Använd menyn för att välja en fördefinierad aktivitet för ett fält eller båda fälten. När ett aktivitetsfält har valts visas fördefinierade instrumentmätare i fältet.

OBS! Detta stänger endast av instrumentfältet för den aktuella sidan.

Slå på/av instrumentfältet

1. Aktivera instrumentfältet genom att trycka på ikonen.
2. Tryck på knappen **MENU** (meny) för att öppna menyn.
3. Välj **Bar 1** eller **Bar 2** (fält 1, fält 2) och sedan ett fördefinierat aktivitetsfält.

Redigera innehållet i instrumentfältet

1. Aktivera instrumentfältet genom att trycka på ikonen.
2. Tryck på knappen **MENU** (meny) för att öppna menyn.
3. Tryck på **Edit** (redigera) för att ändra en instrumentmätare.
4. Välj det innehåll du vill visa från fönstret **Choose Data** (välj data).
5. Tryck på Menu (meny) och sedan på **Finish editing** (slutför redigering) för att spara ändringarna.

Val av motordata

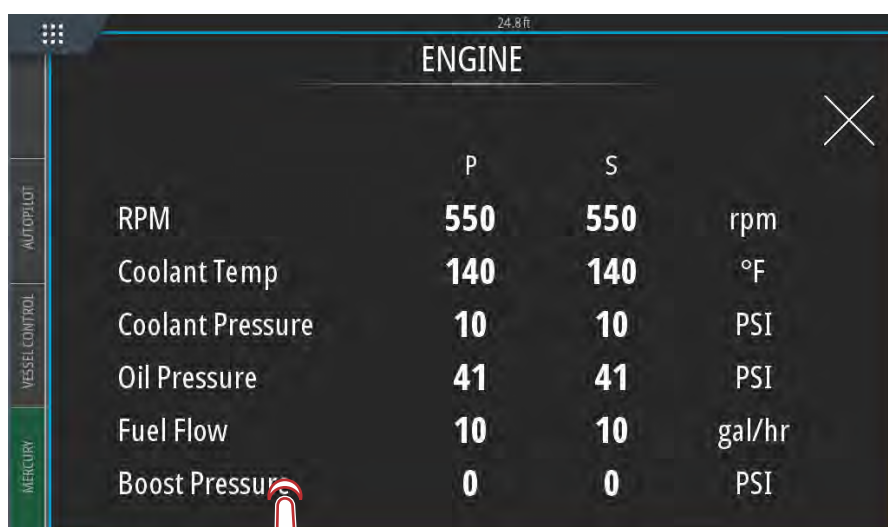
VesselView har en funktion för val av motordata, som du kan starta genom att trycka på och hålla inne Mercurys M-logga mitt på skärmen.



63925

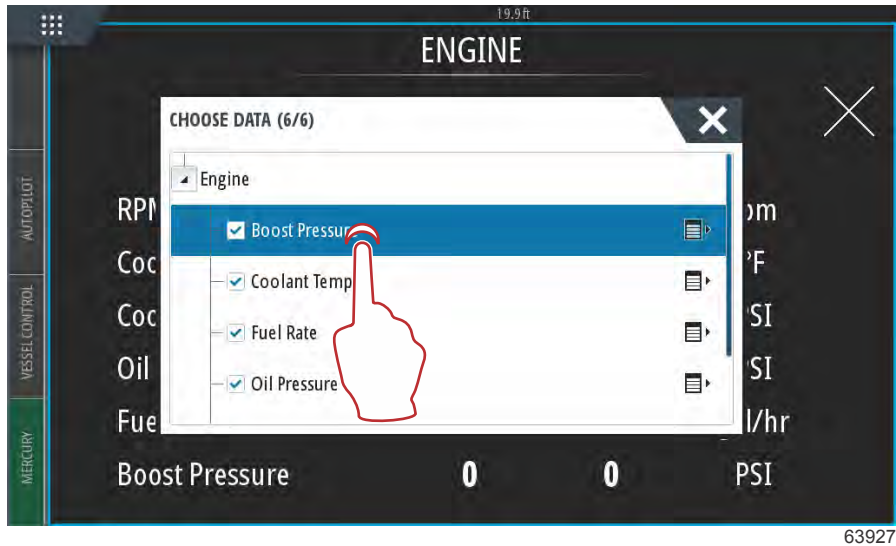
M-loggans position

VesselView visar en skärm med alla motorparametrar som för närvarande kontrolleras eller är aktiva. Om du håller inne någon av raderna med motordata öppnas filmenyn med tillgängliga motordataalternativ. Användaren kan slå på eller av data genom att markera alternativet. En markerad ruta innebär att data visas och en ommarkerad ruta raderar dessa data från data som visas på VesselView.



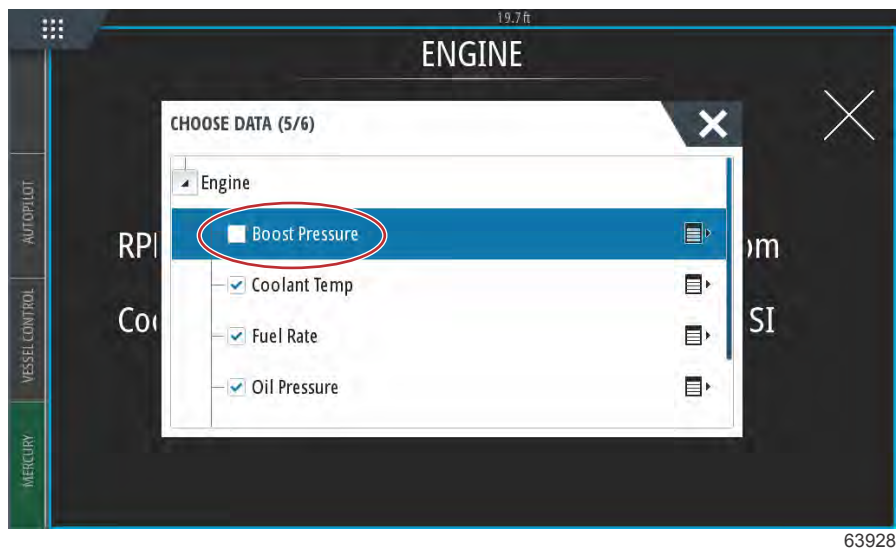
63925

Välja ett motordataalternativ



Tryck för att aktivera eller inaktivera ett alternativ

Beroende på båtens motorpaket kan det hända att vissa alternativ inte visar några data live, då motorn inte använder eller överför dessa data. Till exempel: En dieseldriven inombordsmotor överför turboladdartryck, medan en bensindriven MerCruiser-motor inte gör det eftersom den inte har någon turboladdare.



Omarkerade alternativ visar inte data

Avsnitt 3 - Funktioner och användning

Innehållsförteckning

Underhåll.....	38	Översikt över trimprofiler.....	52
Schemalagt motorunderhåll.....	38	Större trimprofilskurvor	52
Smart Tow-läge.....	39	Överlappning av större trimprofilskurvor	53
Smart Tow.....	39	SkyHook.....	53
Egenskaper	39	Översikt.....	53
Inaktivera Smart Tow	43	VesselView och Design 2-joysticken.....	53
Farthållarläge.....	43	Funktioner.....	54
Farthållare.....	43	SkyHook	54
Aktivera Cruise Control-läge (Farthållare)	43	Kurs	55
Troll-reglageläge.....	45	Aktivering av automatisk kursriktning	55
Trollingreglage.....	45	Rutt	55
Active Trim.....	48	VesselView-enheter som stöder SkyHooks avancerade	
Krav.....	48	funktioner.....	58
Introduktion till Active Trim.....	49	Avancerade funktioner.....	58
Hur det fungerar	49	Kursjustering	58
GPS	50	BowHook	59
Körning i grunt vatten	50	DriftHook	59
Trailerposition och Active Trim	50	Köpa SkyHooks avancerade funktioner	59
Inställning och konfiguration.....	50	Kursjustering	59
Konfigurationsanmärkningar	50	DriftHook	60
Konfigurationsrutin	50	BowHook	61

Underhåll

Schemalagt motorunderhåll

Om en underhållspåminnelse upptäcks under en systemskanning visas Mercury-fliken längst ner till vänster på skärmen i blått. Följ sunda förnuftet för att skydda din investering och kontrollera motoroljan regelbundet, helst före varje användningstillfälle.

När den schemalagda underhållstiden har löpt ut visas en underhållspåminnelse efter avsökningen vid systemstart. Föraren kan stänga fönstret, men påminnelsen visas varje gång båtens tändningsnyckel vrids om. Om underhållspåminnelsen kvitteras återställs underhållstidsramen i VesselView. För att nå den specifika informationen om schemalagt underhåll, gå till meddelandet som beskriver underhållsätgärden genom att följa anvisningar nedan. Användare kan visa underhållslisten när som helst för att visa förbrukningsstatus. På så sätt underlättas servicebokningar hos återförsäljare (om ägaren väljer att inte själv utföra underhållet).

Välj Mercury-fliken nere till vänster på skärmen.



61536

Välj alternativet **MORE** (mer).



61536

Om du vill se hur lång tid det är kvar till nästa schemalagda underhåll väljer du alternativet **MAINTENANCE LIFE** (underhållsliv). Ju mer av förloppsältet som är blått, desto mindre tid är det kvar till ett schemalagt underhåll.



61540

Underhållsliv

Smart Tow-läge

Smart Tow

Smart Tow (Smart bogsering) är ett smidigt program för att hantera mål för båtacceleration och hastighet vid bogsering av vattenskidåkare eller vattensportutrustning av alla slag. Smart Tow-funktionen eliminerar accelerationsproblem som för mycket hålskott, att det avsedda målet missas, inbromsningar och konstanta hastighetsmål. Välj en profil, välj Enable (Aktivera) och placera gasreglaget i läge full gas så sköter Smart Tow resten.

På skärmen Smart Tow (Smart bogsering) kan du dig välja, ställa in och modifiera inställningar för funktionen. Punkten i startbilden animeras när Smart Tow (Smart bogsering) är aktiv och utför en startsekvens. Punkten rör sig längs den valda rutten och visar vilken den av startsekvensen som systemet utför.



61785

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

Egenskaper

På Smart Tow-skärmen justerar du inställningarna i det användarvalda dataområdet och sidfotsområdet. Tryck på eller svep genom alternativrutfälten. I sidfotsavsnittet kan du aktivera eller inaktivera Smart Tow (Smart bogsering), spara eller avsluta. Artiklarna i dataområdets fot kräver att alternativet väljs genom att du trycker på vridknappen för att markera och acceptera.

Avsnitt 3 - Funktioner och användning

Smart Tow har fem fabriksinställda startprofiler eller så kan föraren skapa nya anpassade startprofiler. Anpassade profiler är praktiska när det finns personer ombord som är olika vana att använda vattensportsutrustning. Föraren kan ställa in snabbare starter för erfarna skidåkare och långsammare starter för barn eller bogsering av uppblåsbara farkoster.



63947



a - Val av startprofil

61786

Det finns fem alternativfält i en profil. Använd vridknappen eller tryck för att ändra profilalternativen.

- RPM and speed (Varvtal och hastighet). Föraren kan justera varvtal eller hastighet genom att trycka på dataskärmsområdet.
- Ramp är den tid som det tar för båten att nå den inställda målet.
- Overshoot (Förbi målet) är den procentandel över inställd punkt som båten kommer att nå.

- Time (Tid) är den tid som båten ska ligga över vald hastighet.



61787

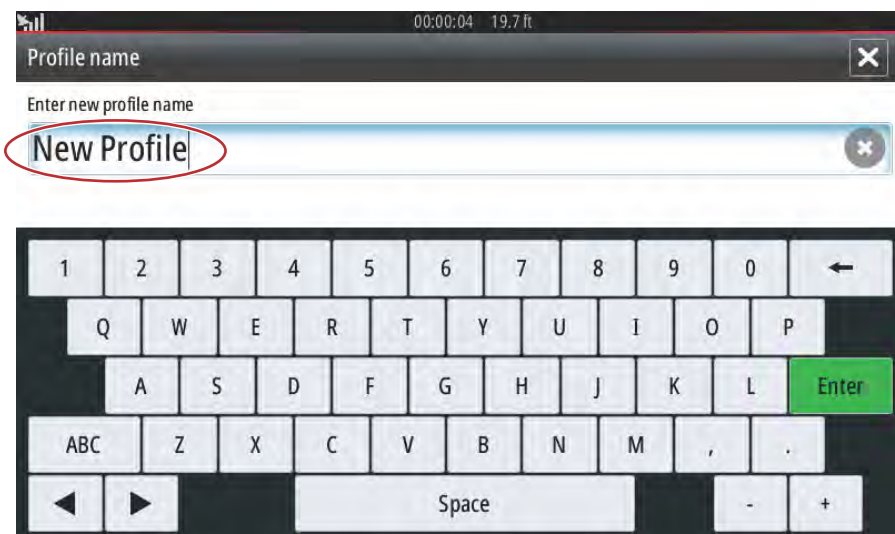
Fem alternativfält för att skapa en profil

Välj Add profile (Lägg till profil) för att skapa en ny profil.



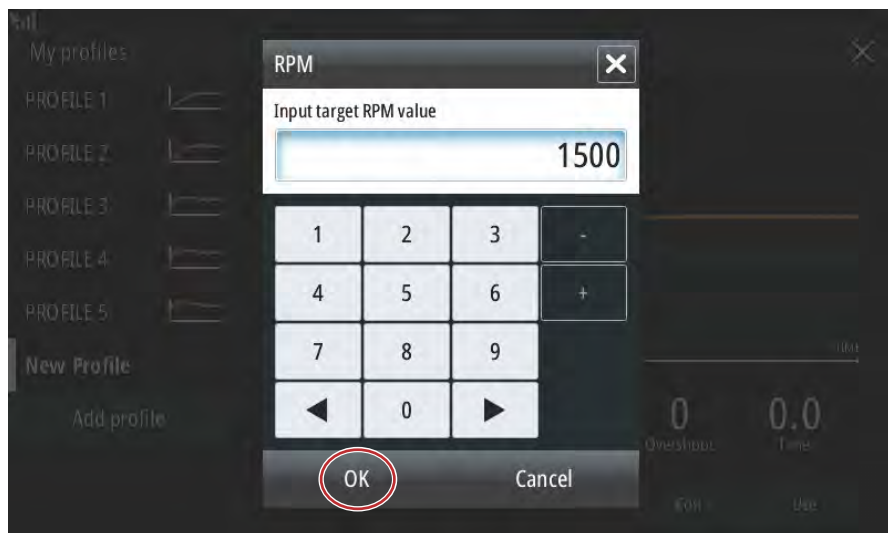
61788

Ge den nya startprofilen ett namn med hjälp av tangentbordet på skärmen.



61789

På skärmen New profile (Ny profil) kan föraren redigera alla de fem alternativfälten var för sig. När alla alternativ redigerats väljer du knappen Use (Använd) för att använda den nya startprofilen för Smart Tow.



61790



64508

Knappen Use (använd)

Så här aktiverar du en Smart Tow-startprofil. Välj alternativet Enable (Aktivera) och placera gasreglaget i läge full gas framåt. Smart Tow tar hand om resten.



61791

Inaktivera Smart Tow

Om du vill stänga av Smart Tow-funktionen väljer du Disable (Inaktivera). VesselView återställer kontrollen över gasreglaget till föraren. När Smart Tow (Smart bogsering) är aktiverat och du för gasreglaget till en punkt under hastighetsmålet sänks båtens hastighet, men båtens topphastighet ökar inte över målhastigheten.



61792

Farthållarläge

Farthållare

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

- Farthållningen är varvtalsbaserad förutom när båten använder en Mercury Maring GPS i kontrollområdesnätverket.
- Om båten har en Mercury Marine GPS, så är standardinställningen båtens hastighet.
- Föraren kan välja antingen varvtals- eller hastighetsbaserade börvärden. Typen av farthållning kan ändras i inställningsmenyn.

OBS! Farthållaren kan inaktiveras genom att man placerar fjärrkontrollspakarna i friläge.

Aktivera Cruise Control-läge (Farthållare)

Du aktiverar autopilotfarten genom att välja fliken Vessel Control (Båtreglage) till vänster på skärmen.



61767

Välj Cruise Control (Farthållare) i Vessel Control-listen (Båtreglage).

Välj uppåt- eller nedåtpilarna för att nå önskad hastighet.



När önskad fart är inställd väljer du Enable (Aktivera) i fartlisten. Ställ fjärreglagehandtagen i framåtväxel och ställ handtagen i läge full gas. VesselView ökar båtens hastighet till det börvärde som föraren valt.



När Cruise (Kryssning) är aktivt färgas fliken Vessel Control (Båtläge) orange och varnar föraren om att båten är i ett autopilotläge.



Cruise Control-läget (Farthållare) kan avbrytas genom att fjärreglagehandtagen ställs i neutralläget eller genom att välja Disable (Inaktivera) längst ner i listen Cruise Control (Farthållare). Du kan öppna Disable (Inaktivera) genom att välja fliken Vessel Control (Båtläge) till vänster på skärmen och då visas Cruise Control-listen (Farthållare) och alternativet Disable (Inaktivera).

Troll-reglageläge

Trollingreglage

Varvtalsintervallen i Troll-läge beror på motorpaketet, men maximalt varvtal för alla motorer eller utombordare är 1 000 varv/min.

Du aktivera Troll Control (Trollingläge) genom att välja fliken Vessel Control (Båtläge) till vänster på skärmen.

Tryck på panelen Troll Control (troll-reglage) i fältet Vessel Control (båtkontroll).



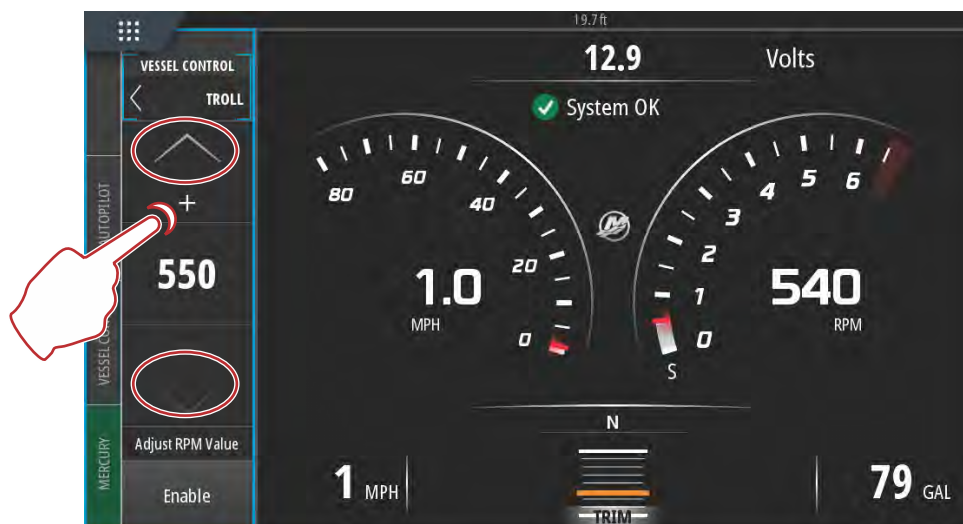
Avsnitt 3 - Funktioner och användning

Båten måste vara i växel och gå på tomgång. Om båten inte gör det visas en varningsikon med medföljande text med anvisningar till föraren om hur trollingläget aktiveras.

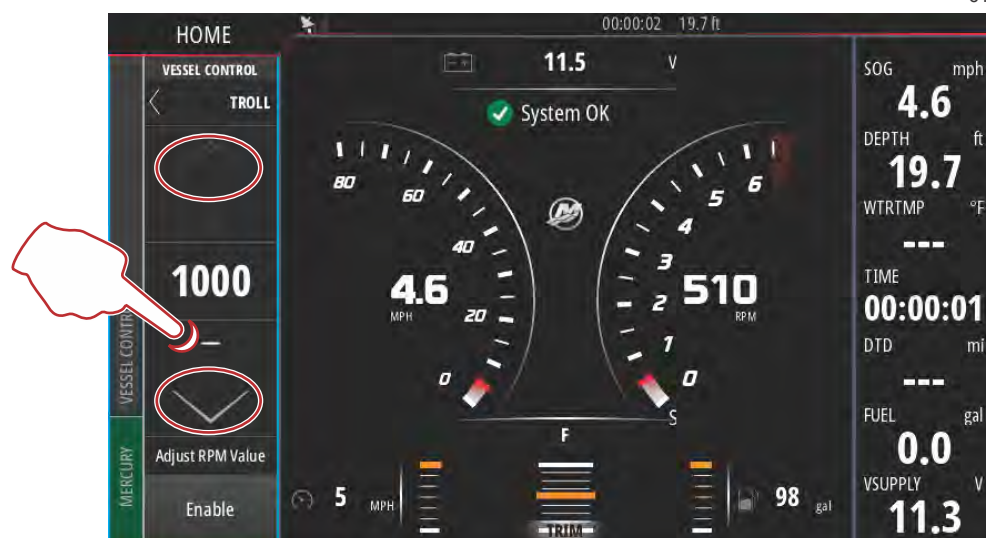


61759

När villkoren för växel och gas uppfylls visas alternativen för Troll Control (Trollingläge) på listan Vessel Control (Båtreklage). Öknings- och minskningspilar tonas ned när antingen min- eller maxvarvtalsvärde väljs. Välj ikonen + eller – på skärmen för att ändra varvtalsvärdet.



61760



61761

När önskat varvtalsvärde har valts väljer du Enable (Aktivera). Detta startar Troll trolingreglaget och motorerna ökar till önskat varvtal.



61762

Panelen Enable (Aktivera) ändrar färg till orange och texten ändras till Disable (Inaktivera). Fliken Vessel Control (Båtreglage) ändrar färg till orange och en varningssymbol med texten Troll Active (Trollingläge aktiverat) visas.



61763

Listen Vessel Control (Båtreglage) kan minimeras under Troll Control (Trollingläge) utan att påverka trollinglägets autopilotfunktion. Välj pilen längst upp till vänster i listen Vessel Control (Båtreglage) för att minimera listen.



61764

Avsnitt 3 - Funktioner och användning

Huvudskärmen återgår till normal storlek och fliken Troll Active (Trollingläge aktiverat) visas i orange till vänster på skärmen.



61765

Du kan inaktivera trollingläget genom att välja fliken Troll Active (Trollingläge aktiverat) så visas alternativen i Troll Control-listen (Trollingläge). Välj Disable (Inaktivera) för att stänga av Troll Control (Trollingläge).



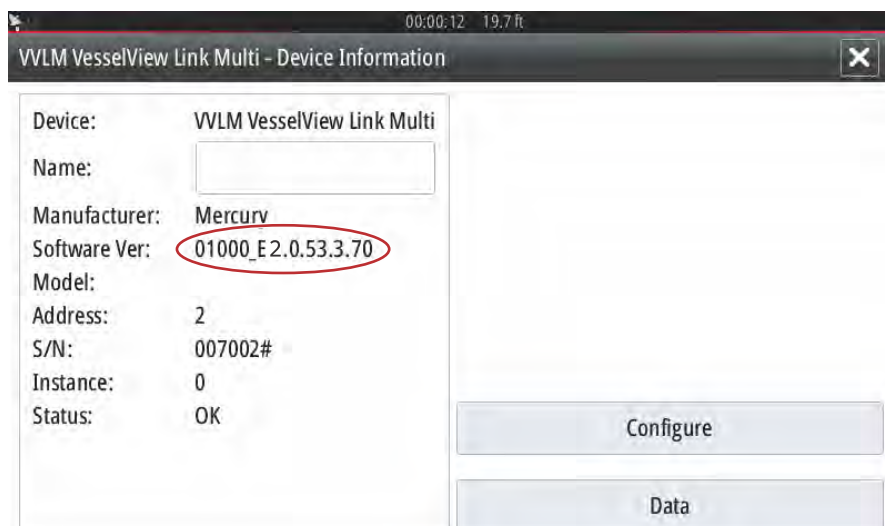
61766

Active Trim

Krav

För att Active Trim ska fungera på VesselView måste programvaran i VesselView Link vara av version 2 eller senare. Se **Avsnitt 6 – Uppdatera programvaran i din VesselView Link-modul.**

Det kan hända att båten behöver ytterligare maskinvara för att Active Trim-funktionerna ska fungera. Kontakta en auktoriserad återförsäljare av Mercury Marine för att få information om vilken maskinvara som krävs.



63145

Plats för programvaruversion av VesselView Link

Introduktion till Active Trim

Active Trim är Mercury Marines patenterade GPS-baserade automatiska trimsystem. Detta intuitiva hands-freesystem justerar motorns trim kontinuerligt baserat på förändringar i driftsförhållanden för att ge bättre prestanda, bränsleekonomi och underlätta användning. Det reagerar exakt på båtmanövrar för bättre övergripande köregenskaper. Inga kunskaper om trimning av båtmotorer eller drev krävs för att kunna använda Active Trim.

- När båten accelererar kommer motorn eller drevet att trimmas ut.
- När båten sänker hastigheten, t.ex. när du ska svänga, trimmas motorn eller drevet in.
- Active Trim kan förbikopplas när som helst med hjälp av de vanliga, manuella trimknapparna.
- Med Active Trim kan båtföraren kompensera för ändrad båtlast, förarinställningar och väderförhållanden samtidigt som full automatisk styrning bibehålls.

Hur det fungerar

Active Trim-systemet har fyra driftslägen.



- 1. Tomgång**
Bibehåller det befintliga trimläget.



- 2. Acceleration (från stillastående)**
Drar in motorn eller drevet under så att fören inte stegrar sig så mycket och för att förbättra tiden till planing.



- 3. Planingshastighet**
Trimmar motorn eller drivenheten gradvis baserat på GPS-hastighet för att bibehålla den effektivaste körningen.



- 4. Åsidosättning**
När båtföraren använder manuell trim åsidosätts Active Trim-systemet omedelbart och återställer full kontroll till föraren.

När båten startas återgår Active Trim till på/av-tillståndet från föregående avstängning. Exempel: Om Active Trim var på vid föregående avstängning kommer den att vara på vid nästa start.

GPS

Active Trim använder en GPS-signal för att fastställa båtens hastighet. Active Trim-systemet kommer inte automatiskt att kontrollera trimning förrän GPS-enheten har fått en signal.

Körning i grunt vatten

Active Trim kan inte detektera vattendjup och trimmar inte upp automatiskt på grunt vatten. Båtföraren måste åsidosätta Active Trim genom att trimma motorn eller utdrivningen manuellt eller trycka på AV-knappen.

Trailerposition och Active Trim



63048

Om du placerar motorn eller drivenheten i trailerläget (över 50 % av det antagna trimområdet) förhindras Active Trim från att aktiveras. När motorn eller drivenheten har trimmats över sitt normala område (till exempel till att navigera i grunda vatten, att sjösätta båten från en trailer eller dra upp båten på en trailer) måste du trimma ner den manuellt för att Active Trim ska fungera. Den här säkerhetsfunktionen är avsedd att förhindra motorn eller drivenheten från att automatiskt trimmas ner och slå i något.

Inställning och konfiguration

Konfigurationsanmärkningar

VIKTIGT! Konfigurera alltid Active Trim med en större profil så att föraren kan välja en justerbar profil med ytterligare intrimning. Det innebär att undvika att välja en större profil som resulterar i normal drift i justerbar trimprofil 1. På så sätt ser man till att föraren alltid kan sänka fören till rätt tumling utan att han/hon måste trimma motorn eller utdrivningen manuellt.

Konfigurationsrutin



63043

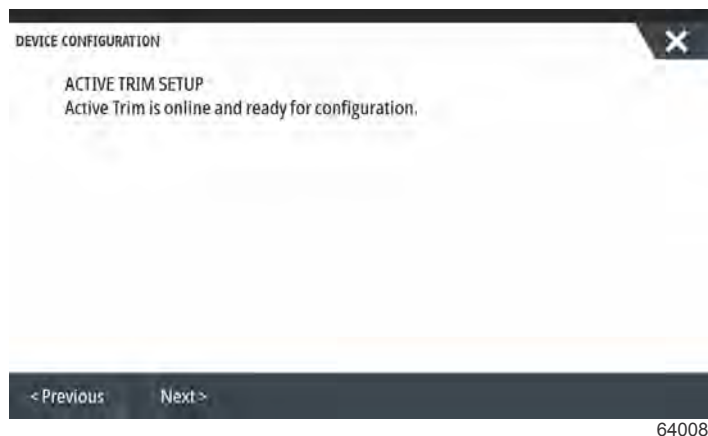
Du konfigurerar Active Trim i installationsguiden. Om du vill öppna installationen av Active Trim direkt går du till: **Settings>Mercury>Engines>ActiveTrim** (inställningar>Mercury>motorer>ActiveTrim) och följer instruktionerna på skärmen. Installationsguiden leder användaren genom installation och konfiguration av Active Trim. Följ instruktionerna på skärmen för varje steg.



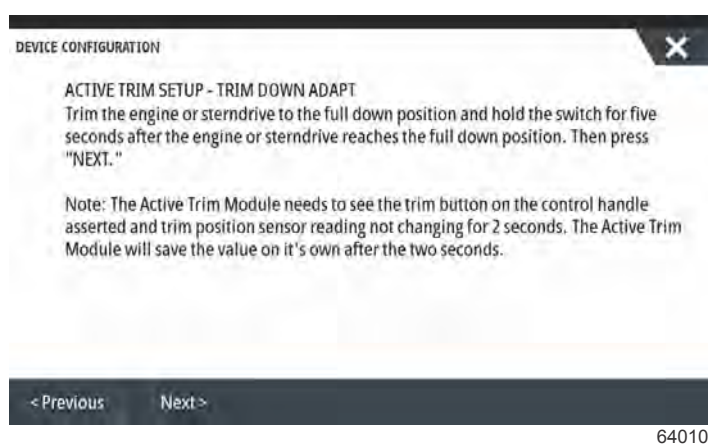
64007

Välja funktionen Active Trim

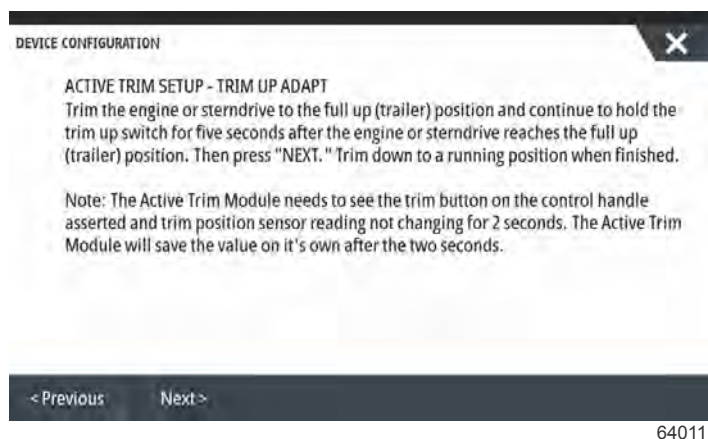
VesselView söker i nätverket efter båtens styrmodul. Om programvaran i båtens styrmodul inte är uppdaterad, eller om den inte hittas i nätverket, tillåter inte Active Trim-installationen användaren att fortsätta.



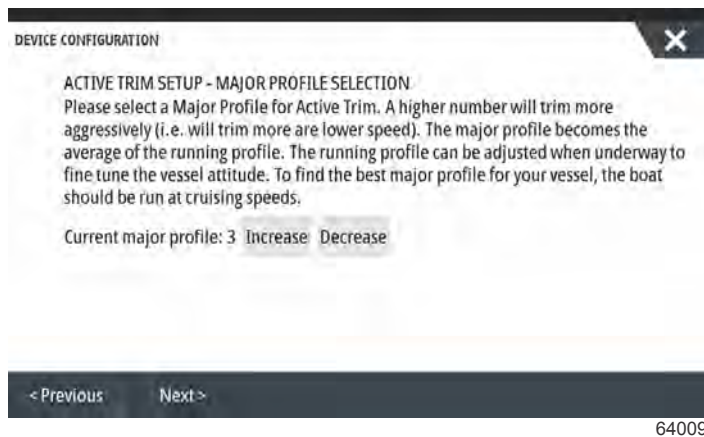
Skärm för aktivering av Active Trim



Skärm för anpassad nedtrimning



Skärm för anpassad upptrimning



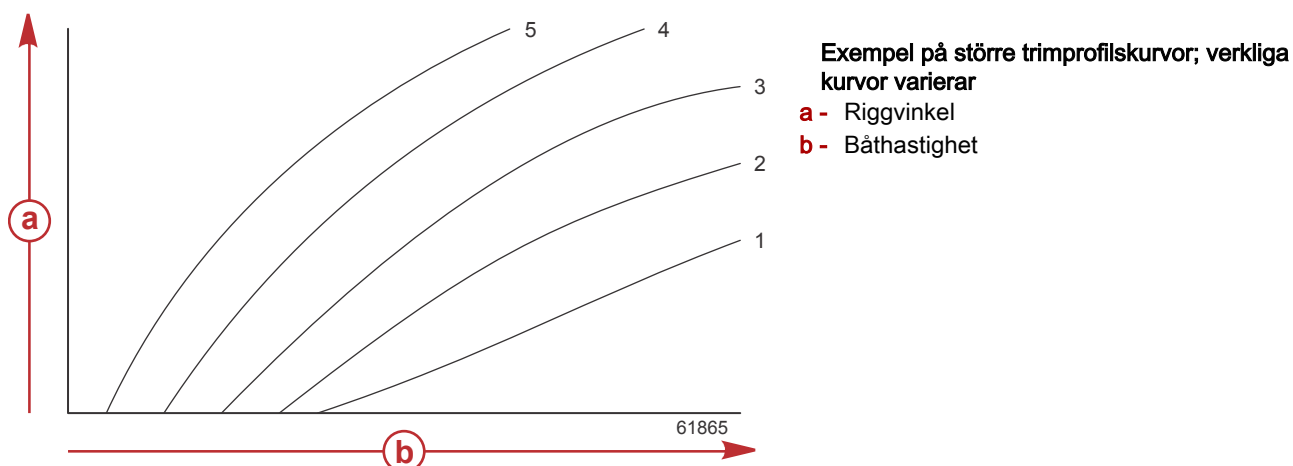
Skärm för val av huvudprofil

Översikt över trimprofiler

Större trimprofilskurvor

Active Trim-systemet kan konfigureras i någon av fem unika större trimprofiler. I följande illustration visas hur trimvinkeln jämfört med båtens hastighetskurvor skiljer sig från de fem större profilerna.

Om du vill öppna inställningen av Active Trim-profilen navigerar du till: **Settings>Mercury>Engines>ActiveTrim** (inställningar>Mercury>motorer>Active Trim). Enheten återgår då till installationsguiden, och du kan göra ändringar i profilen.



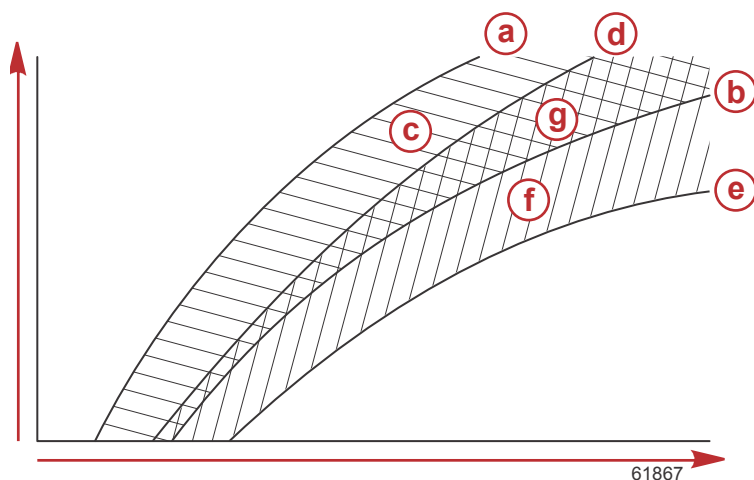
Konfigurera Active Trim-systemet med den större trimprofilen som är lämpligast för en enskild båt och motorpaketskombination under normala driftsförhållanden.

Varje större profilkurva som visas i det föregående exemplet representerar den mellersta standardinställningen (justerbar trimprofil 3) för ett bredare utbud av justerbara trimprofiler. Varje större trimprofil har ett urval av fem trimprofiler som kan justeras av användaren så att föraren kan finjustera trimkurvan under båtens drift för att kompensera för skillnader i miljöförhållanden eller båtlast.

Den övre gränsen för en vald huvudtrimprofil motsvarar en användarjusterbar trimprofil 5. Den nedre gränsen motsvarar den användarjusterbara trimprofilen 1.

Överlappning av större trimprofilkurvor

Urvalen med fem större trimprofiler överlappar varandra. Du placerar trimkurvsurvalen för större profiler 4 och 3 (från det första diagrammet) på ett diagram som visar en betydande överlappning. Den övre gränsen för större profil 3 är högre än den nedre gränsen för större profil 4, vilket gör att en del av trimkurvsurvalen delas av båda profilerna. I praktiken innebär detta att små variationer i förhållandena vid vilka systemet konfigurerats inte översätts till stora variationer i systemprestanda.



Exempel på större trimprofilsöverlappning (den faktiska överlappningen varierar)

- a - Övre gräns för större profil 4
- b - Nedre gräns för större profil 4
- c - Detta område (c) plus (g) motsvarar hela området för huvudprofil 4
- d - Övre gräns för större profil 3
- e - Nedre gräns för större profil 3
- f - Detta område (f) plus (g) motsvarar hela området för huvudprofil 3
- g - Intervallöverlappning för större profil 4 och 3

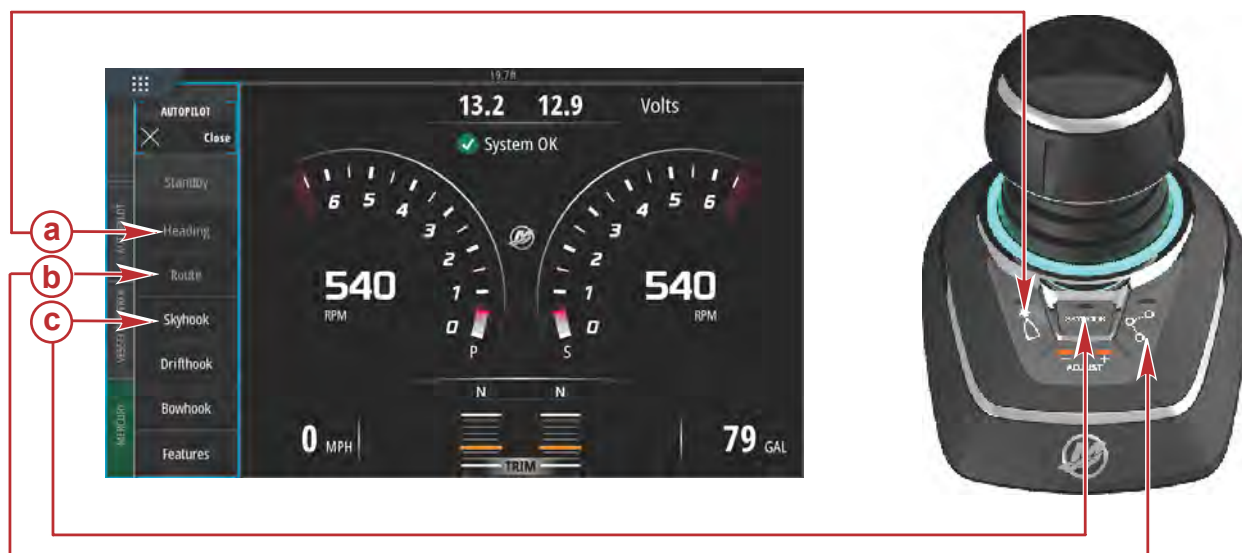
SkyHook

Översikt

SkyHook är en funktion för joystickstyrning. SkyHook håller båten på en viss GPS-position i vattnet. SkyHook aktiverar motorerna eller drivenheterna i ett antal riktningar och hastigheter för att kompensera för den inverkan som vind och strömmar har på båten. Detta är särskilt användbart när man väntar på att en bro ska öppnas eller på att båttrafiken ska lättas. När SkyHook aktiveras tar det över och bibehåller båtens position.

VesselView och Design 2-joysticken

Funktionsflikarna på VesselView och knapparna på Design 2-joysticken är utformade för att aktivera alla kursändringar, rutter samt alla SkyHook-funktioner. Till exempel: (a) Kursen kan aktiveras med joysticken och VesselView kan användas till att göra justeringar genom flikarna på skärmen i SkyHooks autopilotmeny. Likadant kan antingen joysticken eller VesselView användas till att försätta en funktion i standby eller till att inaktivera en funktion.



64099

- a - Kursfunktion
- b - Rutfunktion
- c - SkyHook-funktion

Funktioner

SkyHook

När SkyHook aktiveras visas ett varningsfönster som uppmanar användaren att se till att det inte finns några simmare i närheten av båten. Tryck på **Continue** (fortsätt) för att bekräfta att du har läst meddelandet.

SkyHook kopplas inte in om inte joysticken och reglagen är i neutralläge.

Innan SkyHook kopplas in (aktiveras) måste användaren:

1. Informera passagerarna om hur SkyHook fungerar, om att de inte får befinna sig i vattnet, på trampolinen eller lejdaren, och om att vara uppmärksamma på plötsliga förändringar i båtens läge.
2. Informera passagerare om alla hörbara och synliga varningssystem som kan vara installerade på båten och när de kan förväntas bli aktiva.
3. Kontrollera att ingen är nära båtens akter eller i vattnet nära båten.

När SkyHook har kopplats in (aktiverats) måste användaren:

1. förbli vid roderstationen och vara på sin vakt.
2. Koppla ur (avaktivera) SkyHook om någon hoppar i vattnet eller närmar sig båten från vattnet.

⚠ VARNING!

En snurrande propeller, en båt i rörelse, eller ett föremål som anslutits till en båt i rörelse, kan orsaka människor i vattnet att skadas allvarligt eller t.o.m. ha dödlig utgång. När Skyhook är aktiverat, snurrar propellrarna och båten rör sig för att bibehålla båtens läge. Stäng omedelbart av motorn, om det finns personer i vattnet nära båten.



63955

Varning om SkyHook-aktivering



63956

SkyHook aktivt

SkyHook förblir aktivt till dess att användaren avbryter funktionen. SkyHook-datapanelen kan minimeras även om SkyHook är aktivt. Ett textmeddelande visas på skärmen för att varna användaren.



Datapanel minimerad, SkyHook aktivt

Kurs

Automatisk kursriktning låter båten automatiskt bibehålla en kompassriktning medan båten körs.

Aktivering av automatisk kursriktning

1. Se till att tändningslåset för styrbords motor är i körläge.
2. Placera minst en motor som är i gång i framåtväxel.
***OBS!** Automatisk kursriktning fungerar inte med ERC-spakarna är i neutral- eller backläge.*
3. Styr båten till önskad kompassriktning.
4. Aktivera **Heading** (kurs).
5. Kursjusteringar kan göras på skärmen, i steg om 1° och 10°.



- a - Den kurs som båten är på för tillfället
- b - Önskad kurs, eller målkurs
- c - 1° kursändring åt babord
- d - 1° kursändring åt styrbord
- e - 10° kursändring åt babord
- f - 10° kursändring åt styrbord

Rutt

⚠ VARNING!

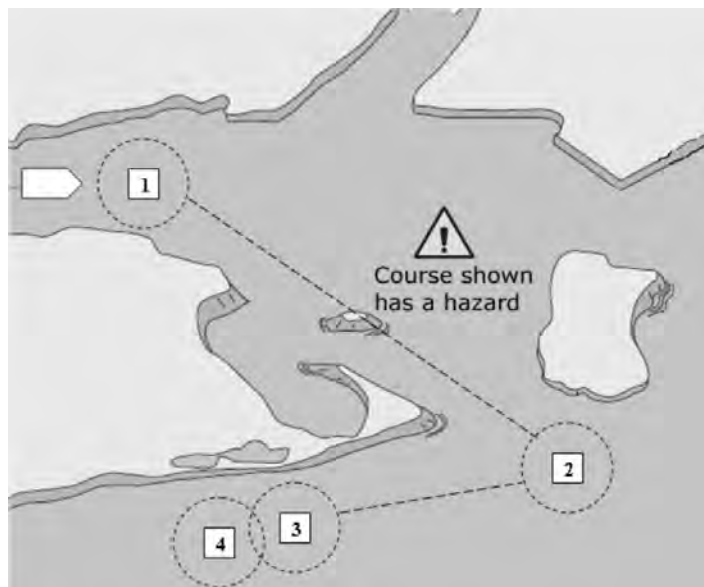
Undvik allvarlig personskada eller dödsfall. Ouppmärksam båtkörning kan resultera i kollision med andra farkoster, hinder, simmare och undervattensterräng. Autopiloten navigerar längs en förinställd rutt men reagerar inte automatiskt på faromoment nära båten. Föraren måste stanna vid rodet, beredd att undvika farorna och varna passagerare för kursändringar.

Ruttläget gör det möjligt för båten att automatiskt navigera till en specifik ruttpunkt eller följd av ruttpunkter, vilket kallas en ruttpunktskurs. Denna funktion är avsedd för användning i öppet vatten, utan hinder över eller under vattenytan.

Använd exempelrutten som visas i följande illustration:

- Ruttpunkterna visas i numrerade fyrkanter inom ankomstcirkeln (en streckad cirkel runt den numrerade fyrkanten).
- En fara finns mellan ruttpunkt 1 och 2. Om dessa ruttpunkter används för rutten, försöker autopiloten navigera genom faran. Det åligger föraren att välja ruttpunkter som undviker alla faror.
- Ruttpunkt 4 är för nära 3 för att användas i samma rutt. Ruttpunkterna måste vara på tillräckligt stort avstånd från varandra så att ankomstcirkeln inte korsar varandra.

- En rutt, inklusive ruttpunkt 1, 2 och 3, representeras av en rak streckad linje. Autopilotsystemet kommer att försöka att navigera längs denna rutt. Det åligger kaptenen att säkerställa att rutten inte har några faror och att stå på vakt medan båten är under gång.



45127

Exemplerrutt

Tänk på följande när funktionen ruttläge (ruttpunktsföljning) är aktiv och båten börjas köras:

- Föraren måste stanna vid rodet hela tiden. Funktionen är inte avsedd att tillåta obemannad båtdrift.
- Använd inte ruttläge som den enda navigeringskällan.

VIKTIGT! Ruttläge kan endast användas med sjökortsplottrar som godkänts av Mercury Marine.

Ankomstradien måste ställas in på 0,05 sjömil eller mindre. Se bruksanvisningen till sjökortsplottern för information.

Denna funktions noggrannhet kan påverkas av miljöförhållanden och felaktigt bruk. Observera följande information när du använder funktionerna Track Waypoint (spåra ruttpunkt) och Waypoint Sequencing (ruttpunktssekvensering).

Ruttpunktsdata – avståndsställningar	
Mellan ruttpunkter	Större än 1,0 sjömil (1.15 mile)
Ankomstlarm	Inte mindre än 0.1 sjömil (0.12 mile)

VIKTIGT! Ruttläge kommer att svänga båten automatiskt när den kommer till en plottad ruttpunkt.

Så här aktiveras rutt-läget:

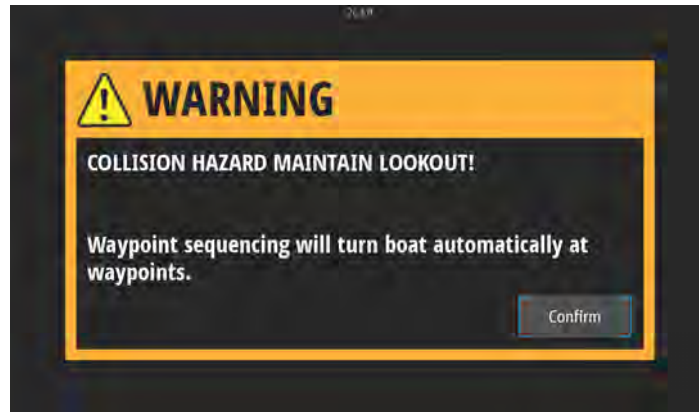
- Slå på sjökortsplottern och välj en ruttpunkt som ska spåras.
- Placera minst en ERC-spak i framtväxel. Rutt-läget fungerar inte om båda spakarna är i neutral- eller backläge.
- Styr båten manuellt till kursen till den första ruttpunkten och håll båten stadigt vid säker körhastighet.

⚠ SE UPP!

Undvik skada från oväntade svängningar vid hög hastighet Om du kopplar in funktionen spåra kurspunkt eller kurspunktsekvens vid planing kan leda till att båten svänger tvärt. Bekräfta nästa kurspunkts riktning innan du kopplar in dessa autopilotfunktioner. När du kör i läge kurspunktsekvens ska du vara förberedd på att vidta lämpliga åtgärder när du når en kurspunkt.

- Välj ruttfliken på skärmen.
 - VesselView ger ifrån sig en enkel ljudsignal för att uppmärksamma användaren på att **Route**-läget (rutt) är i drift.
OBS! Två ljudsignaler hörs om ruttläget inte aktiveras.
 - Autopiloten spårar till den första ruttpunkten på sjökortsplotterns kurs.
- VesselView ger ifrån sig en ljudsignal vid alla ruttpunkter.
- Om du är i den ruttpunktsankomstzon som ställts in av sjökortsplottern, informerar rutt-läget bara autopiloten att det är OK att fortsätta till nästa ruttpunkt. Ruttpunktssekvensläget agerar som en ruttpunktsbekräftelsefunktion och Precision Pilot ger en ljudsignal när båten är i zonen.

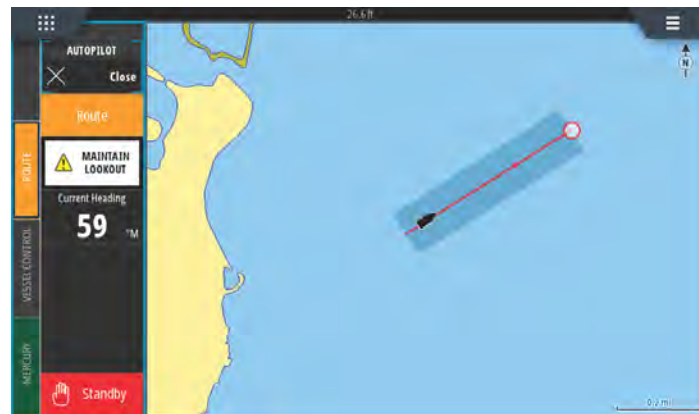
7. Om du inte är i en tidigare inställd ruttpunktsankomstzon startar ruttläget automatisk sekvensering till ruttpunkterna i ruten. Bekräfta att du förstår informationen som visas i popup-fönstret.



63959

Skärm för varning om kursändring

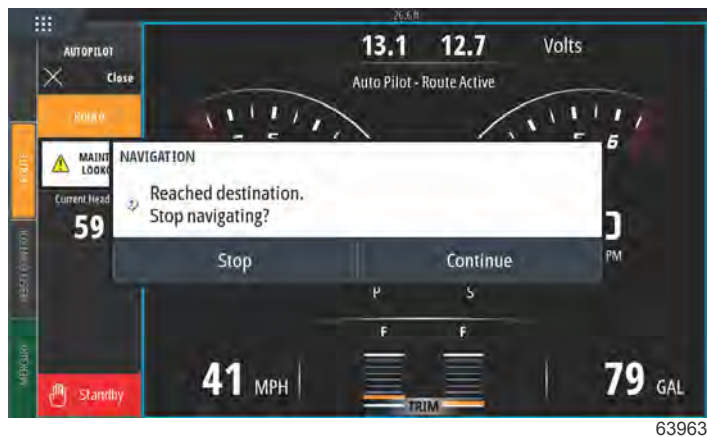
8. Var beredd. Båten svänger automatiskt i detta läge. Du måste veta att det är säkert att svänga när båten kommer in i en ruttpunktsankomstzon. Informera passagerarna om att båten svänger automatiskt så att de är förberedda.



63960



63962



VesselView-enheter som stöder SkyHooks avancerade funktioner

SkyHooks avancerade funktioner finns tillgängliga för köp som nedladdningsbart innehåll (DLC) genom GoFree-shoppen, med start i slutet av maj 2017. Dessa funktioner kräver Mercurys senaste joysticksystem och, till en början, VesselView 703. Båtagare kommer att kunna köpa SkyHooks avancerade funktioner till VesselView 502, VesselView 702 samt kompatibla Lowrance- och Simrad-skärmar efter en programvaruuppdatering i slutet av 2017. Det kan hända att de elektroniska styrmodulerna i joysticksystemet måste uppdatera den inbyggda programvaran hos en Mercury-certifierad återförsäljare för att de avancerade funktionerna ska kunna användas. Du kan köpa avancerade funktioner på: <https://gofreemarine.com/products/mercury/>.



Joysticken Mercury Design 2

Avancerade funktioner

De avancerade SkyHook-funktionerna är endast tillgängliga på båtar som är utrustade med en kompatibel Mercury-joystick.

När du är kvar i SkyHook kan följande funktioner användas för ökad positionskontroll över båten.

Kursjustering

Kursjustering ger joystickanvändare möjligheten att justera den fasta kursen i steg om 1° och 10° när SkyHook är aktivt, vilket gör kontrollen över båten ännu mer exakt.

BowHook

Med BowHook kan du låsa upp kursen och bibehålla positionen, vilket gör att båten kan peka i den riktning som vindar och strömmar bestämmer. Denna funktion är användbar när du inte behöver en fast kurs.

DriftHook

Med DriftHook kan användaren bibehålla båtens kurs och låsa upp båtens position, vilket gör att vindar och strömmar för med sig båten. Justeringar i steg om 1° och 10° kan göras när båten driver och den är kopplad till Heading Adjust (kursjustering).

SkyHooks avancerade funktioner Heading och Route (kurs och rutt) fungerar likadant som de fristående autopilot-motparterna. Den enda skillnaden är att dessa funktioner är tillgängliga i SkyHook-läget. I Heading Adjust (kursjustering) kan ändringar av båtens riktning också göras i steg om 1 och 10 grader. I Route (rutt) kan ändringar göras av ruttpunkter och destinationer.

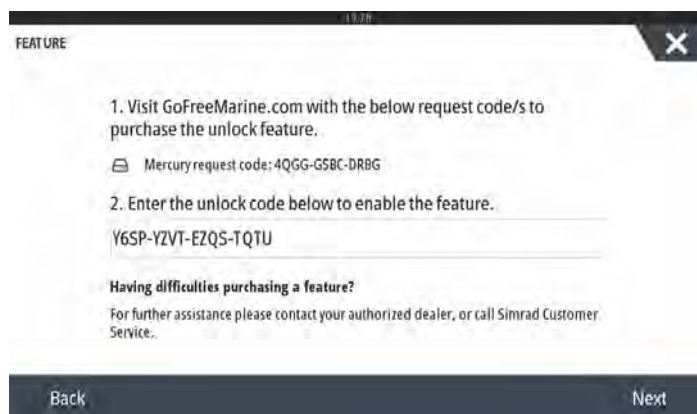
Köpa SkyHooks avancerade funktioner

Du kan köpa avancerade funktioner på: <https://gofreemarine.com/products/mercury/>. Följ instruktionerna på webbplatsen under inköpsprocessen.



64131

När ett köp har bekräftats får användaren en aktiveringskod. Koden kan anges i VesselView.



63968

Skärm för inmatning av upplåsningskod

Kursjustering

Kursjustering ger joysticksanvändare möjligheten att justera den fasta kursen i steg om 1° och 10° när SkyHook är aktivt, vilket gör kontrollen över båten ännu mer exakt.

Välj alternativet Heading Adjust (kursjustering) från menyfliken.



SkyHook aktivt med Heading Adjust (kursjustering)

Genom fliken Heading Adjust (kursjustering) ändrar du kursen i steg om 1° eller 10°.



- a - Aktuell kursriktning
- b - Ny målkurs för båten
- c - 1° kursändring åt babord
- d - 1° kursändring åt styrbord
- e - 10° kursändring åt babord
- f - 10° kursändring åt styrbord

DriftHook

Bibehåll båtens kurs och lås upp båtens position, vilket gör att vindar och strömmar för med sig båten. Justeringar i steg om 1° och 10° kan göras när båten driver och den är kopplad till Heading Adjust (kursjustering).

Välj alternativet DriftHook från menyfliken.

Ett varningsfönster visas, som råder simmare att flytta sig från området runt båten för att undvika skador från propellern. DriftHook aktiveras inte förrän användaren har bekräftat att han/hon har sett varningen och väljer att gå vidare.

⚠ VARNING!

En snurrande propeller, en båt i rörelse, eller ett föremål som anslutits till en båt i rörelse, kan orsaka människor i vattnet att skadas allvarligt eller t.o.m. ha dödlig utgång. När Skyhook är aktiverat, snurrar propellarna och båten rör sig för att bibehålla båtens läge. Stäng omedelbart av motorn, om det finns personer i vattnet nära båten.



Varning om fara för skador från propellern



SkyHook aktivt med DriftHook inkopplat

BowHook

Lås upp båtens kurs och bibehåll positionen, vilket gör att båten pekar i den riktning som vindar och strömmar tar den till. Användbart när det inte behövs någon fast kurs.

Välj alternativet BowHook från menyfliken.



Menyfält med avancerade funktioner på skärmens vänstra sida

En varning om fara för skador från propellern visas på skärmen.

⚠ WARNING!

En snurrande propeller, en båt i rörelse, eller ett föremål som anslutits till en båt i rörelse, kan orsaka människor i vattnet att skadas allvarligt eller t.o.m. ha dödlig utgång. När Skyhook är aktiverat, snurrar propellarna och båten rör sig för att bibehålla båtens läge. Stäng omedelbart av motorn, om det finns personer i vattnet nära båten.



BowHook aktivt

Anteckningar:

Avsnitt 4 - Inställning och kalibrering

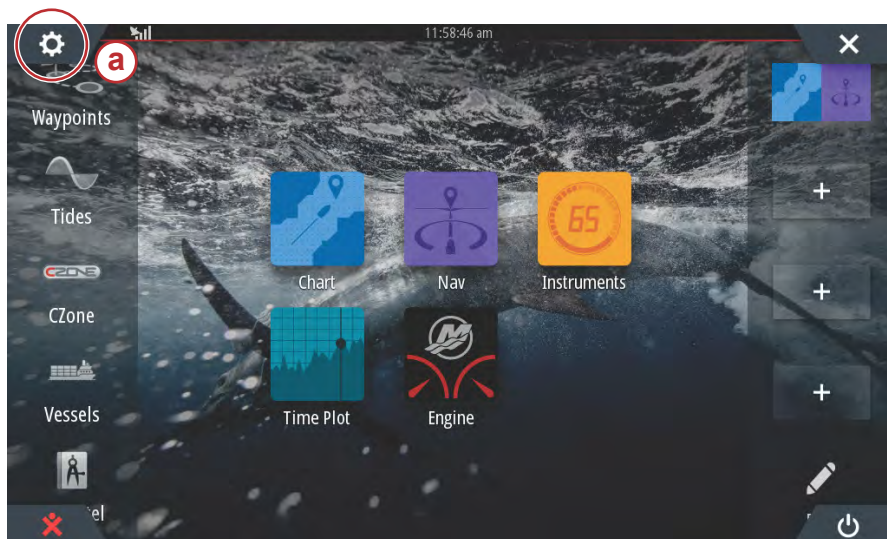
Innehållsförteckning

Aktivering av inställningar.....	64	Sea Temp (Sjövattentemperatur).....	82
Aktivera inställningsmenyn.....	64	Motorinställningar.....	82
Touch Lock.....	65	Visade motorer.....	82
Systeminställningar.....	66	Engine Model (Motormodell).....	83
Navigera till menyn Settings (Inställningar).....	66	Limits (Begränsningar).....	84
Placering av styrpulp och enhet.....	67	Supported Data (Data som stöds).....	85
Inställningsguide.....	67	Typen Cruise/Smart Tow (Farthållare/Smart bogsering)	
Simulate (Simulera).....	68		87
Båtinställningar.....	68	Trim.....	87
Flikar.....	68	EasyLink-inställningar.....	88
Tankar.....	70	Integration av EasyLink-mätare.....	88
Hastighet.....	72	Larm.....	90
Styrning.....	75	Larminställning.....	90
Vessel Control (Båtreklage).....	77	Personlighetsfil.....	90
Installerade kameror.....	78	Export (Exportera).....	90
Genset Enabled (Dieselgenerator aktiverad).....	78	Import (Importera).....	92
Autopilot aktiverad.....	80	Kalibrering av pekskärm.....	93
UnMaintenance Notification (Underhållsmeddelande)		Kalibrering av pekskärm.....	93
.....	81		
Prompt Navigation Autopilot (uppmana autopilot för navigering).....	81		

Aktivering av inställningar

Aktivera inställningsmenyn

Om du trycker på inställningsikonen uppe till vänster på **hem**-skärmen öppnas fönstret **System Controls** (systemkontroller). I fönstret System Controls (systemkontroller) finns panelen **Settings** (inställningar).



a - Inställningsikonen

63275

Om du sveper lodrätt nedåt från toppen av skärmen öppnas fönstret **System Controls** (systemkontroller). Där trycker du på panelen **Settings** (inställningar).



63276

Fönstret System Controls (systemkontroller)

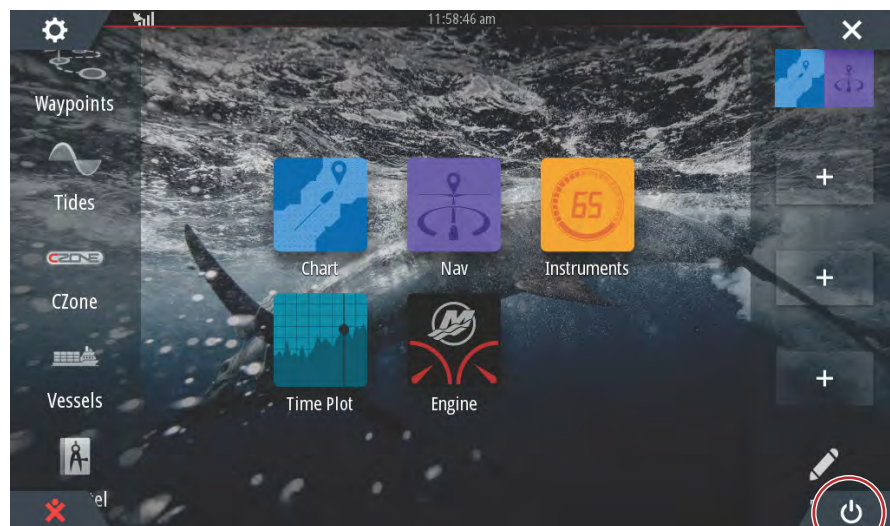
Touch Lock

Touch Lock är en funktion som gör det möjligt för användaren att låsa skärmen, så att den inte kan ändras genom tryck eller svepningar. När Touch Lock är aktivt navigerar du genom VesselView med hjälp av vridknappen och panelknapparna.

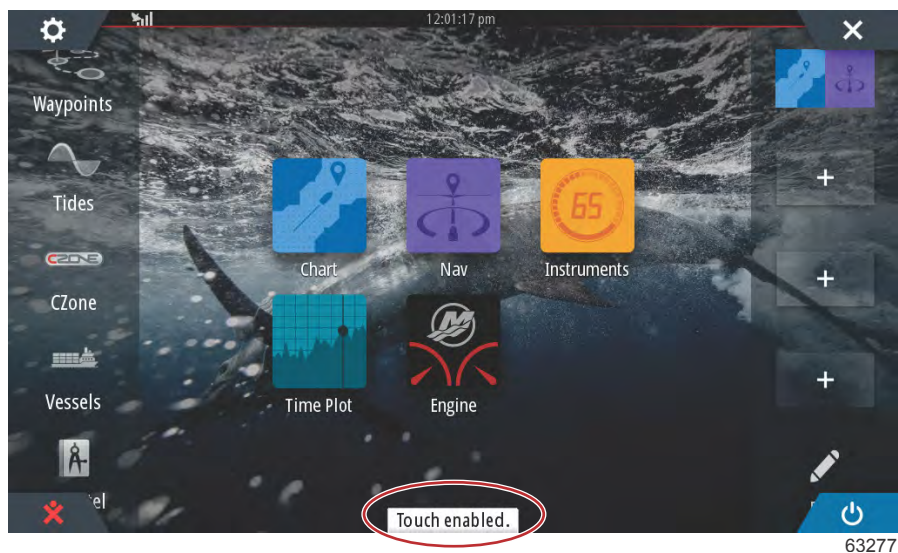


63280

I händelse av att skärmen inte reagerar på tryck. Det kan hända att Touch Lock (beröringslås) har aktiverats av misstag. Om du vill att VesselView återgår till sin normala drift använder du vridknappen för att öppna hemskärmen, där du trycker på Power-ikonen i skärmens nedre högra hörn. Bläddra genom skärmelementen med vridknappen tills Power-ikonen lyser upp. Tryck på Power-knappen för att återställa skärmens pekfunktion.



63279



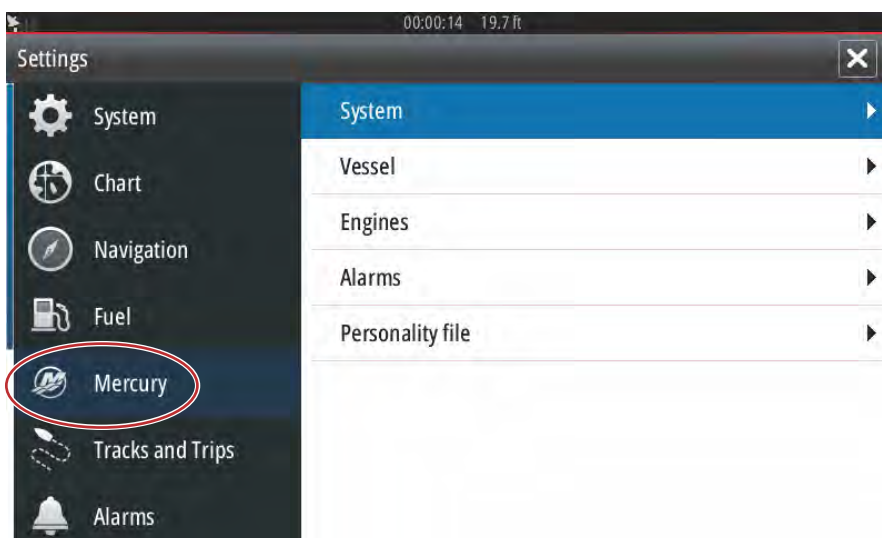
Meddelande om att pekfunktionen har aktiverats. Tryck på Power-knappen för att aktivera pekfunktionen.

Systeminställningar

Navigera till menyn Settings (Inställningar)

Alla inställningar kan ändras när som helst via menyn Settings (Inställningar). Du kan gå till alla rullgardins- och expansionsmenyer genom att trycka på skärmen eller använda vridknappen.

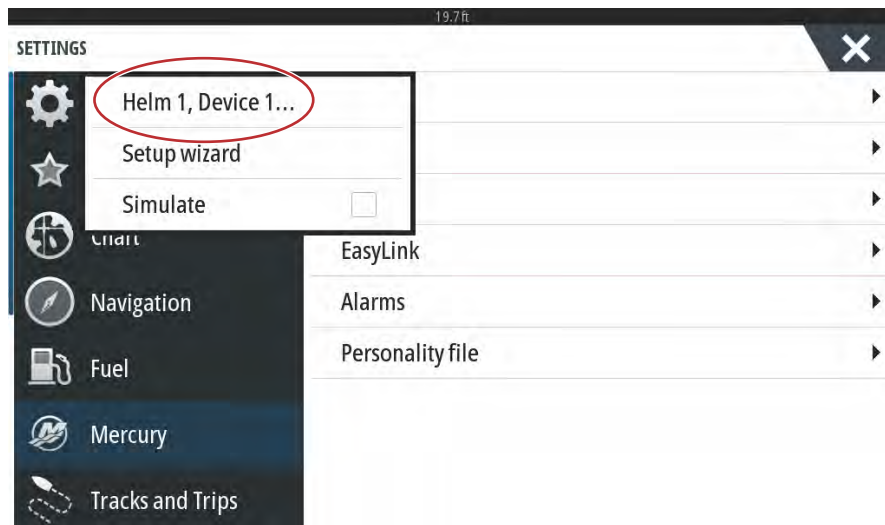
Du öppnar till inställningsmenyn genom att svepa nedåt från skärmens övre del. Då öppnas fönstret System Controls (Systemkontroller). Välj panelen Settings (Inställningar). En meny visas på skärmens vänstra sida. Välj Mercury i listan med alternativ. Fönstret med VesselView-inställningar som styrs av Mercury-sidan av MFD öppnas.



61655

Placering av styrpulpets och enhet

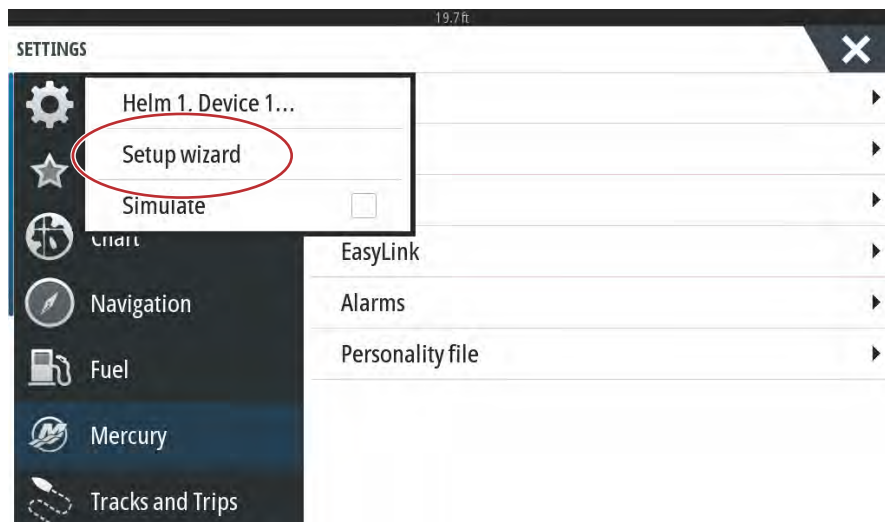
I System Settings (Systeminställningar) kan föraren definiera placeringen av och numret på VesselView. Detta är viktigt när flera VesselView-enheter är installerade på en båt. Genom att tilldela unika styrpulpetspositioner och enhetsnummer undviker man kommunikationsfel i reglagenätverket.



61656

Inställningsguide

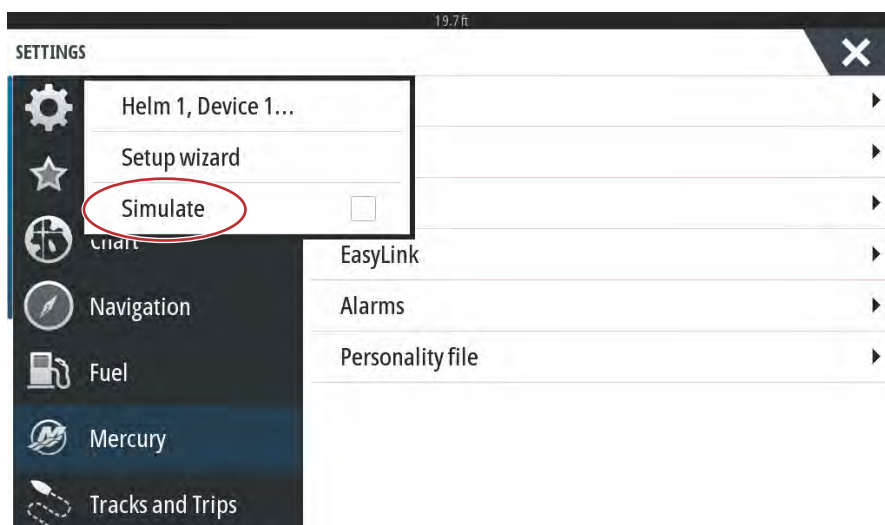
Inställningsguiden förklaras i avsnitt 2. Ändringar i inställningsguiden kan göras när som helst genom att öppna programmet via den här menyn.



61657

Simulate (Simulera)

Simuleringsfunktionen används på återförsäljarnivå för att visa konsumenter funktionerna på displayen. När enheten är i läge Simulate (Simulera) ska de data som visas på skärmen inte användas som navigeringsinformation. Alla data som visas under Simulate (Simulera) genereras slumpmässigt.



61658

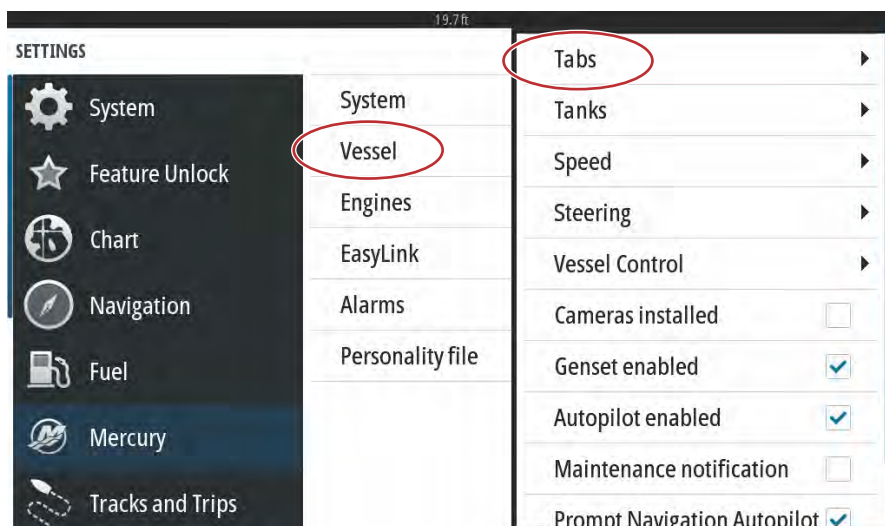
Båtinställningar

Flikar

Menyn Settings (inställningar) hittar du genom att svepa nedåt utifrån skärmen till den övre delen av skärmen. Detta öppnar fönstret **System Controls** (systemkontroller). Tryck på panelen **Settings** (inställningar). En meny visas till vänster på skärmen. Välj **Mercury** från listan med alternativ. Fönstret med VesselView-inställningar som styrs från Mercury-sidan av den multifunktionella skärmen öppnas.

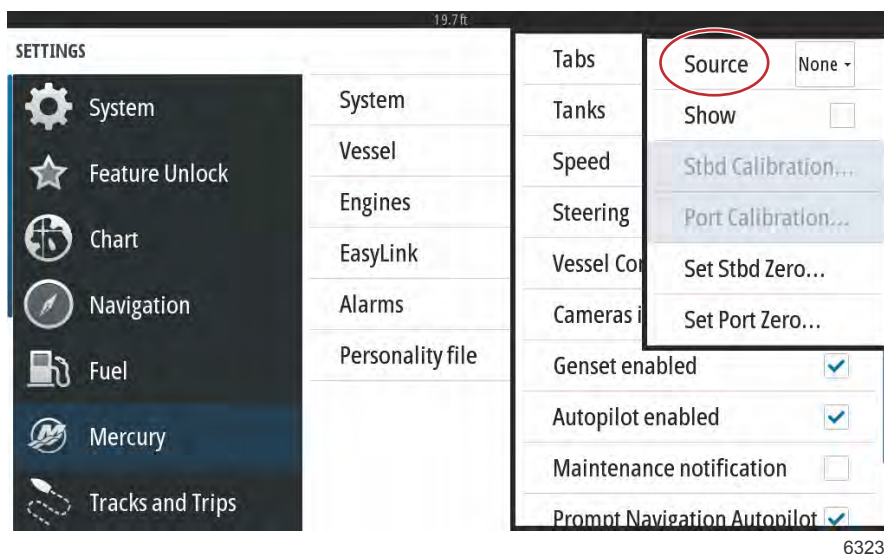
Tryck på inställningsalternativet **Vessel** (båt).

Välj alternativet **Tabs** (trimroder).



61659

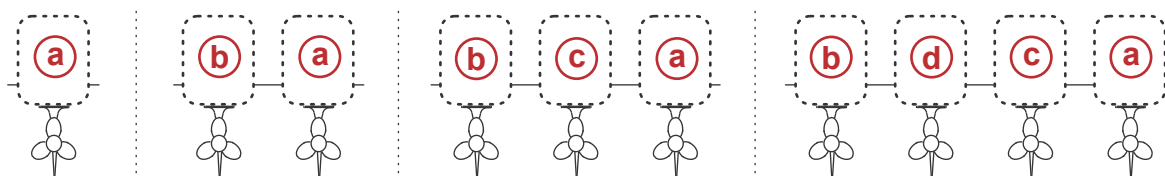
Genom roderinställningarna kan användaren visa rodrens position på skärmen genom att markera kryssrutan **Show** (visa). Alternativet **Source** (källa) gör att användaren kan välja den utombordare eller drivenhet som överför rodergivarens data till nätverket.



63238

Fliksensordata skickas av en av utombordarna eller något av dreven på båten. Använd följande bild för att bestämma rätt alternativ.

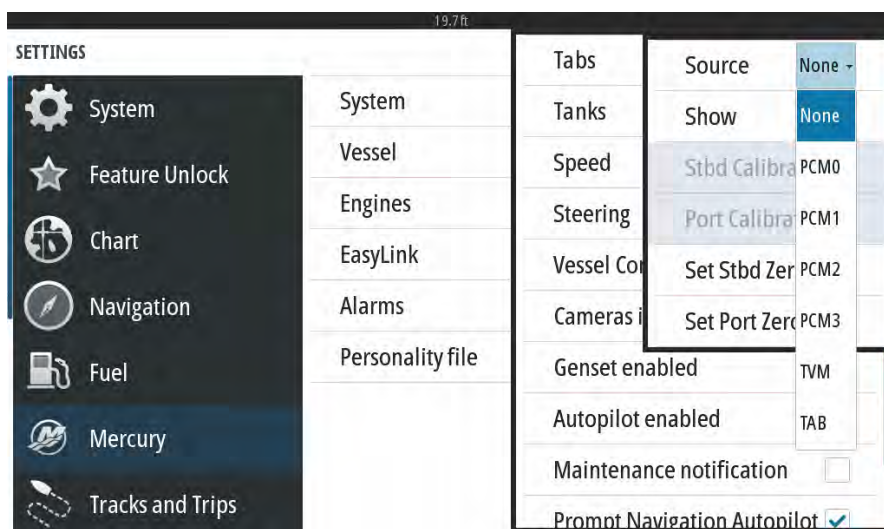
Utöver PCM-valen finns det alternativ för att välja antingen FLIKEN – trimflikens gränssnittsmodule eller TVM (dragkraftsvektormodulen) för att skicka flikdata till VesselView.



60056

Alternativ för drevtilldelning

- a** - PCM0 = styrbord eller styrbord yttre
- b** - PCM1 = babord eller babord yttre
- c** - PCM2 = styrbord inre eller mitten
- d** - PCM3 = babord inre

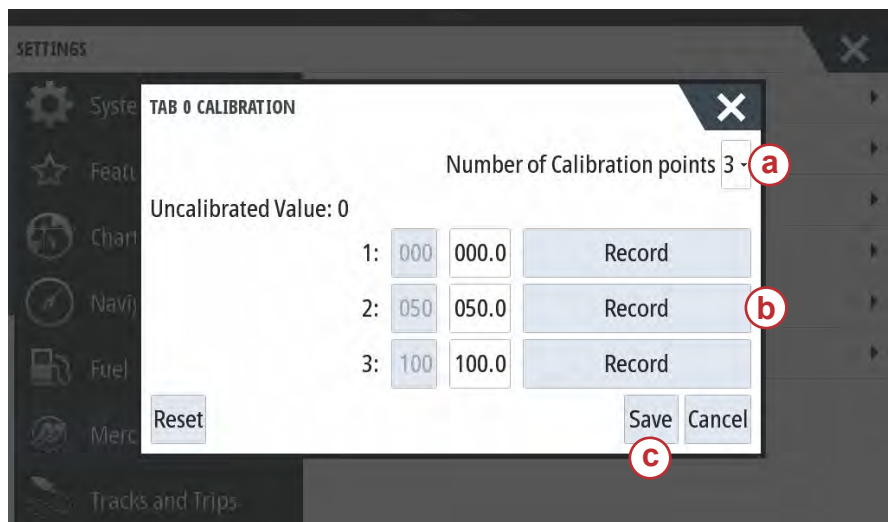


61661

Med flikkalibrering kan föraren sätta flikar i översta och nedersta lägena och anteckna procenten. Detta är praktiskt för att avgöra den sanna 0°-trimpositionen – punkten vid vilken flikarna är parallell med båtens köl. Rätt kalibrerade flikar visar korrekt position för reglarna på skärmen.

Avsnitt 4 - Inställning och kalibrering

Kalibrera flikarna genom att trimma fliken som är parallell med skrovet och anteckna värdet. Detta är flikarnas verkliga 0 %. Trimma fliken hela vägen ner och anteckna värdet. Detta är flikarnas verkliga 100 %. Välj Save (Spara) för att behålla nya kalibrerade data.

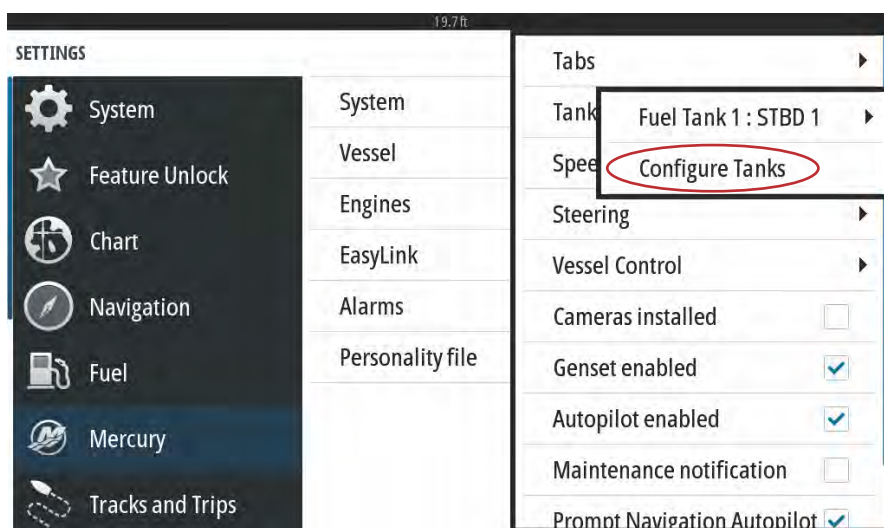


- a** - Välj önskat antal kalibreringspunkter
- b** - Position för flikarna för registreringssyfte
- c** - Välj Save (Spara) om du vill spara kalibreringen

61669

Set outboard or drive to Zero (Ställ in utombordare eller drev på noll) är det verkliga flikläget som visas som 0 % på displayen. Förare kan avgöra vid vilken punkt som båten går plant i vattnet. Vid den här körpositionen kan flikarna i själva verket stå i en nedåtgående vinkel. Alternativet Set to Zero (Ställ in på noll) låter föraren ställa in en optimal planingsvinkel som 0 % på mätaren. Exempel: ett sant flikläge på 10 % är det läge där båten går plant och VesselView visar det som 0. På så sätt visas sanna värden under 10 % som negativa värden.

Tankar



63240

Tankkonfigurationen beskrivs i inställningsguiden men ytterligare ändringar och inställningar kan göras via tankmenyn när som helst.

Tankinställningar och kalibreringar medger val av tanktyp, tankvolym och kalibreringsmetod för tankar.

19.7 ft

DEVICE CONFIGURATION

TANK SETUP

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

Genomför tankkalibrering: Det kan finnas många anledningar till att en tank behöver kalibreras: tankar med udda form, V-bottnade tankar, stegsidade tankar, till och med tankens läge när båten är i vattnet. Flottörer och sändare kan skicka felaktiga data till användaren, vilket skapar problem med visningen av bränsle och andra volymer. Det bästa sättet att uppnå tankkalibrering på är med en tom tank med känd kapacitet. Pumpa en fjärdedel av kapaciteten och registrera positionen för flottören eller sändaren. Upprepa proceduren i steg om en fjärdedel och registrera positionen för flottören eller sändaren varje gång. Gör detta tills tanken är full. Genom tankkalibrering kan användaren justera avläsningarna av en tank från full till tom. När en tank har markerats trycker du på pilen till höger om fliken för att aktivera kalibreringsskärmen. Standardavläsningarna finns i andra kolumnen och går att välja. I följande exempel vet vi att bränsletanken är full, men vi får en avläsning som säger att tanken är 79 procent full. Tryck på knappen Record (registrera) på raden med 100 procent. VesselView kommer då att se en avläsning på 79 procent som full och justera de halva och tomma avläsningarna därefter. När användaren känner till tanknivån kan tankkalibrering när som helst användas till att korrigera mätaravläsningarna så att de matchar den kända nivån.

SETTINGS

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

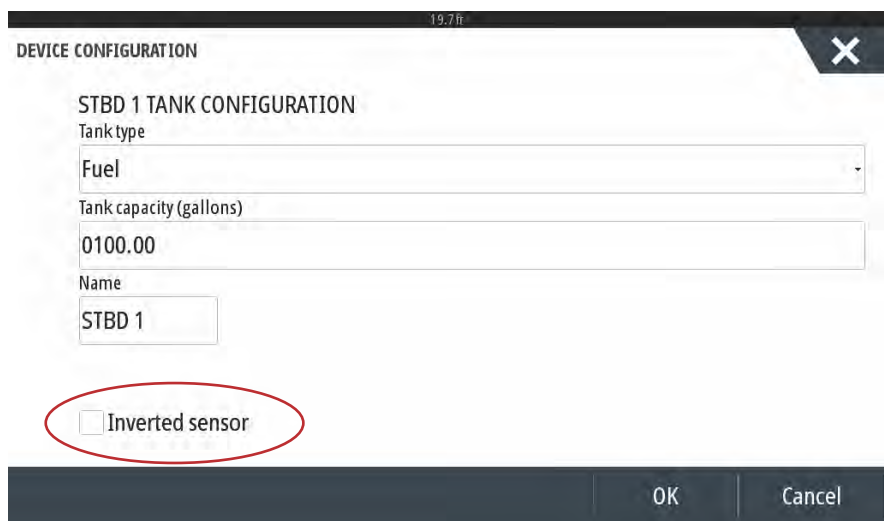
Reset Save Cancel

61671

- a** - Aktuell fullvärde före kalibrering
- b** - Anteckna kalibreringsfält
- c** - Spara aktuella kalibreringsdata

Avsnitt 4 - Inställning och kalibrering

VesselView gör det möjligt för användaren att invertera volymvärdet på de tankar som övervakas. Detta alternativ är tillgängligt för de tanksändare som överför data som är motsatt till data från traditionella standardsändare. Standardsändare av tanknivå läser av ett motstånd på 33–240 ohm. En avläsning på 240 ohm indikerar en tom tank och en avläsning på 33 ohm indikerar en full tank. Inverterade tanksändare läser vanligtvis av 0–180 ohm, där 0 indikerar en full tank och en avläsning på 180 indikerar en tom tank.



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

OBS! Fråga tillverkaren av båtens tanksändare om detta alternativ är lämpligt för din situation.

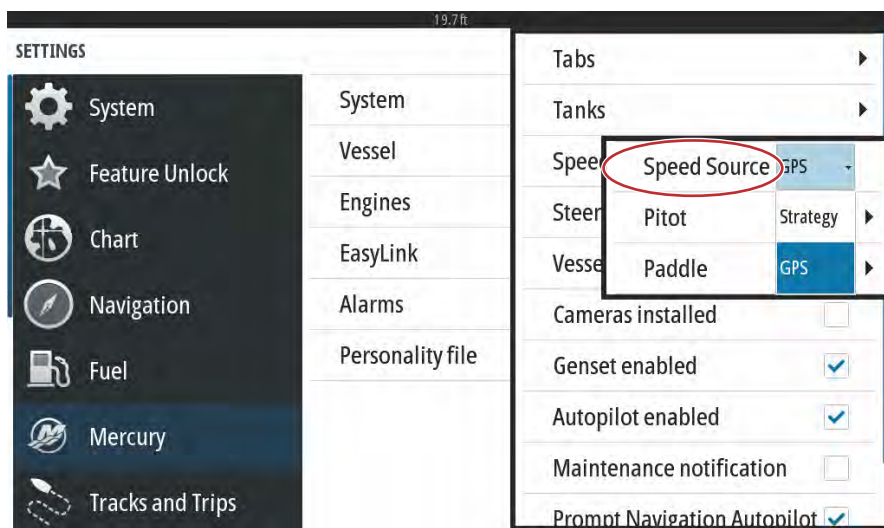
Välj Save (Spara) när tankkalibreringen är klar så att enheten återgår till navigeringsskärmen.

Hastighet

Genom hastighetsinställningar kan föraren välja vilken typ av sensor eller sändare som VesselView ska ta emot data ifrån. Hastighetsinställningar kan konfigureras med denna meny.

Hastighetskällan har möjlighet att välja en GPS och GPS-källan, nätverket CAN P eller CAN H. När du väljer pitotalternativet öppnas ett urval av källor – PCM:er.

Pitotsensordata skickas av en av utombordarna eller ett av dreven på båten. Använd figurerna nedan för att bestämma var varje dekal ska placeras.



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

Pitot

Strategy

Paddle

GPS

Cameras installed

Genset enabled

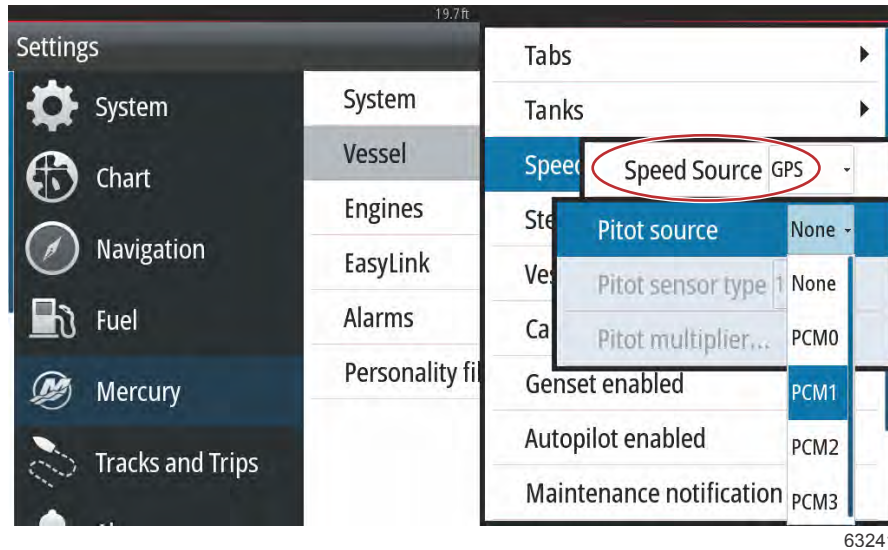
Autopilot enabled

Maintenance notification

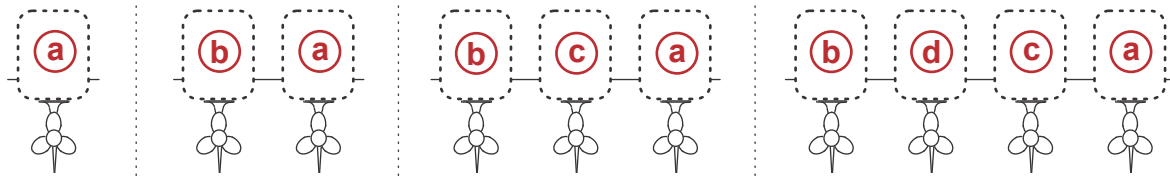
Prompt Navigation Autopilot

64234

Hastighetsstrategi – GPS eller mekaniska alternativ



63241



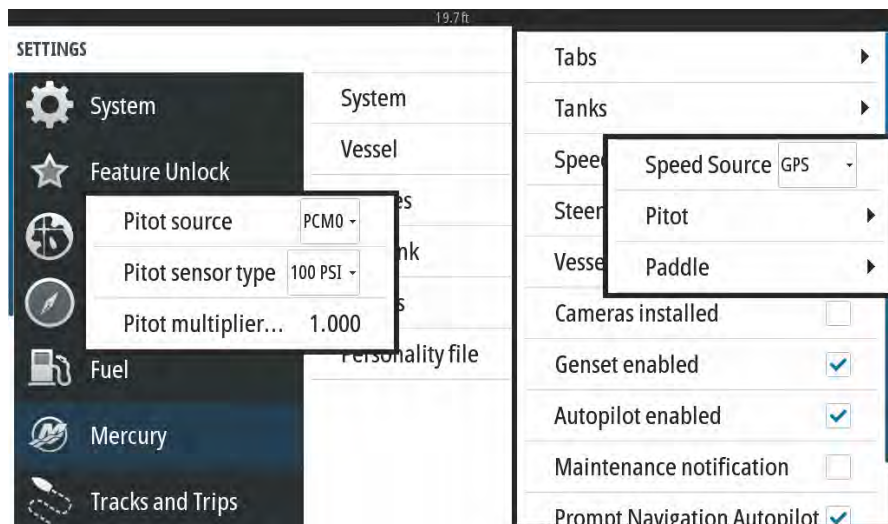
60056

Alternativ för drevtilldelning

- a** - PCM0 = styrbord eller styrbord yttre
- b** - PCM1 = babord eller babord yttre
- c** - PCM2 = styrbord inre eller mitten
- d** - PCM3 = babord inre

Pitotalternativen omfattar 100 psi (690 kPa) och 200 psi (1380 kPa). Alternativet 200 psi (1380 kPa) gäller endast för Mercury Racing-utombordsmodeller.

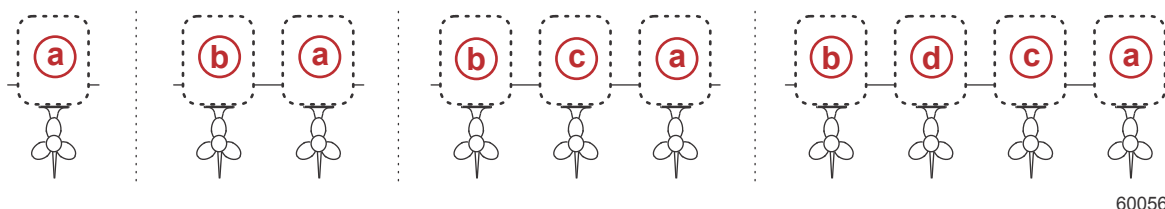
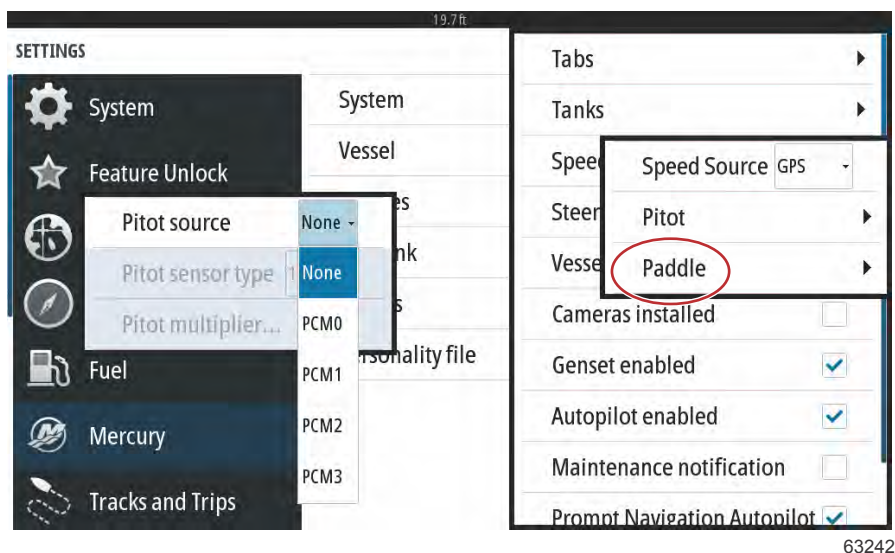
Pitotmultiplikatorn använder 1,00 som standardinställning och kan ökas eller minskas för att korrigera hastighetsvärden som är för höga eller för låga. Vid för låga hastighetsvärden ökar du pitotmultiplikatorn genom att välja multiplikatorfönstret och använda knappsatsen på skärmen för att ange ett värde. Vid för höga hastighetsvärden minskar du pitotmultiplikatorn genom att välja multiplikatorfönstret och använda knappsatsen på skärmen för att ange ett värde.



64235

Avsnitt 4 - Inställning och kalibrering

Välj den utombordare eller det drev som överför paddelhjulsdata till VesselView. Använd figurerna nedan för att välja rätt utombordare/drev.

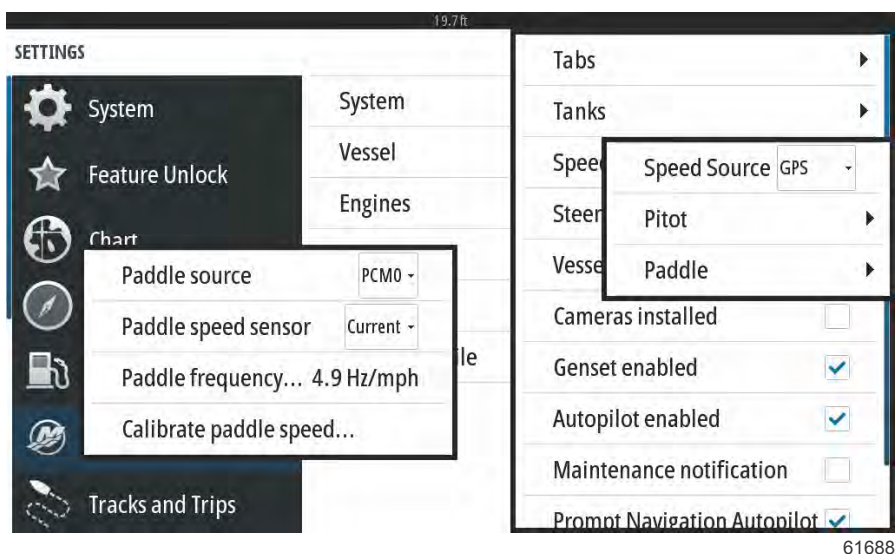


Alternativ för drevtilldelning

- a** - PCM0 = styrbord eller styrbord yttre
- b** - PCM1 = babord eller babord yttre
- c** - PCM2 = styrbord inre eller mitten
- d** - PCM3 = babord inre

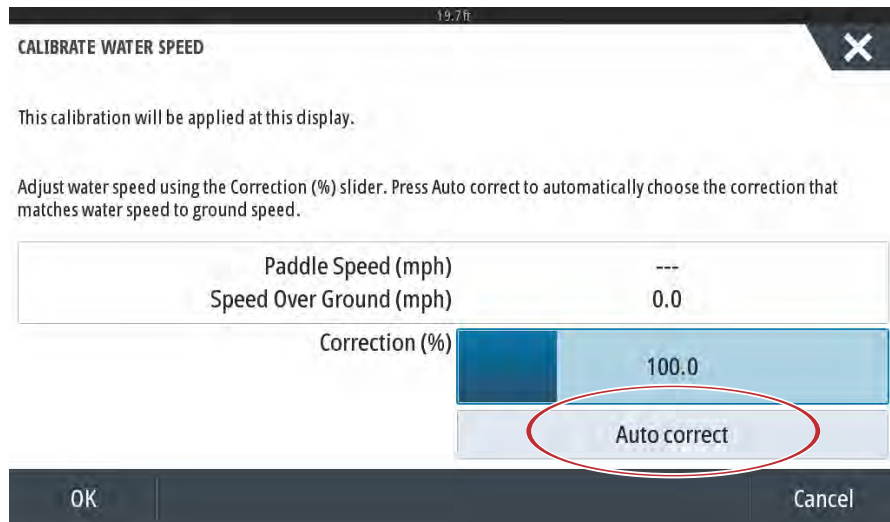
Typen av paddelhjul kan väljas som antingen Legacy (Äldre modell) eller Current (Aktuell modell) beroende på modellen som används på båten.

Paddelhjulsfrekvensen kan ändras för att matcha kraven för olika givare. 4,9 Hz per mile eller 5,7 Hz per knop är frekvensen för den paddelhjulshastighetsgivare som Mercury Marine tillhandahåller. Kontrollera de instruktioner du fick med paddelhjulet för information om paddelhjulets signalfrekvens. Välj multiplikatorfönstret och använd knappsatsen på skärmen för att ange ett värde. Genom att välja Auto correct (Autokorrigera) synkroniserar du paddelhjulet med GPS-signalen. Regeln kan användas för att uppnå samma resultat.



Kalibrering av paddelhjulet åstadkoms genom att använda en enhet med GPS som kan hjälpa föraren att justera de avlästa värdena från paddelhjulet. Genom att använda regeln kan föraren öka eller minska data från paddelhjulssensorn.

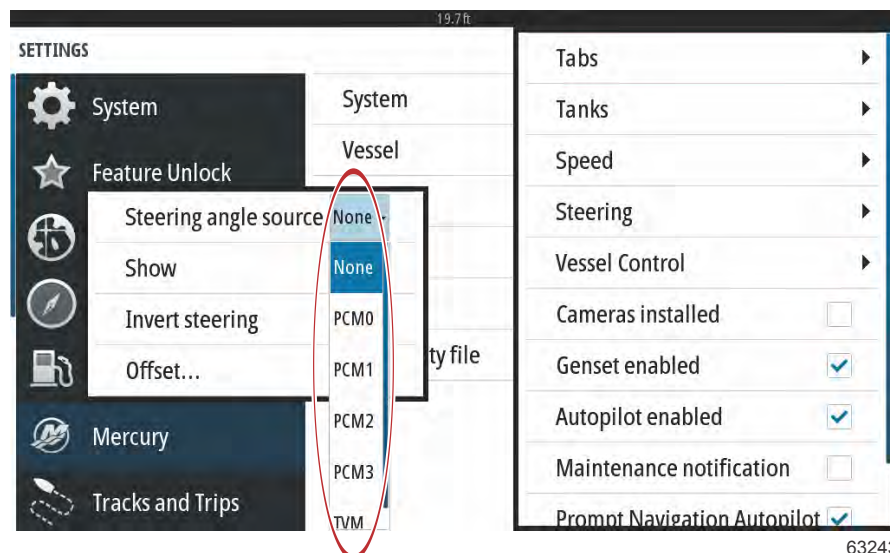
Genom att välja Auto correct (Autokorrigera) synkroniserar du paddelhjulet med GPS-signalen (om den är installerad i nätverket). Regeln kan användas för att uppnå samma resultat.



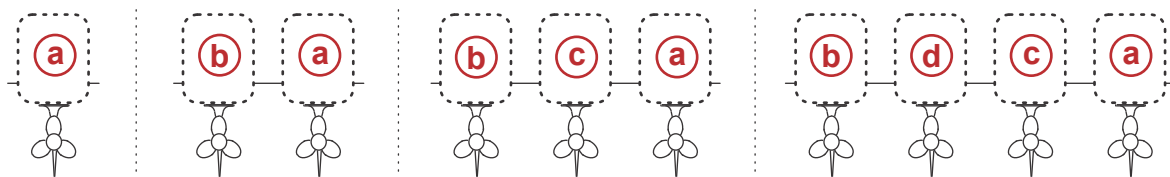
61689

Styrning

Data om styrkälla kan vara antingen PCM eller TVM (thrust vector model) med alternativ att visa data på skärmen, att invertera styrsignalen och att välja en styrförskjutning.



63243



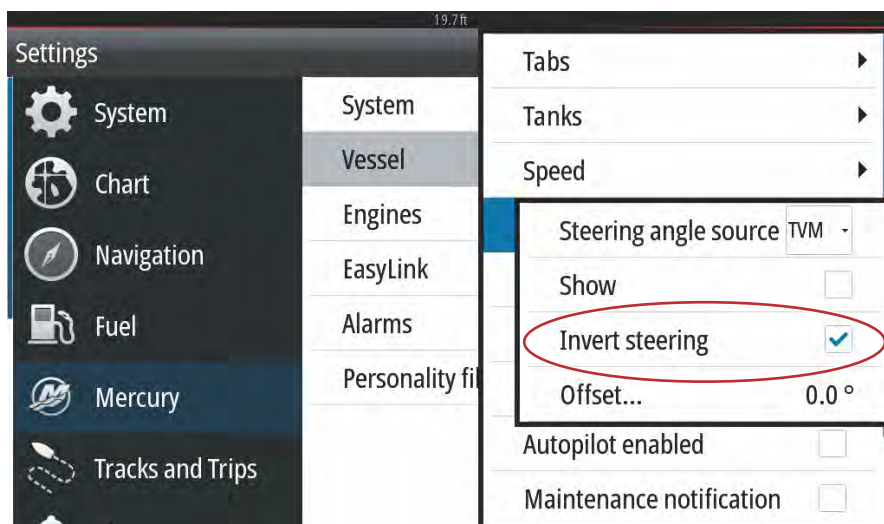
60056

Alternativ för drevtilldelning

- a** - PCM0 = styrbord eller styrbord yttre
- b** - PCM1 = babord eller babord yttre
- c** - PCM2 = styrbord inre eller mitten
- d** - PCM3 = babord inre

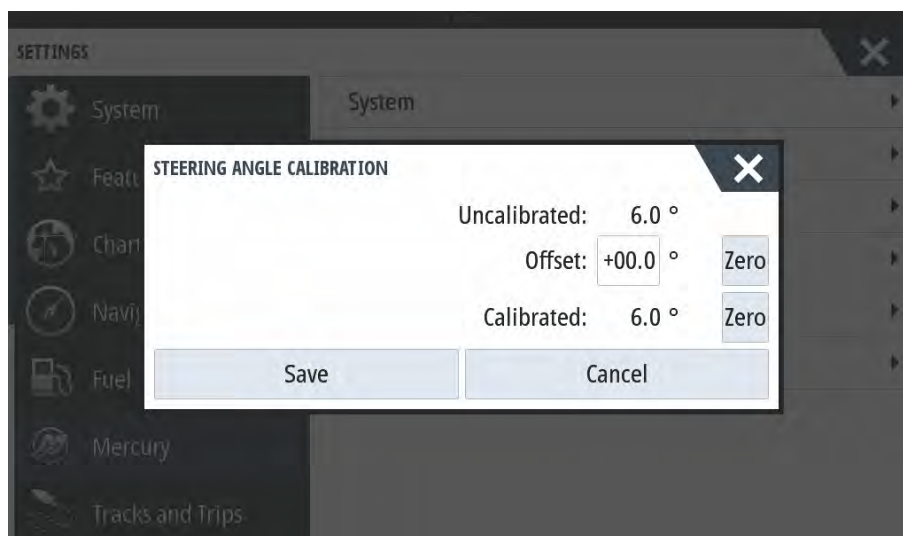
Avsnitt 4 - Inställning och kalibrering

Invertering av styrsignalen kan vara en praktisk åtgärd om det finns en bakåtriktad VesselView monterad. I det fallet kommer styrdata att vara rätt från förarens synvinkel.



63244

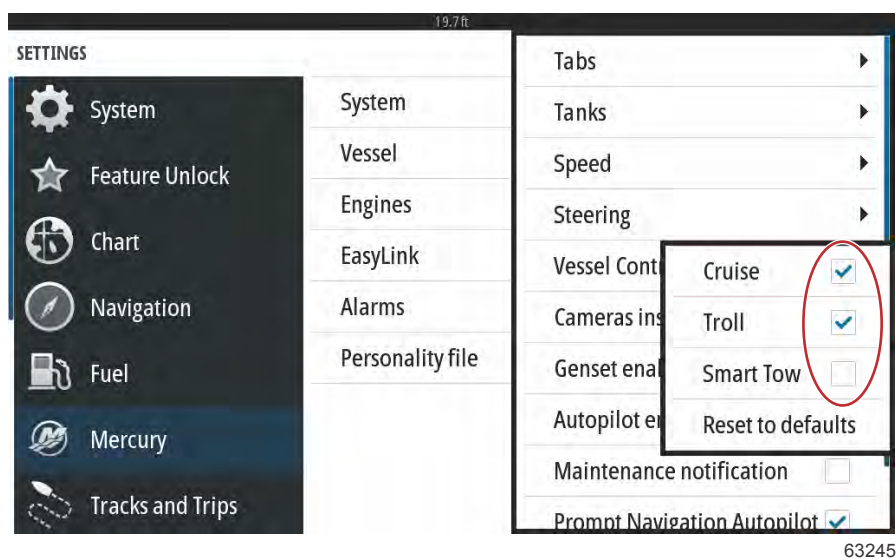
Styrförskjutningen används för att justera utombordaren, akterdrevet eller inombordaren till noll grader. När drevet är placerat vinkelrätt mot skrovet kan styrvinkeln som visas på skärmen vara annorlunda än data från styrsensorn på drevet. Välj fönstret Offset (Förskjutning) för att justera detta fel. Dialogrutan Steering Angle Calibration (Kalibrera styrvinkel) visas. Genom att välja knappen Calibrated row Zero (Kalibrerad rad noll) tillämpas förskjutningen. Observera att förskjutningen inte ändras på skärmen förrän knappen Save (Spara) väljs.



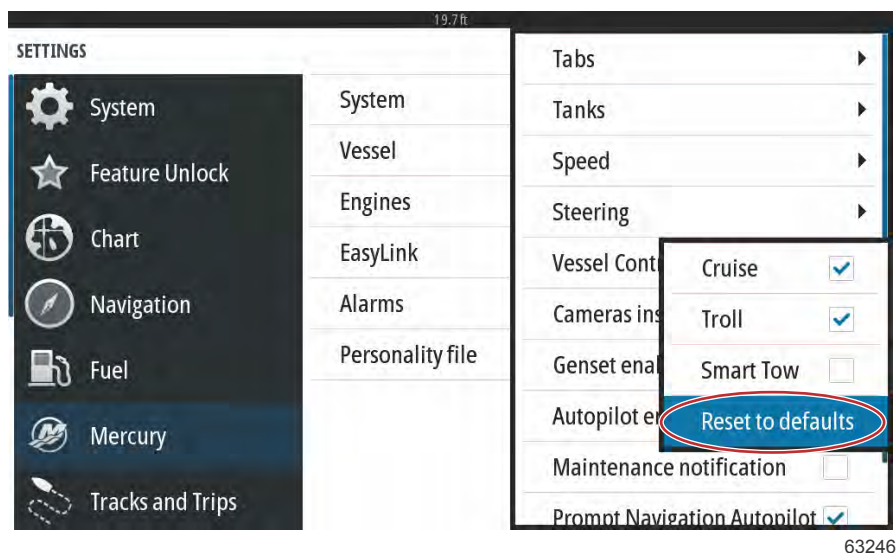
61699

Vessel Control (Båreglage)

Inställningarna för Vessel Control (Båreglage) låter föraren aktivera tillgängligheten av autopilotfunktionerna.



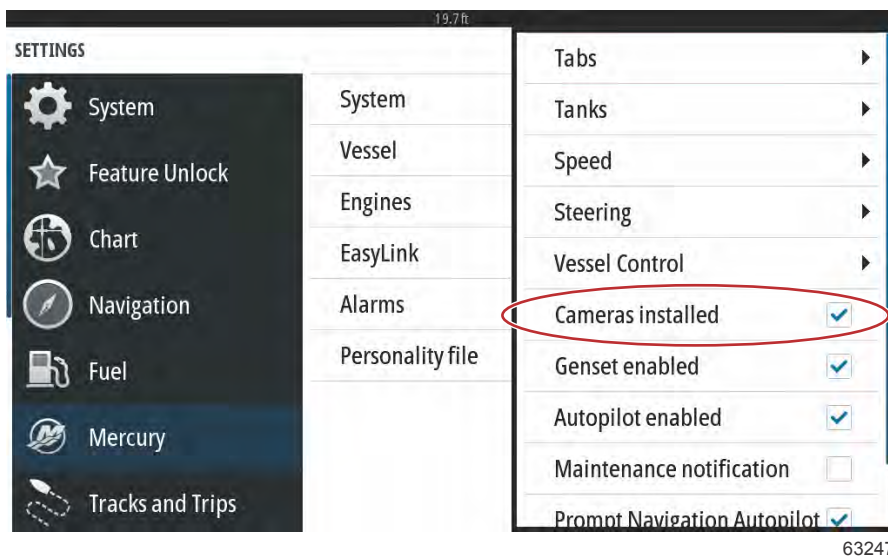
Alternativen för autopilotfunktionerna är Cruise, Troll och Smart Tow. En återställning till standardinställningarna avmarkerar alla autopilotfunktioner som inte finns tillgängliga, beroende på motorpaketet för båten som valts i installationsguiden.



OBS! Om ingen av kryssrutorna är markerad efter en återställning saknar motorn stöd för autopilotfunktionerna i VesselView.

Installerade kameror

Installerade kameror ger användaren möjlighet att se video eller kamerakällor på skärmen till VesselView. VesselView har stöd för två videokanaler. Du kan välja att visa endast en kanal eller att växla skärmarna mellan de tillgängliga videokamerorna. Tidsintervallet mellan växlingarna kan ställas in på 5 till 120 sekunder. Skärmen kan optimeras genom att justera videoinställningarna. Justeringarna är individuella för varje källa.

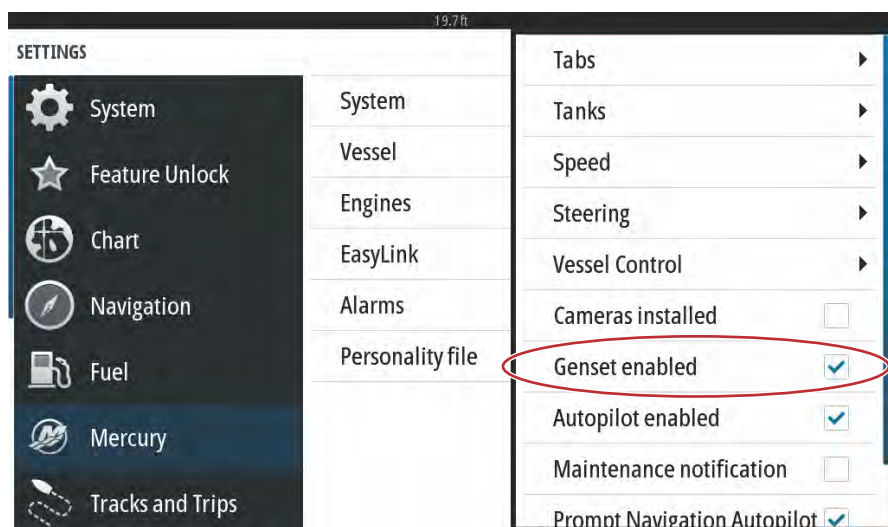


63247

VIKTIGT! Kontrollera att detta alternativ inte är markerat om båten inte har några kameror installerade. I vissa situationer kan VesselView få störningar i visningen av data om kryssrutan Cameras Installed (Installerade kameror) är markerad och VesselView inte kan hitta några kamerakällor.

Genset Enabled (Dieselgenerator aktiverad)

Genset Enabled (Dieselgenerator aktiverad) låter VesselView leta efter generatordata på nätverket.



63283

Med generatören aktiverad i VesselView kan användaren välja Mercury-fliken i menyfältet till vänster.



63268

Välj alternativet MORE (mer).



64239

Välj alternativet GENSET (generator) i menyn.



63269

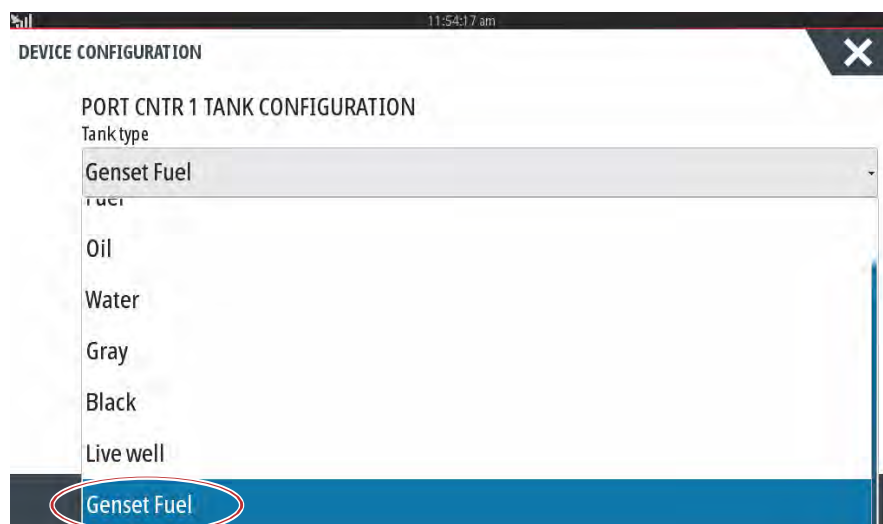
Avsnitt 4 - Inställning och kalibrering

VesselView visar generatordata från den generator som är ansluten till båtens kommunikationsnätverk.



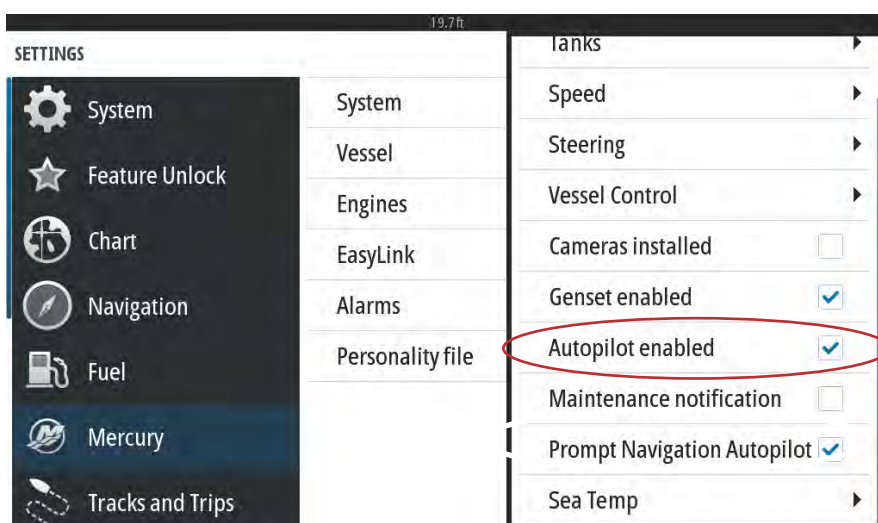
63270

OBS! För att säkerställa att korrekt generatorbränsledata visas måste alternativet **Genset Fuel** (generatorbränsle) väljas under **Tank Configuration** (tankkonfiguration) i **Setup Wizard** (installationsguiden) eller i menyn **Vessel Settings** (båtinställningar).



63271

Autopilot aktiverad



63288

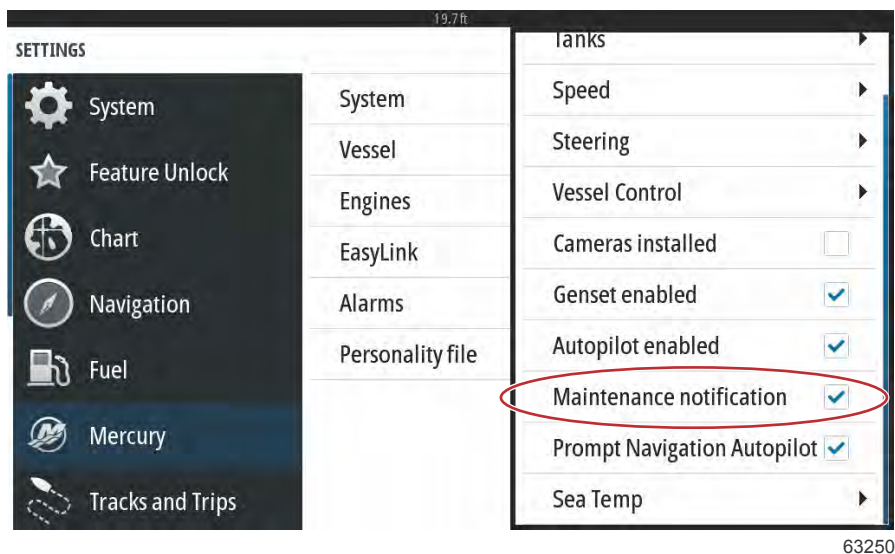
Inställningen Autopilot enabled (autopilot aktiverad) bör endast markeras om båten har ett autopilotsystem från en annan tillverkare än Mercury. Båtar som har Mercury-kontroller och joysticksystem bör inte ha denna inställning aktiverad.

Aktivering av denna inställning på en båt med Mercury-autopilot kan ha en negativ inverkan och leda till felaktiga visningar.

VIKTIGT! Om Mercury-autopiloten inte svarar eller visar felaktig information bör du se till att denna ruta är avmarkerad.

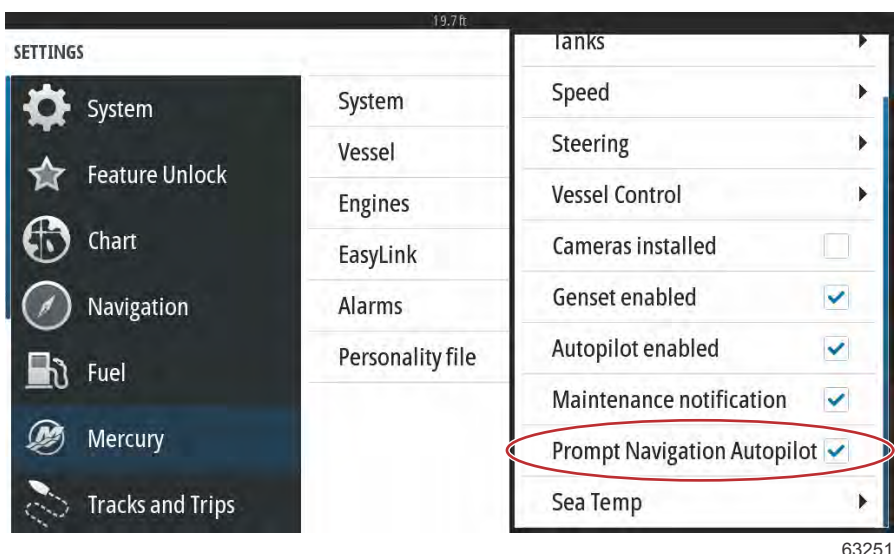
UnMaintenance Notification (Underhållsmeddelande)

Kryssrutan Maintenance Notification (Underhållsmeddelande) låter VesselView visa schemalagt underhåll i fönster på skärmen.



63250

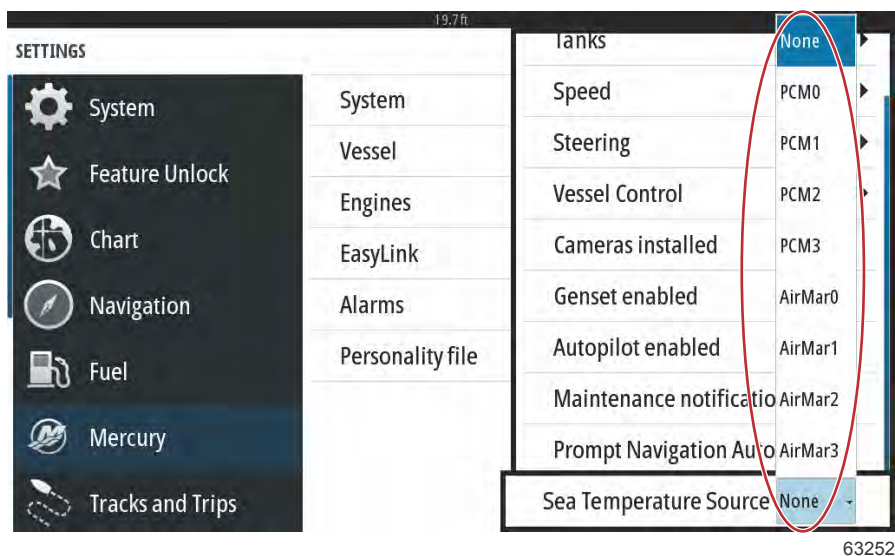
Prompt Navigation Autopilot (uppmånat autopilot för navigering)



63251

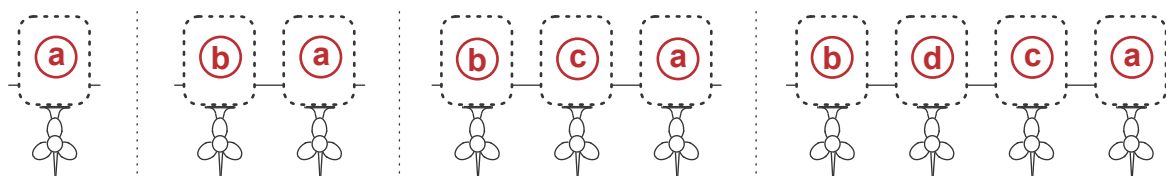
Sea Temp (Sjövattentemperatur)

Källan för vattentemperatur kan väljas via den motor som skickar data eller genom att välja motsvarande sensor på listan.



63252

På följande bild visas den fysiska placeringen av PCM-enheterna.



60056

PCM-placeringar

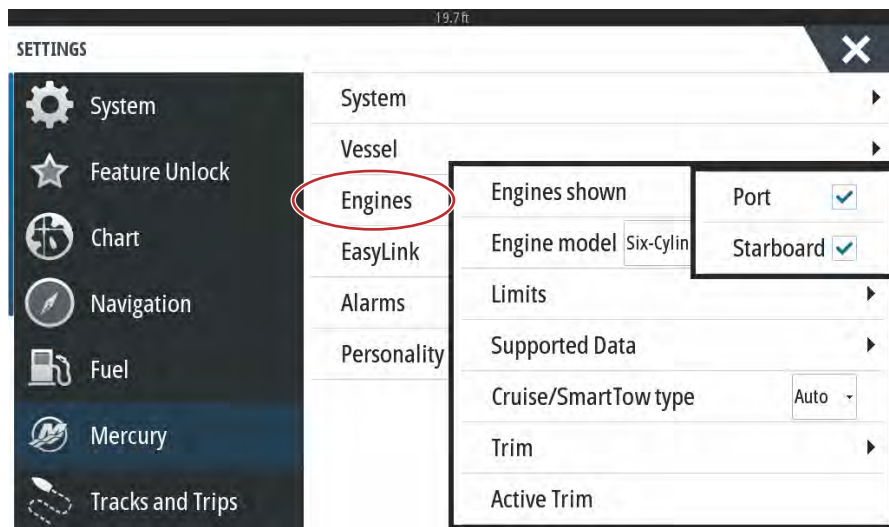
- a** - PCM0 = styrbord eller styrbord yttre
- b** - PCM1 = babord eller babord yttre
- c** - PCM2 = styrbord inre eller mitten
- d** - PCM3 = babord inre

Motorinställningar

Visade motorer

Du öppnar menyn Settings (Inställningar) genom att svepa nedåt från utanför skärmen till dess övre del. Då öppnas fönstret System Controls (Systemkontroller). Välj panelen Settings (Inställningar). En meny visas på skärmens vänstra sida. Välj Mercury i listan med alternativ. Fönstret med VesselView-inställningar som styrs via flerfunktionsdisplayens Mercury-del.

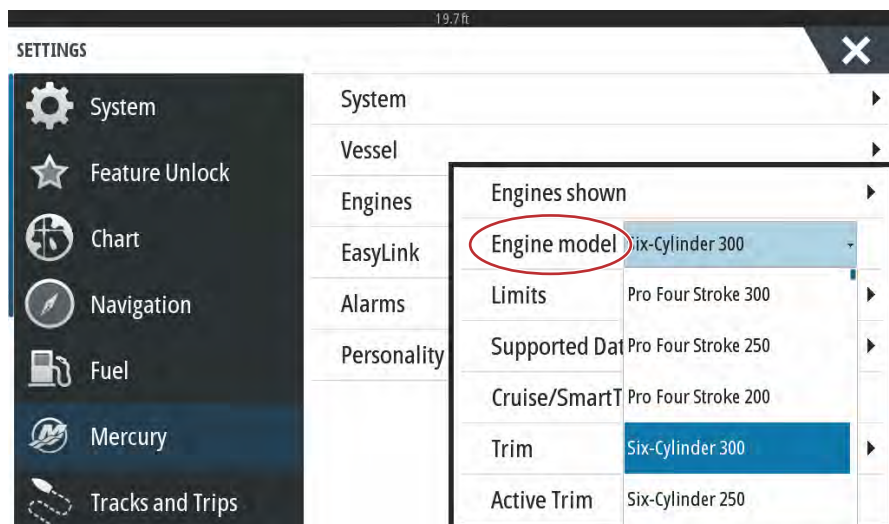
De motorer som visas beskrivs i inställningsguiden, men ytterligare ändringar kan när som helst göras via menyn Engines Settings (Motorinställningar). VesselView kan visa upp till fyra motorer beroende på antalet motorer som valts i inställningsguiden. Föraren kan välja vilka motorer som visas. Genom att markera eller avmarkera val av motorer kan man bestämma vilka motorer som visas av VesselView.



61672

Engine Model (Motormodell)

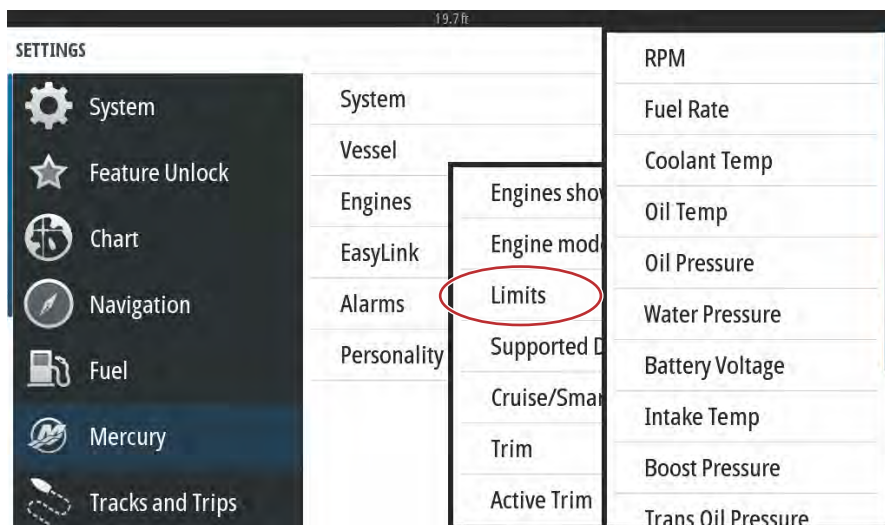
Valet av motormodell låter användaren ändra beskrivningarna av motorpaketen. Motormodellerna beskrivs i inställningsguiden men ändringar kan göras när som helst. Ändringar som görs här kan göra att andra inställningar och visningsalternativ försvinner i VesselView.



61673

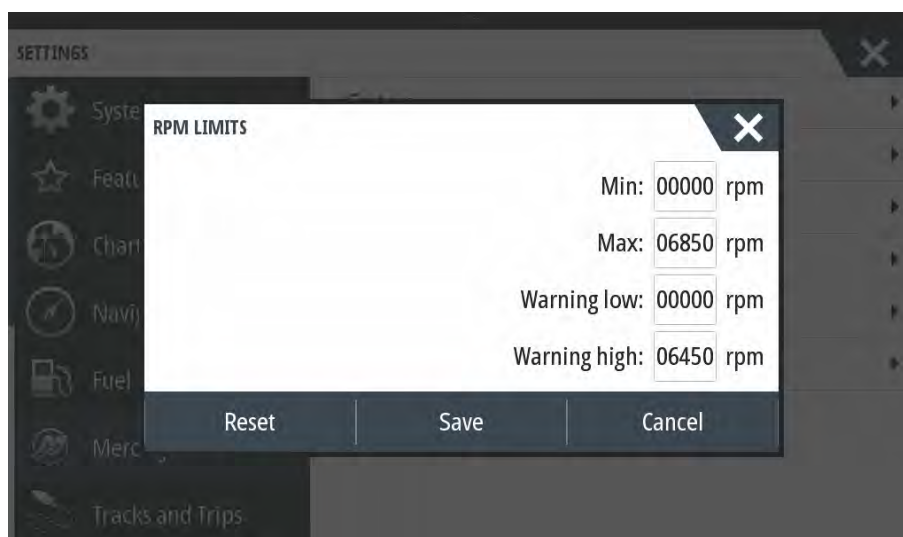
Limits (Begränsningar)

Med hjälp av Limits-funktionen (Begränsningar) kan du sätta vissa intervall för många motorparametrar såsom varvtal, kylarvätsketemperatur, oljetemperatur, batterispänning och turbetryck. Ändringar som görs på begränsningarna påverkar inte motorpaketet eller funktionen Mercury Engine Guardian. De faktiska begränsningarna ställs in i den fabriksprogrammerade styrenheten på motorn.



61674

Följande bild visar ett exempel på skärmen Engine Limits (Motorbegränsningar).



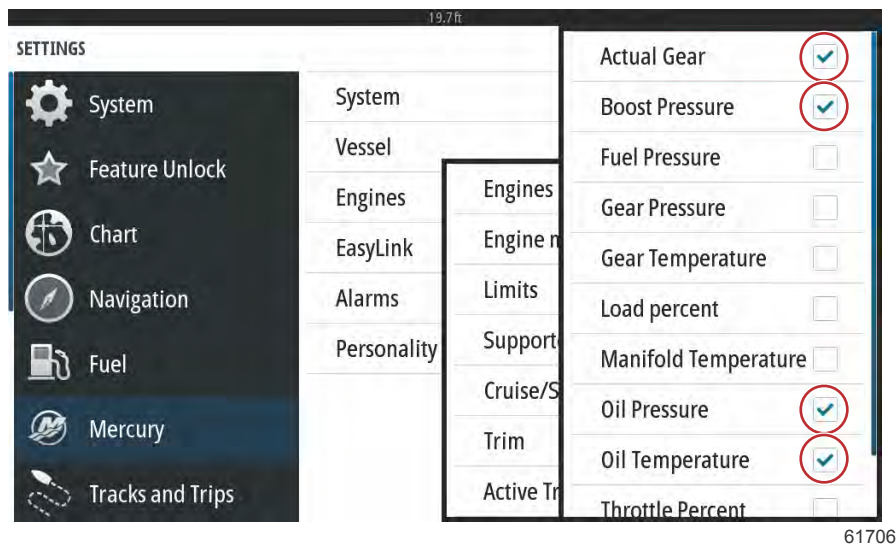
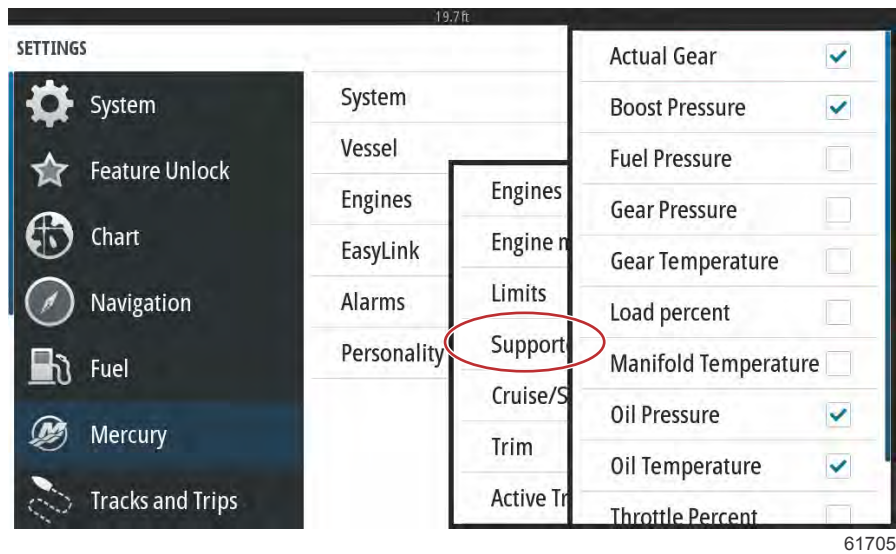
61675

Setting (Inställning)	Beskrivning
Min:	Värdet vid basen av diagrammet på skärmen
Max:	Värdet vid toppen av diagrammet på skärmen
Warning low (Låg varning):	Värdet vid toppen av den nedre färgade delen av diagrammet på skärmen
Warning high (Hög varning):	Värdet vid basen av den övre färgade delen av diagrammet på skärmen

Standardvärdena för minimum och maximum är fabriksinställda för det motorpaket som valts i inställningsguiden eller menyn Engines Settings (Motorinställningar). Att öka eller minska minimi- eller maximivärdet kan i allmänhet göras efter förarens personliga preferenser.

Supported Data (Data som stöds)

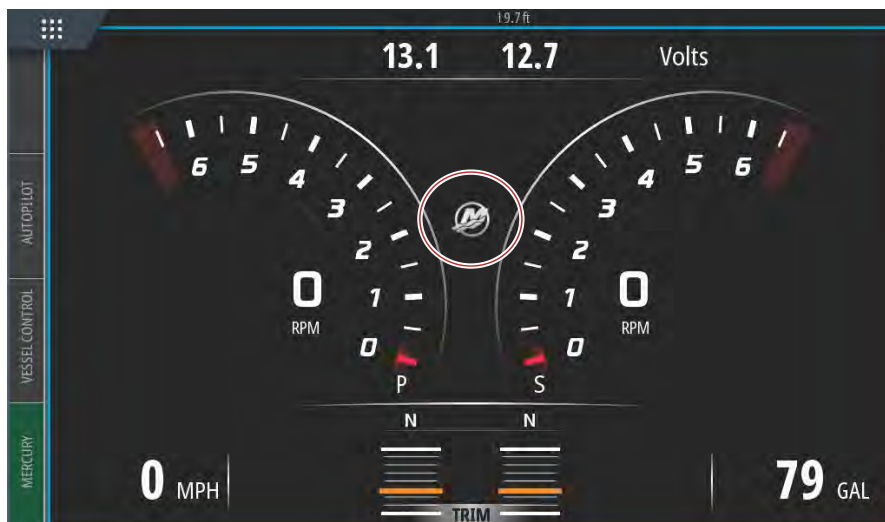
Med Supported Data (Data som stöds) kan föraren välja vilken typ av data som VesselView ska visa. Listan över datakällor beror på det motorpaket som valdes i inställningsguiden. Välj kryssrutan för varje dataalternativ du önskar att VesselView ska kunna visa.



Valda dataalternativ markeras med cirkel

Avsnitt 4 - Inställning och kalibrering

Om du vill visa dataobjekt som valdes i listan **Supported Data** (data som stöds) när VesselView är i sitt normala visningsläge trycker du på ikonerna med Mercurys M-logga mellan hastighets- och varvtalsmätarna.



63272

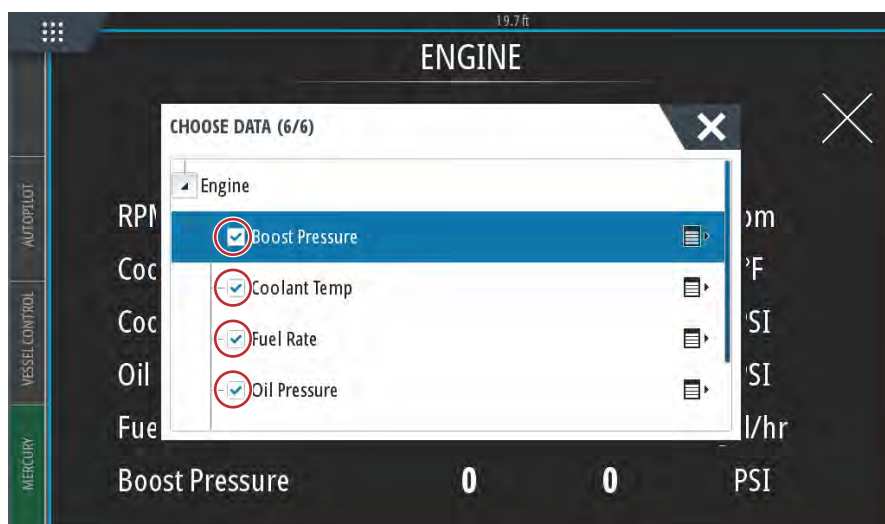
De valda dataobjekten, upp till sex objekt, visas på en enda skärm.

The screenshot shows a screen titled 'ENGINE' with a table of engine data. The table has three columns: the parameter name, the value for engine 'P', the value for engine 'S', and the unit. A close button (X) is in the top right corner.

	P	S	
RPM	540	540	rpm
Coolant Temp	140	140	°F
Coolant Pressure	10	10	PSI
Oil Pressure	41	41	PSI
Fuel Flow	10	9	gal/hr
Boost Pressure	0	0	PSI

63273

Om du vill ändra innehåll på denna skärm med motordata trycker du på och håller inne skärmen i några sekunder. Om valen är korrekta trycker du på X-symbolen i det övre högra hörnet för att stänga skärmen.

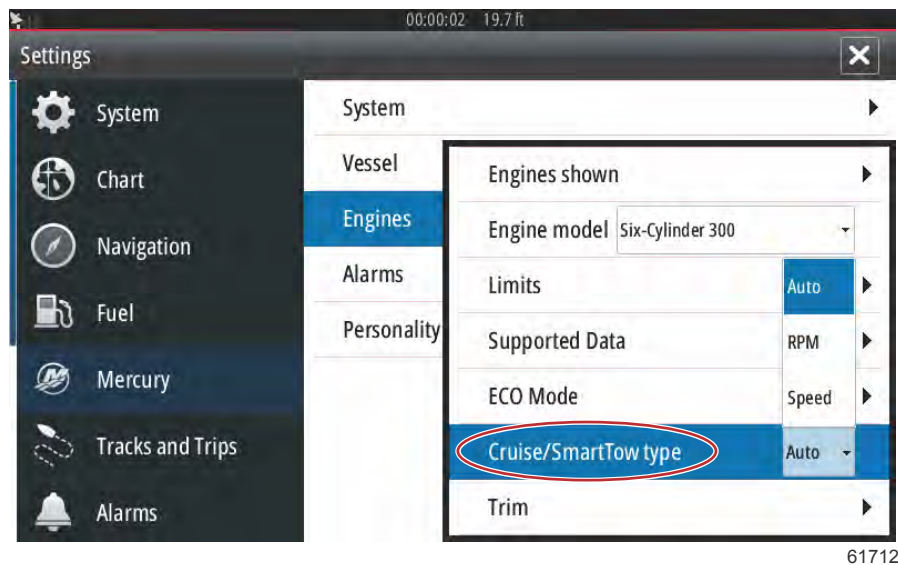


63274

Markera eller avmarkera datavärdet genom att trycka på kryssrutorna. När du är klar med dina val trycker du på X-symbolen för att stänga fönstret och gå tillbaka till skärmen **Engine Data** (motordata).

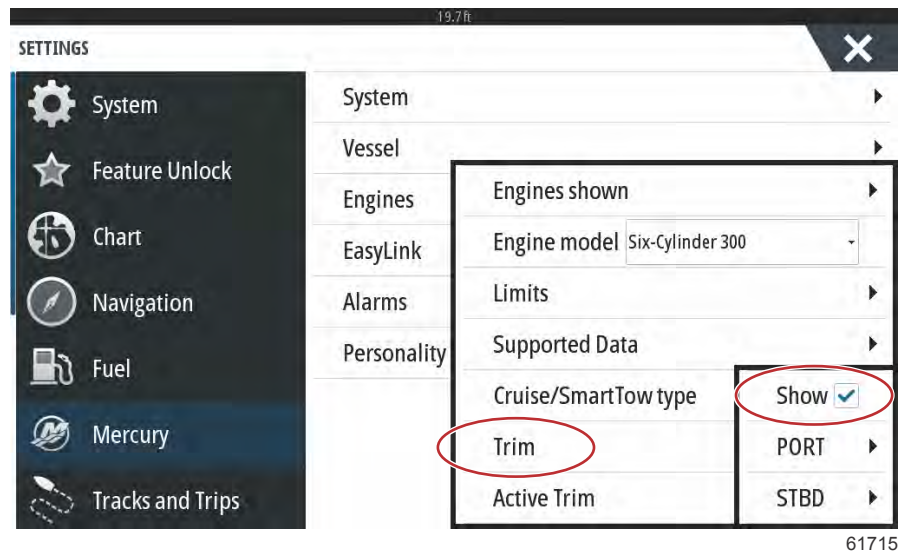
Typen Cruise/Smart Tow (Farthållare/Smart bogsering)

Med inställningen Cruise/Smart Tow (Farthållare/Smart bogsering) kan föraren välja vilken sensor som farthållarprogrammet och Smart Tow-programmet får sina hastighetsdata ifrån. Alternativen är RPM (Motorvarv) eller GPS speed data (GPS-hastighetsdata). Genom att välja Auto kommer VesselView att leta på nätverket efter en hastighetsdatakälla och använda den för funktionerna Cruise (Farthållare) och Smart Tow (Smart bogsering).



Trim

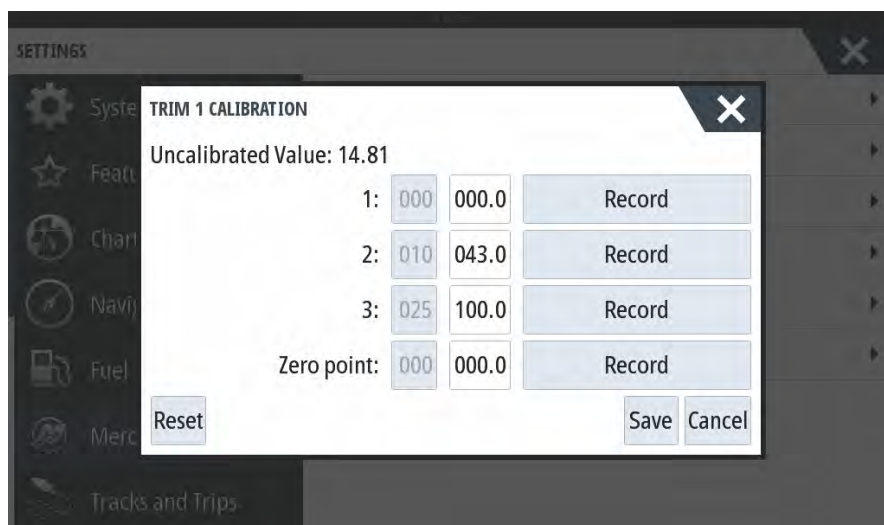
Genom triminställningar kan användaren aktivera kryssrutan Show (visa) för att visa grafiken med trimstatus på skärmen.



Med trimkalibrering kan föraren ställa in trim i översta och nedersta lägena och anteckna procenttalen. Detta är praktiskt för att avgöra den sanna 0°-trimpositionen – punkten vid vilken trimmet är parallell med båtens köl. Rätt kalibrerat trim visar en korrekt position för reglarna på skärmen.

Avsnitt 4 - Inställning och kalibrering

Kalibrera trimningen genom att trimma motorerna hela vägen och avläs värdet – rad 1, detta är trimningens verkliga 0 %. Kalibrera trimningen genom att trimma motorerna hela vägen och avläs värdet – rad 3, detta är trimningens verkliga 100 %. Nollpunkten är när motorerna är placerade parallellt med båtens köl. Anteckna denna position. Välj Save (Spara) för att spara de nya kalibrerade trimdata.



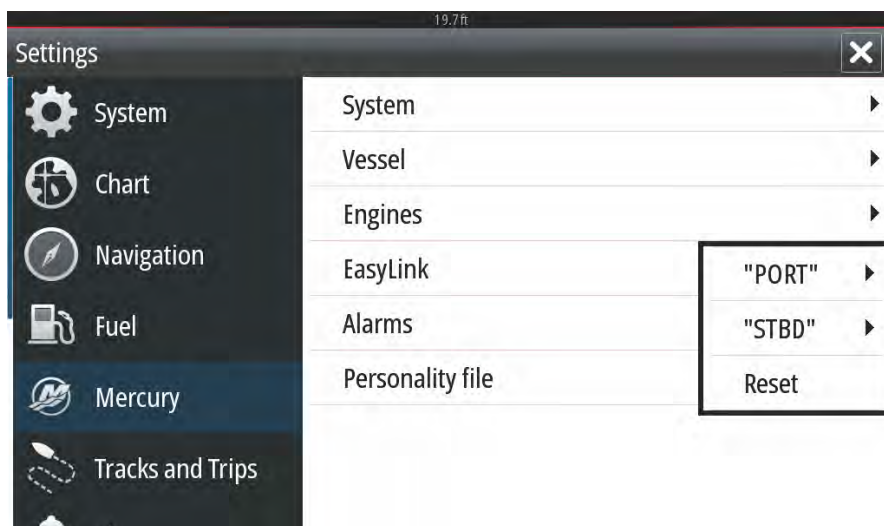
61716

EasyLink-inställningar

Integration av EasyLink-mätare

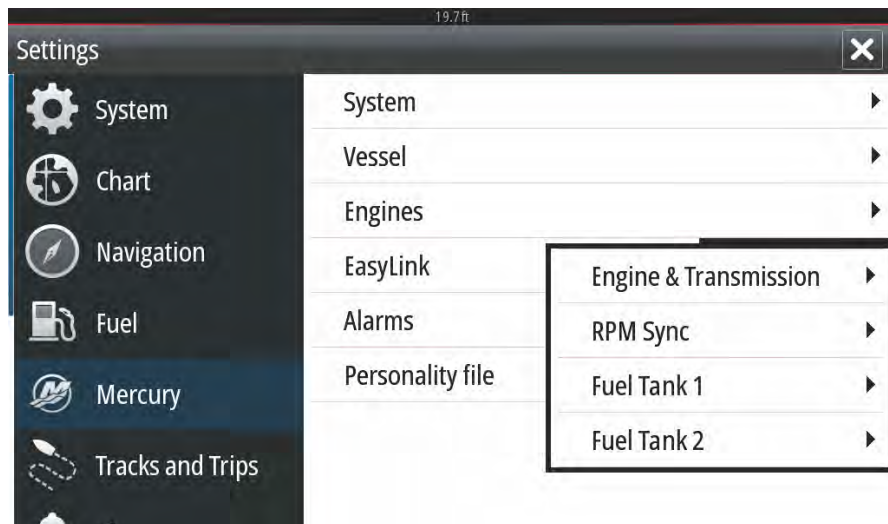
Båtar med SC 100-mätare måste ha EasyLink aktiverat (bock) i VesselView för att SC 100-mätaren ska kunna ta emot data.

Easy Link (snabblänk)		
Babord och styrbord >	Engine and Transmission (motor och växellåda) >	Babord eller styrbord på (kryss), av (inget kryss)
	Varvtalssynk	På (kryss), av (inget kryss)
	Bränsletank 1	På (kryss), av (inget kryss)
	Bränsletank 2	På (kryss), av (inget kryss)



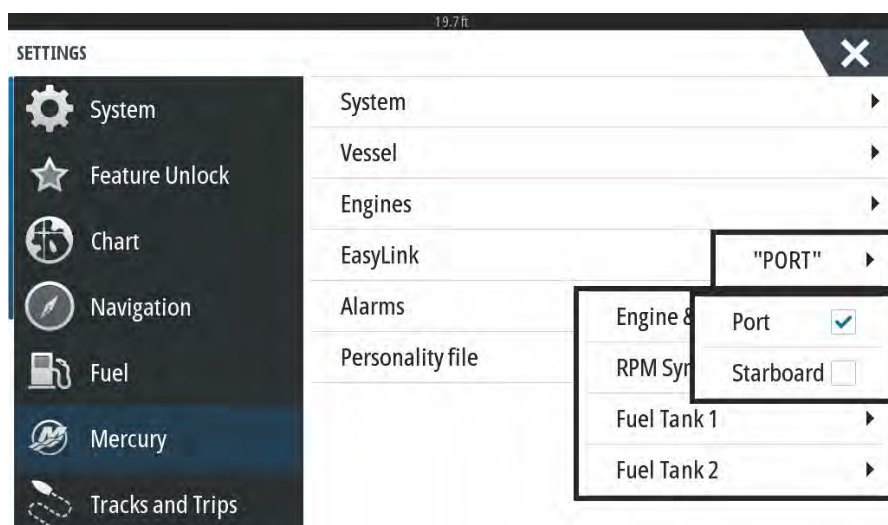
63150

EasyLinks huvudmeny



63151

EasyLinks alternativmeny



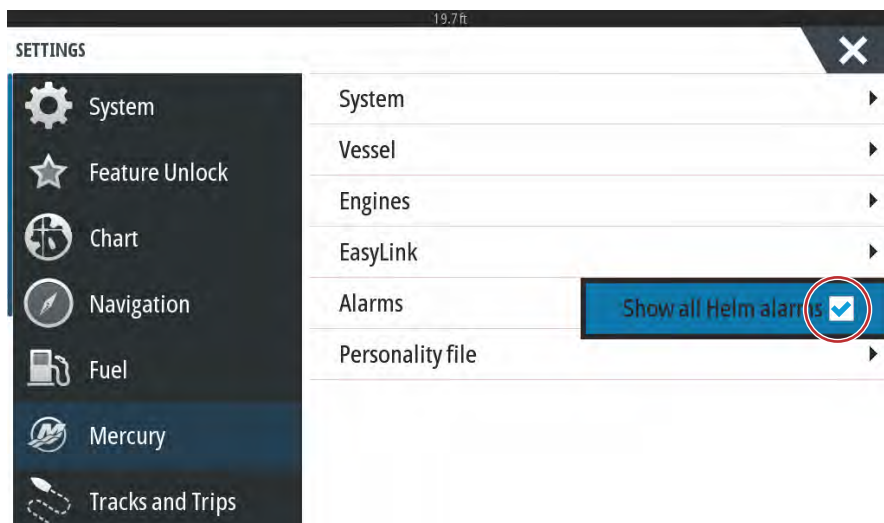
63152

EasyLinks alternativ för källdata

Larm

Larminställning

Alternativet Show all Helm alarms (Visa alla styrpulpetslarm) kan markeras för att visa alla larm på alla VesselView-skärmar. Om du avmarkerar alternativet resulterar det i förlust av meddelanden i ytterligare VesselView som innebär flera enhetsinstallationer.

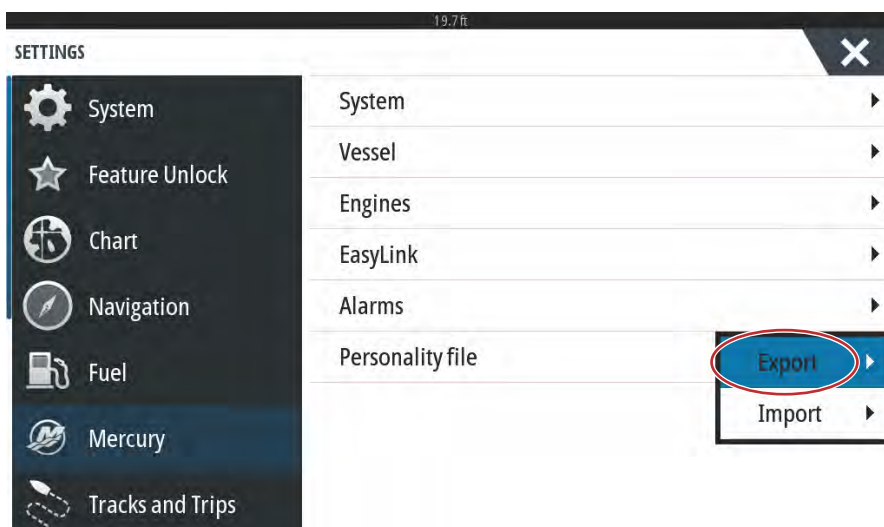


61718

Personlighetsfil

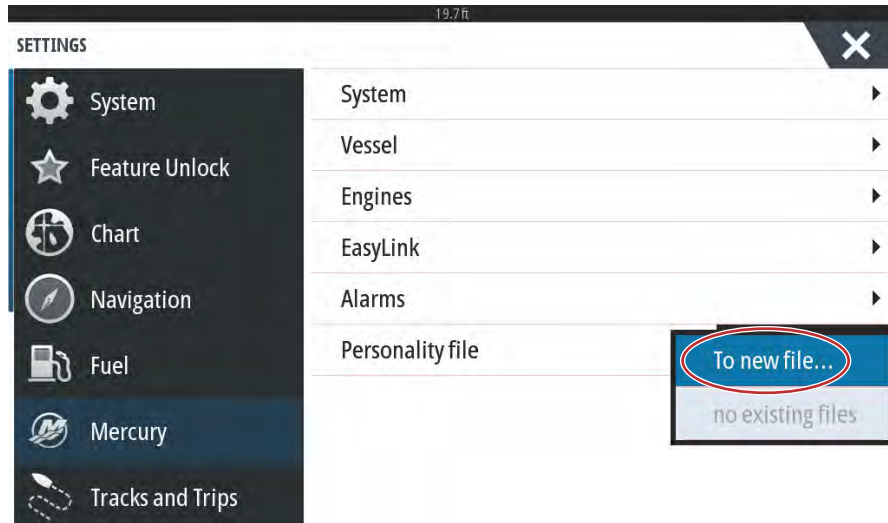
Export (Exportera)

En båts personalitetsfil består av alla inställningar som har gjorts i en VesselView-enhet. Du kan exportera denna personlighet genom att sätta i ett SD-kort i kortplatsen och välja Export (Exportera). Ta ut SD-kortet och överför den filen till en annan VesselView-enhet med hjälp av alternativet Import (Importera).



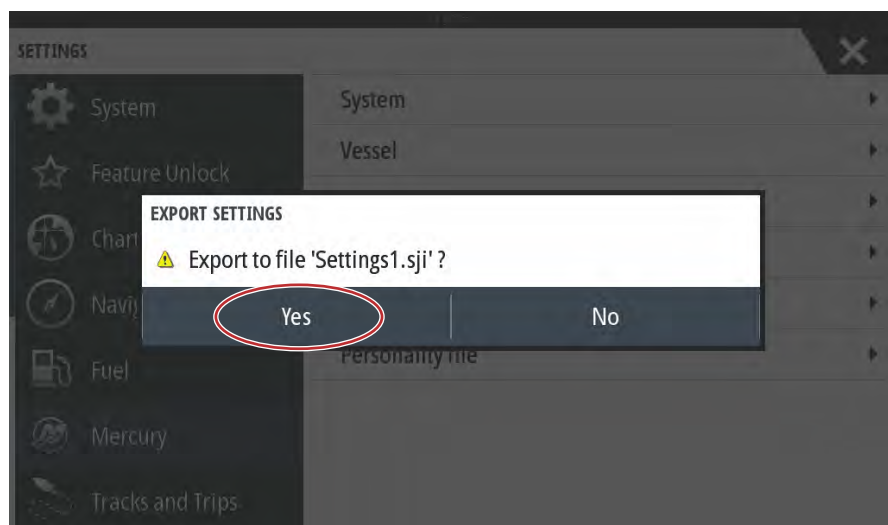
61719

Välj Export (Exportera)



61720

Välj To new file... (Till ny fil)



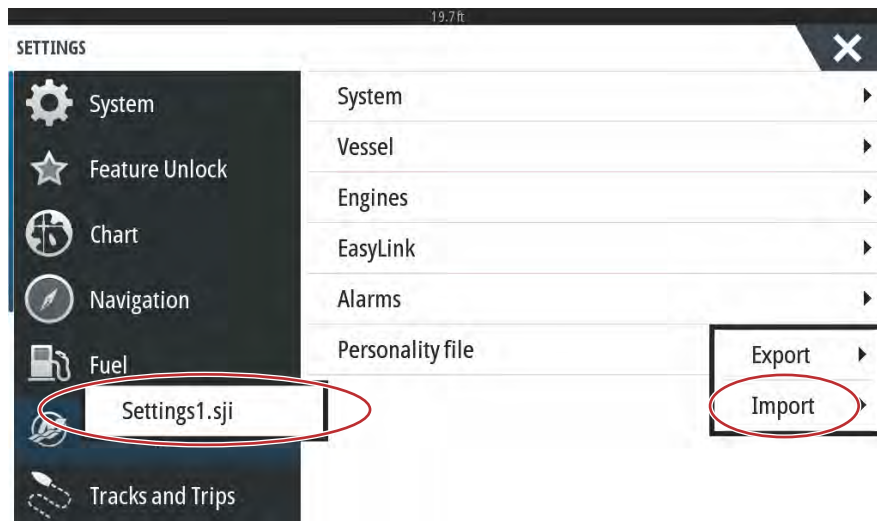
61721

Välj Yes (Ja)

Den nya personaltetsfilen skrivs till minneskortets översta nivå. Den placeras inte inuti några mappar på SD-kortet.

Import (Importera)

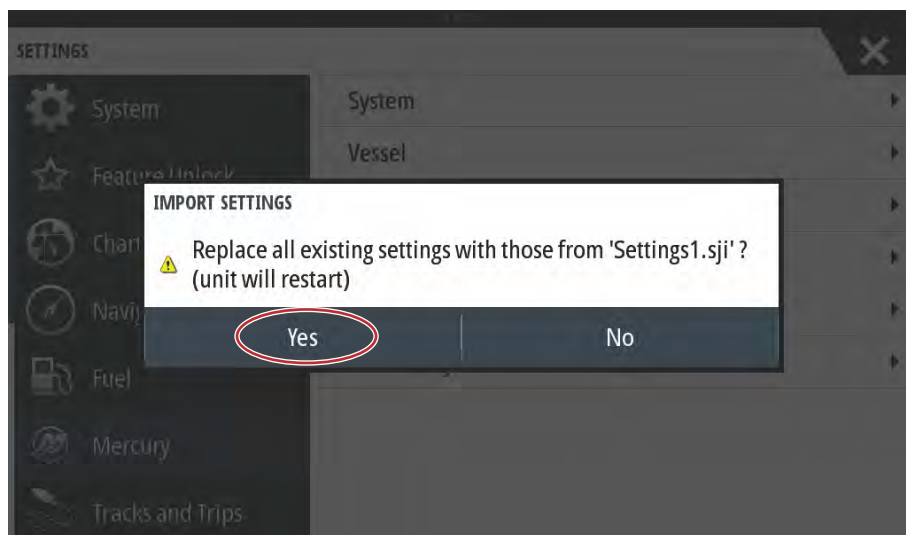
Du kan importera en personalitetsfil genom att sätta in ett SD-kort i kortplatsen som har en VesselView-skriven personalitetsfil lagrad på den. Välj Import (Importera). En lista över detekterade filer visas på skärmen. Välj filen och starta importen.



61722

Personalitetsfil

Du uppmanas ytterligare en gång att byta ut alla befintliga inställningar. Välj Yes (Ja). VesselView importerar den nya personalitetsfilen och enheten startar om.

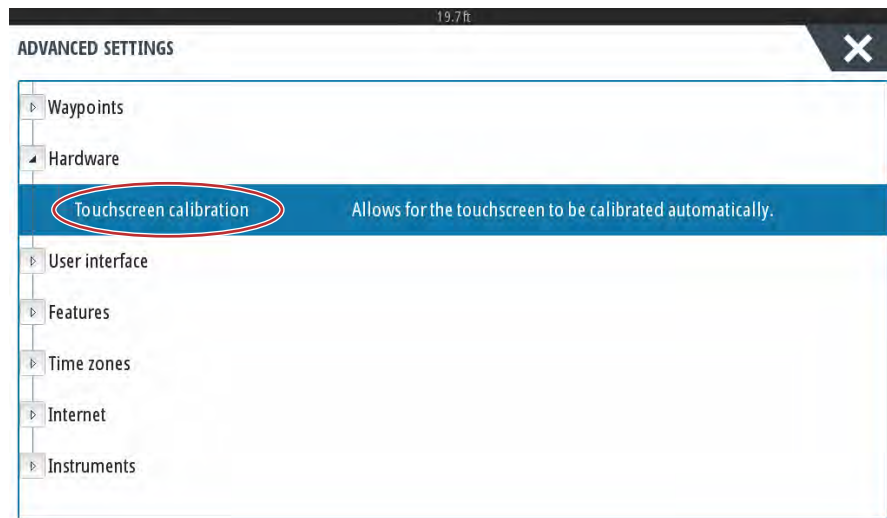


61723

Kalibrering av pekskärm

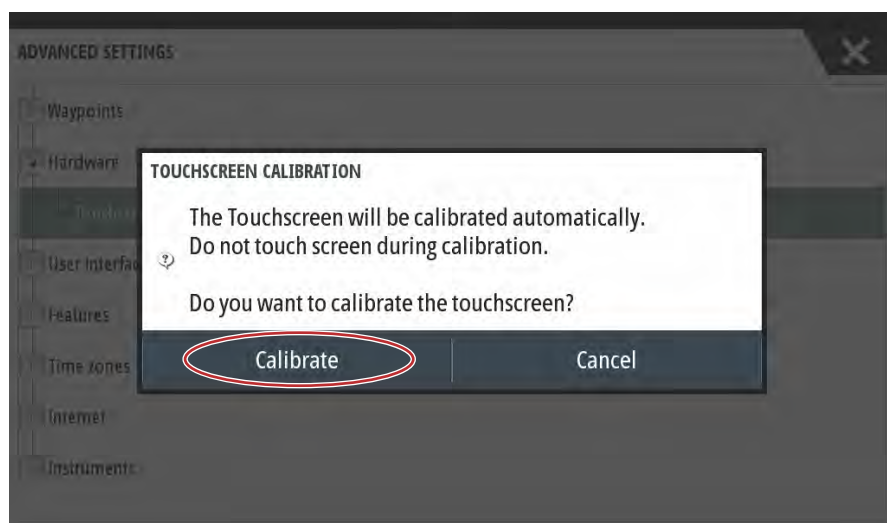
Kalibrering av pekskärmen

Pekskärmen kan kalibreras regelbundet. Om svep- och pekområden inte verkar svara aktiverar du menyn System Controls (systemkontroller) genom att svepa från toppen av enheten till skärmen. Välj alternativet Settings (inställningar). Tryck på System. Välj alternativet Advanced (avancerat). Välj menyalternativet Hardware (maskinvara) för att öppna menyalternativet Touchscreen calibration (pekskämskalibrering).



61493

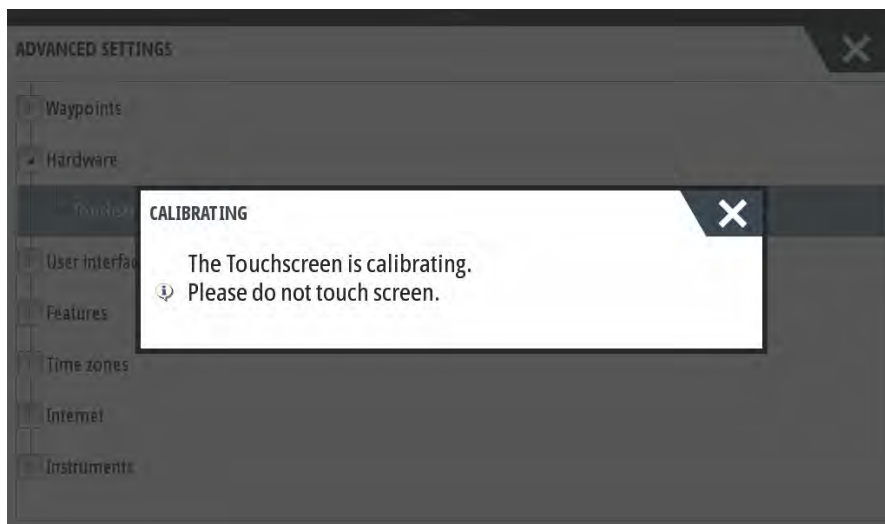
VesselView uppmanar föraren att bekräfta kalibreringen av pekskärmen. Välj Calibrate (Kalibrera) för att fortsätta med kalibreringen.



61494

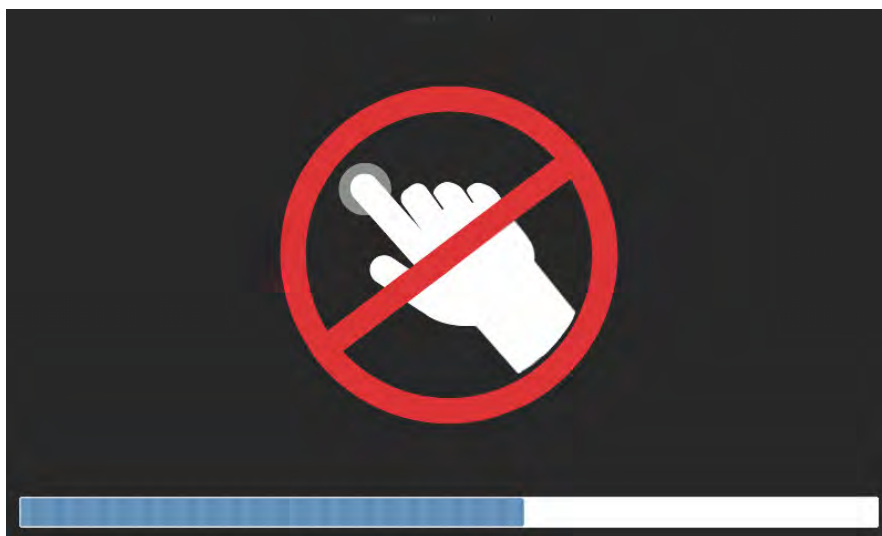
Avsnitt 4 - Inställning och kalibrering

Det är viktigt att du inte trycker på skärmen under kalibreringsprocessen.



61496

En förloppsindikator visas hur processen fortskrider. När kalibreringen är klar återgår displayen till menyn Advanced Settings (Avancerade inställningar).



61499

Avsnitt 5 - Varningslarm

Innehållsförteckning

Varningar – fel och larm.....	96	Larmen Shallow Water (Grunt vatten) och Low	
Varningar - fel och larm.....	96	Fuel (Låg bränslenivå)	98

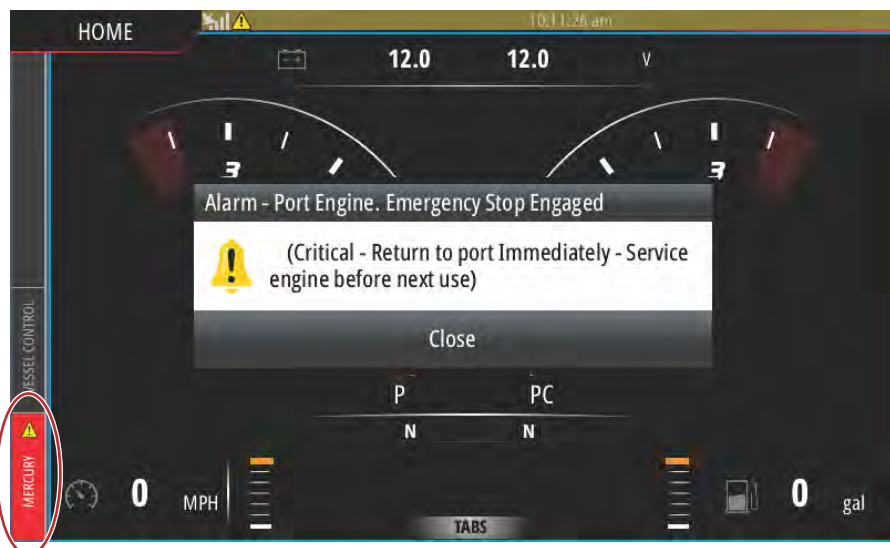
Varningar – fel och larm

Varningar - fel och larm

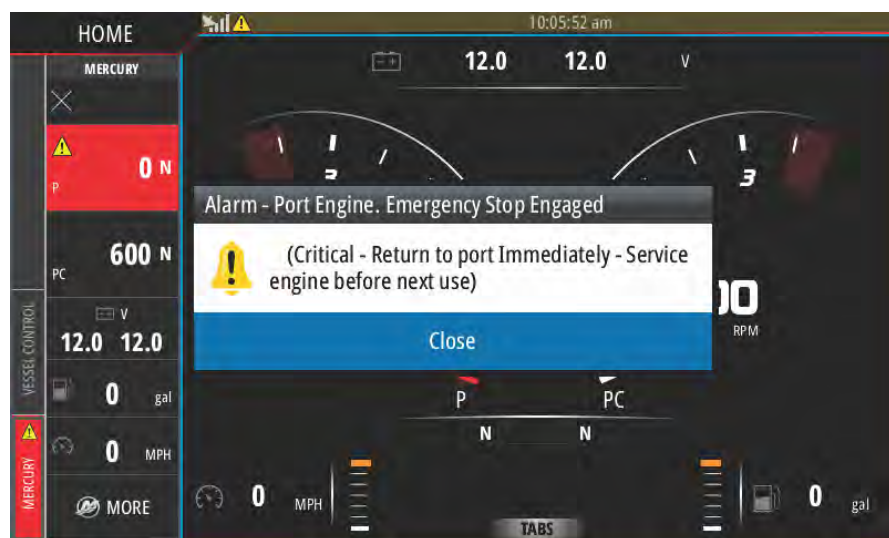
Alla varningar, fel och larm från Mercury visas oavsett vilken skärm som visas när larmet utlöses. När ett larm aktiveras visar skärmen ett fönster med larmtexten och en varning, tillsammans med en kort beskrivning av vilka åtgärder som måste vidtas.

När ett larmfel utlöses visas Mercury-fliken till vänster på skärmen i rött tillsammans med den internationella varningssymbolen. När ett larm aktiveras visas ett fönster på skärmen med larmtexten och varningen tillsammans med en kort beskrivning av vilken åtgärd som bör vidtas.

Följande bilder visar larmfönstret i mitten av skärmen med vänster sidolist i stängt och öppet läge.



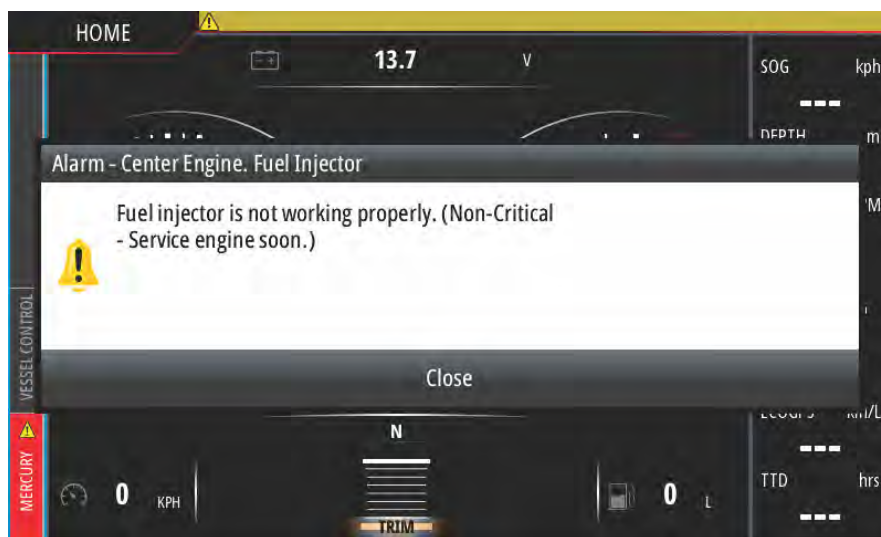
61773



61774

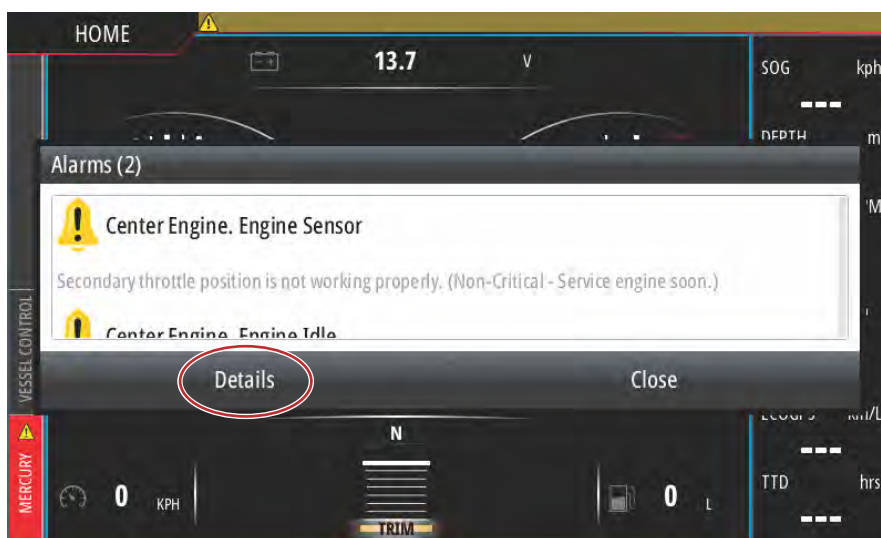
Kritiska larm åtföljs ofta av ett svar från Mercury Engine Guardian-systemet som kan inkludera reducerad effekt, reducerat maximalt varvtal eller en framtvingat tomgångstillstånd. Alla kritiska fel avger en signal för att varna föraren. Vid ett kritiskt fel ljuder signalhornet oavbrutet i sex sekunder.

Icke-kritiska larm visas som kritiska larm, men åtföljs av sex korta signaler från signalhornet.

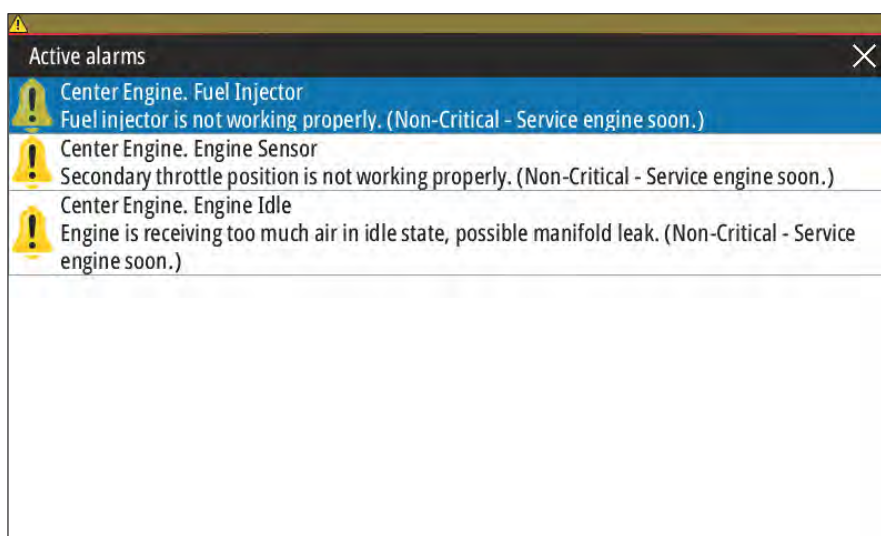


61545

Via felfönster kan föraren få ytterligare information om enskilda fel. Välj alternativet Details (Information) för att visa en mer beskrivning av felet.



61542



61548

Du kan bekräfta felet och återgå till VesselViews huvudskärm genom att välja krysset (X) längst upp till höger i fönstret Active alarms (Aktiva larm) eller välja alternativet Close (Stäng) i det första fönstret.

Aktiva larm och varningsfel kan fortfarande nås via Mercury-fliken till vänster på skärmen.



61546

För att rensa ett aktivt fel måste den felande delen inspekteras, repareras eller bytas ut. Starta sedan motorena och VesselView och låt enheten gå igenom systemgenomsökningen. Om båten klarar genomsökningen visas Mercury-fliken på vänster sida av skärmen i grönt. Larmhistoriken kan alltid visas genom att gå till huvudmenyn och sedan välja alternativet Alarms (larm). Där kan även felhistoriken visas.

Larmen Shallow Water (Grunt vatten) och Low Fuel (Låg bränslenivå)

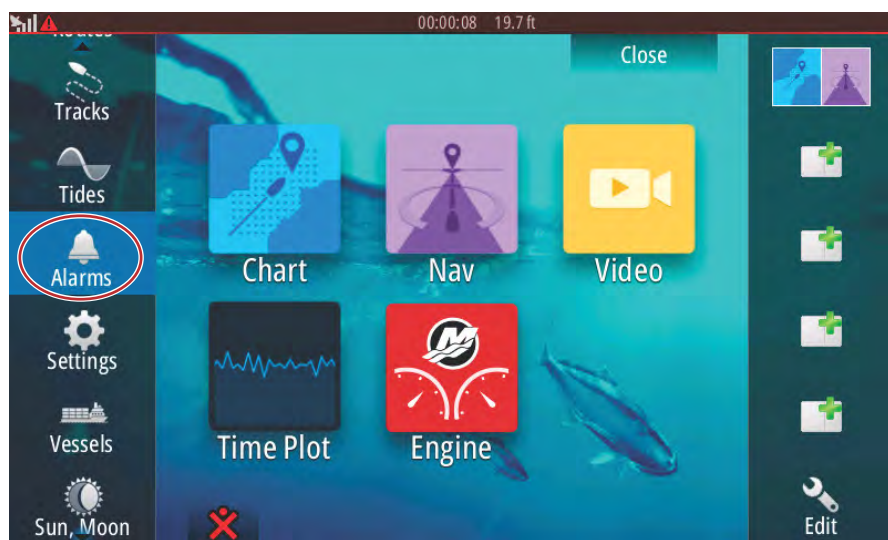
För icke-kritiska fel, som till exempel grunt vatten och låg bränslenivå, ger enheten ifrån sig sex korta ljudsignaler och ett popup-fönster dyker upp på skärmen, med en kort beskrivning av felet.

Dessa typer av fel gör inte att Mercury-fliken ändrar färg till röd. Istället ändrar den övre rubriklisten färg till röd och den internationella varningssymbolen visas.



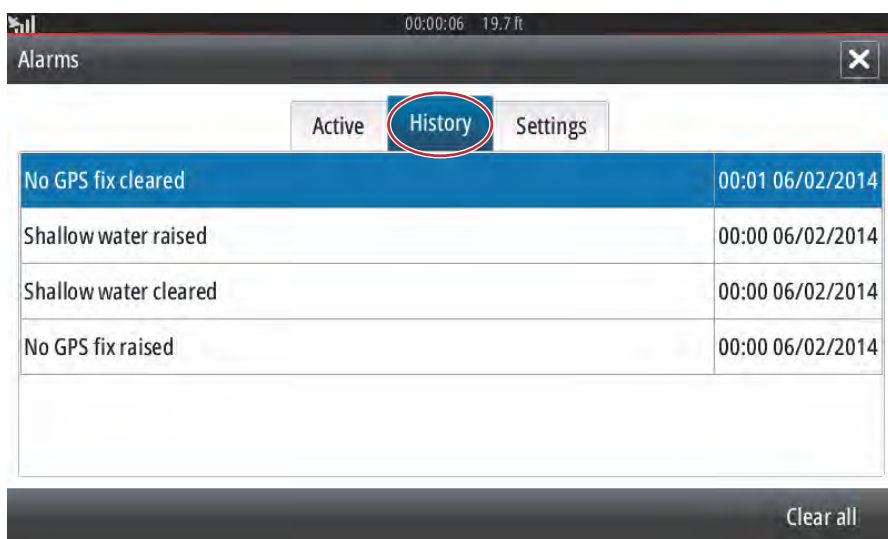
61778

Visa felet genom att välja huvudmenyskärmen och sedan alternativet Alarms (Larm). Felet kan visas här och inställningarna som utlöste felet kan ändras.



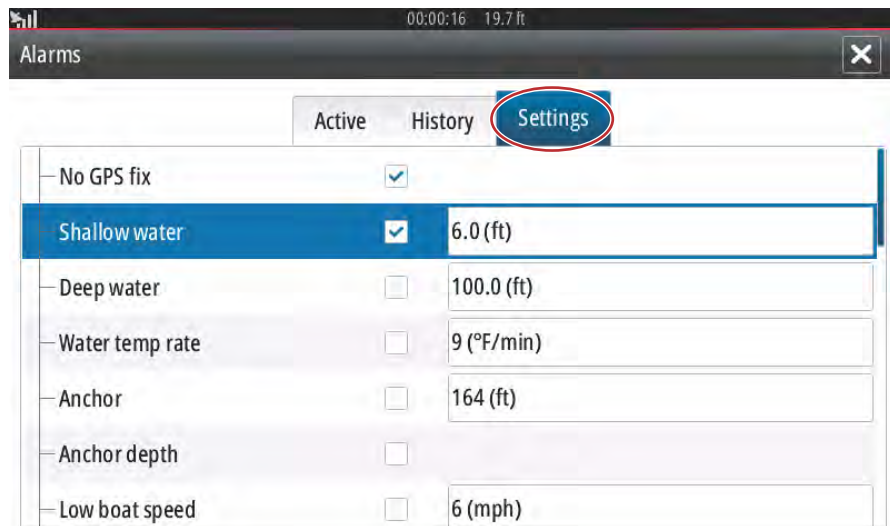
61781

Val av larm



61779

Fliken History (historik)



61780

Fliken Settings (inställningar)

Avsnitt 6 - Procedurer för programvaruuppdateringar

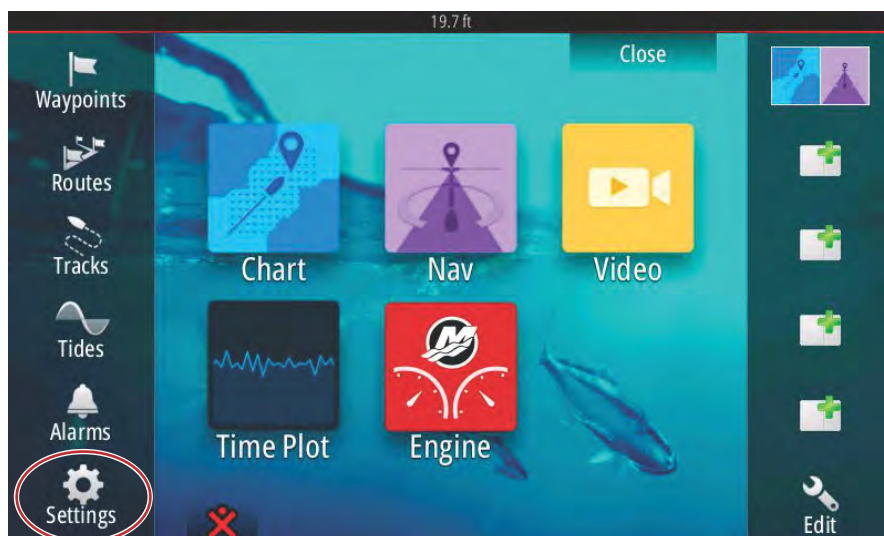
Innehållsförteckning

Uppdatera programvaran i VesselView och VesselView Link via Wi-Fi.....	102	Uppdatera via ett micro-SD-kort	116
Uppdatera via Wi-Fi	102	Ladda ner den aktuella programvaran	116
Uppdatera programvaran i VesselView-skärmen.....	114	Uppdatera programvaran i VesselView med micro-SD-kortet	116
Kontrollera aktuell programvaruversion	115	Så här uppgraderar du VesselView Link-modulens programvara.....	119
Uppdatera via Wi-Fi	116		

Uppdatera programvaran i VesselView och VesselView Link via Wi-Fi

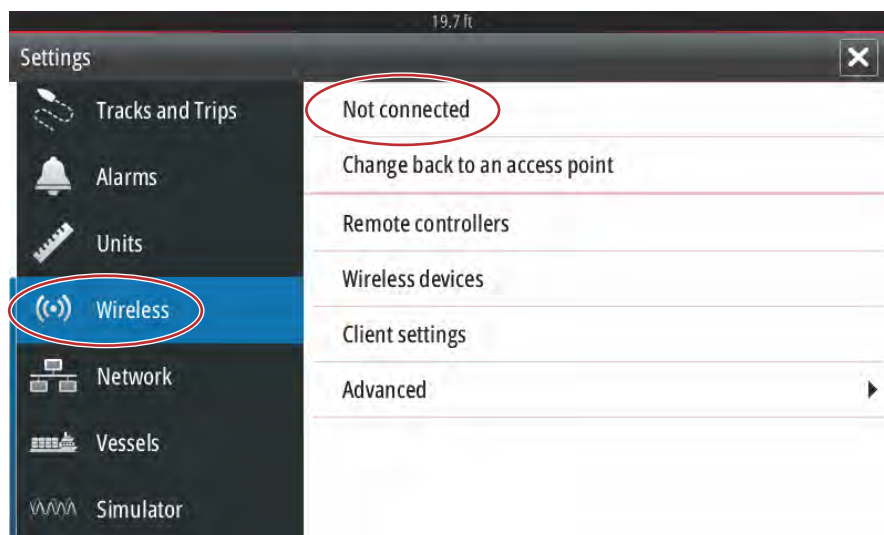
Uppdatera via Wi-Fi

Välj ikonen **Settings** (inställningar).



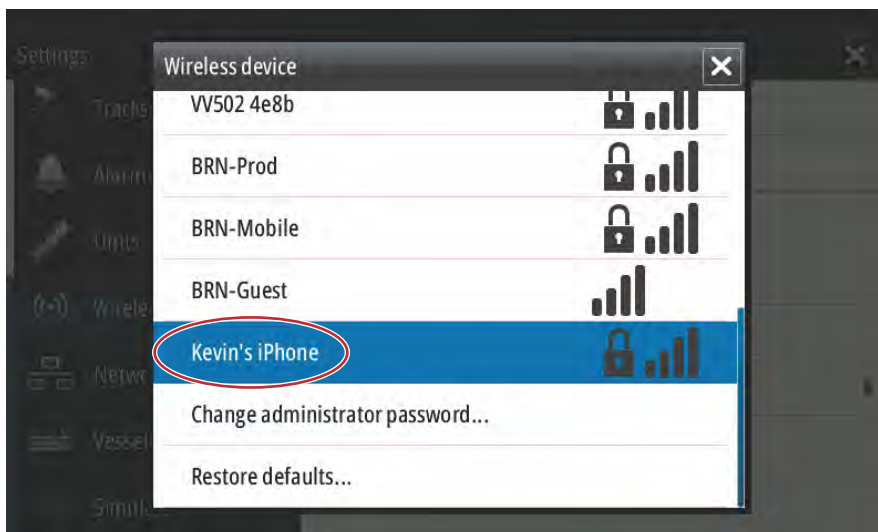
64270

Välj **Wireless** (trådlöst) och sedan **Not connected** (ej ansluten).



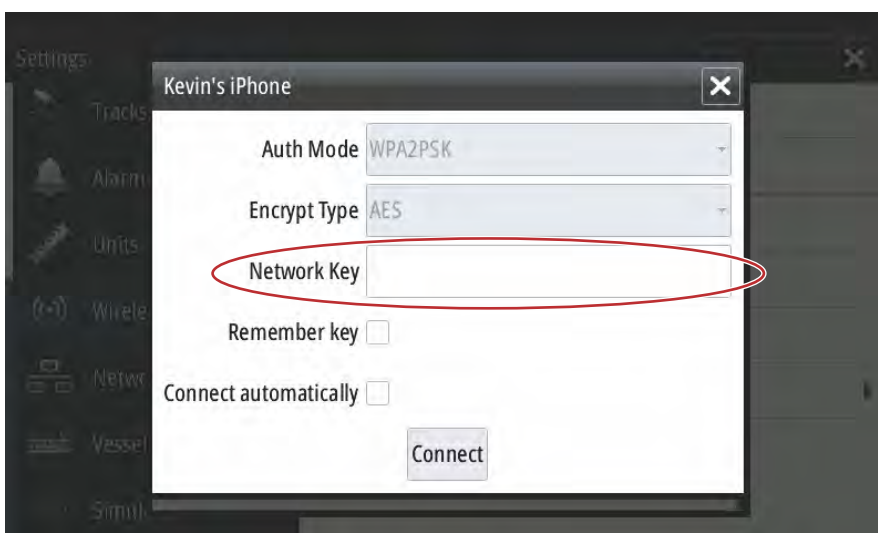
64271

Välj ett trådlöst nätverk.



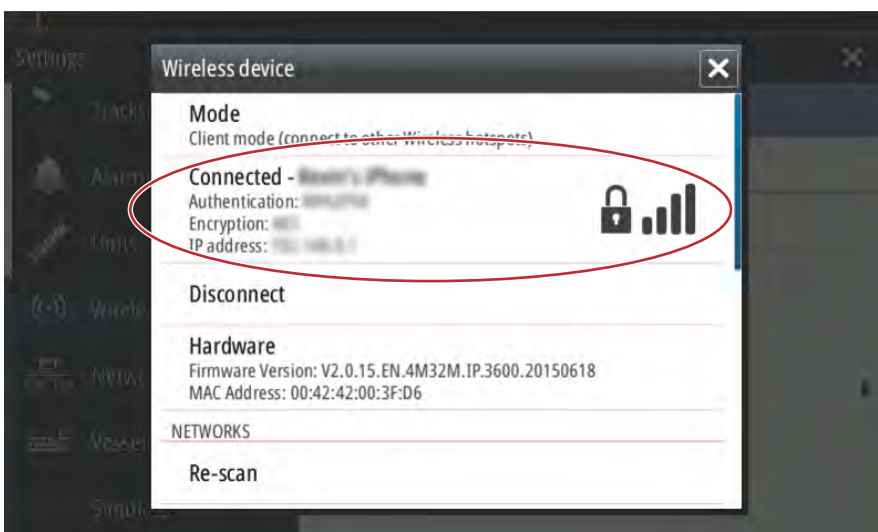
64272

Ange en **Network Key** (nätverksnyckel) om så krävs, och tryck på **Connect** (anslut). Nätverksnyckeln är skiftlägeskänslig. Standard på det virtuella tangentbordet är versaler, så se till att använda rätt tecken när du anger lösenordet.



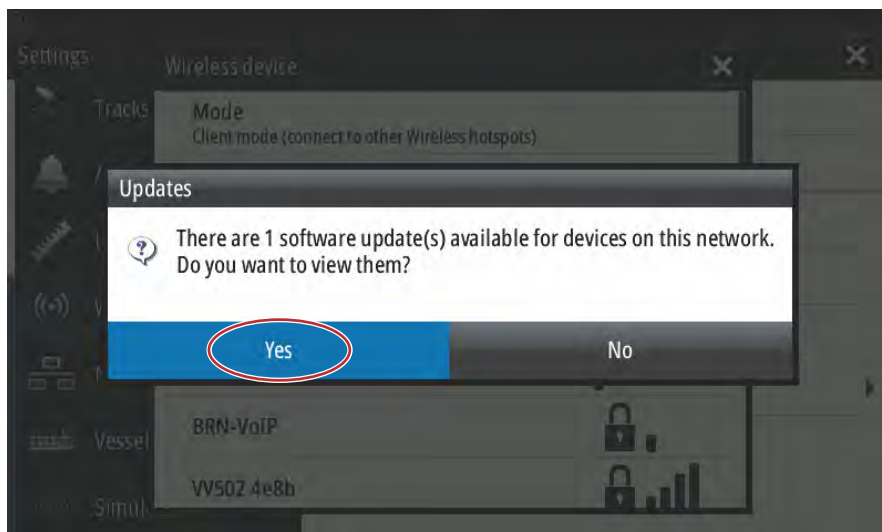
64273

Den valda enheten bör nu visa **Connected** (ansluten). Du kommer också att se en jordglobsikon i det övre vänstra hörnet av statusfältet. På så vis vet användaren att en anslutning har upprättats.



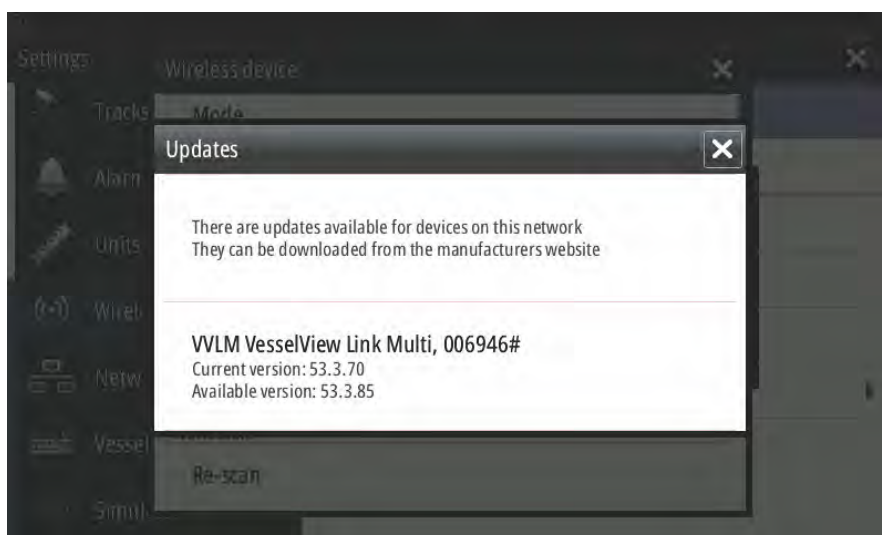
64274

När en anslutning har upprättats letar enheten automatiskt efter programvaruuppdateringar. Tryck på **Yes** (ja) för att visa.



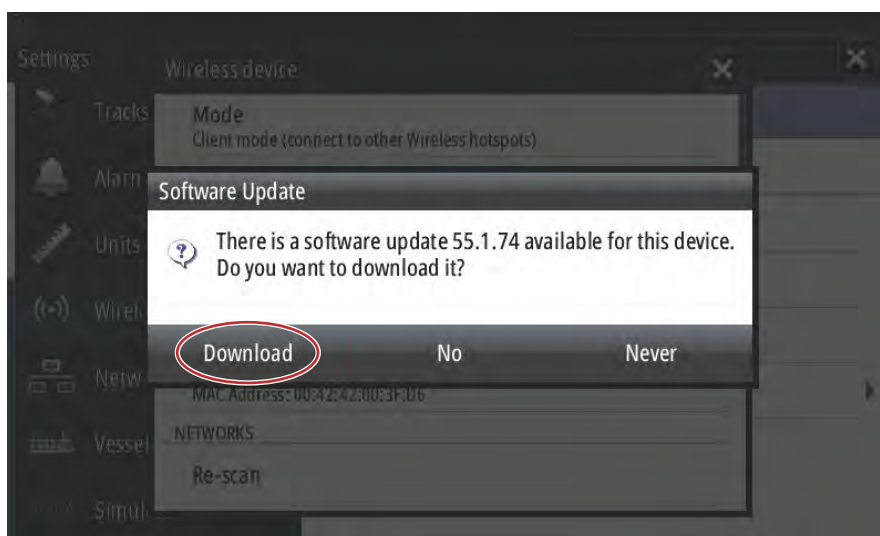
64275

Uppdateringar för VesselView Link kan hämtas från Mercurys webbplats. När uppdateringen av VesselView är klar visas ytterligare ett popup-fönster, där enheten kan ladda ner uppdateringen för VesselView Link genom enheten till ett micro-SD-kort. Kortet kan sedan användas i VesselView Link för att uppdatera programvaran. Tryck på X-symbolen för att stänga popup-fönstret.



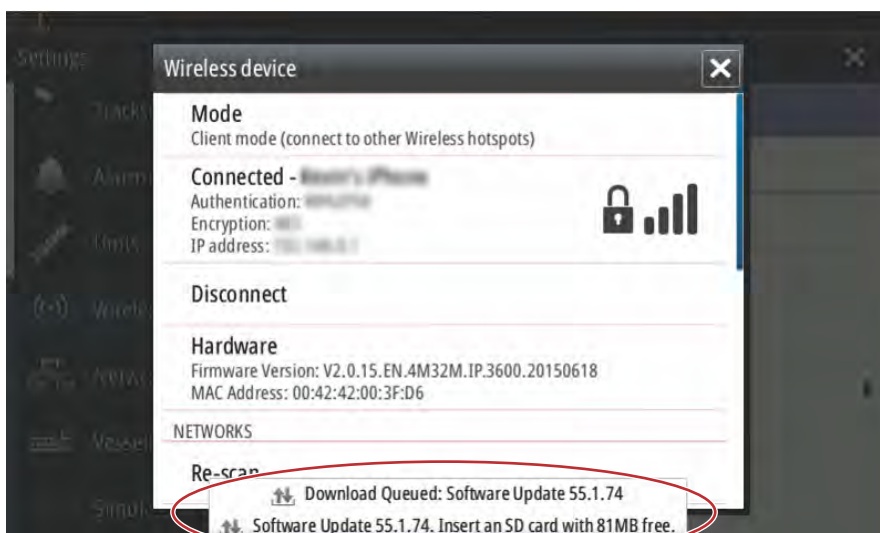
64276

Följande skärmbild är ett exempel på en uppdatering för en VesselView 702. Det faktiska meddelandet varierar beroende på enhet och version. Tryck på **Download** (ladda ner).



64277

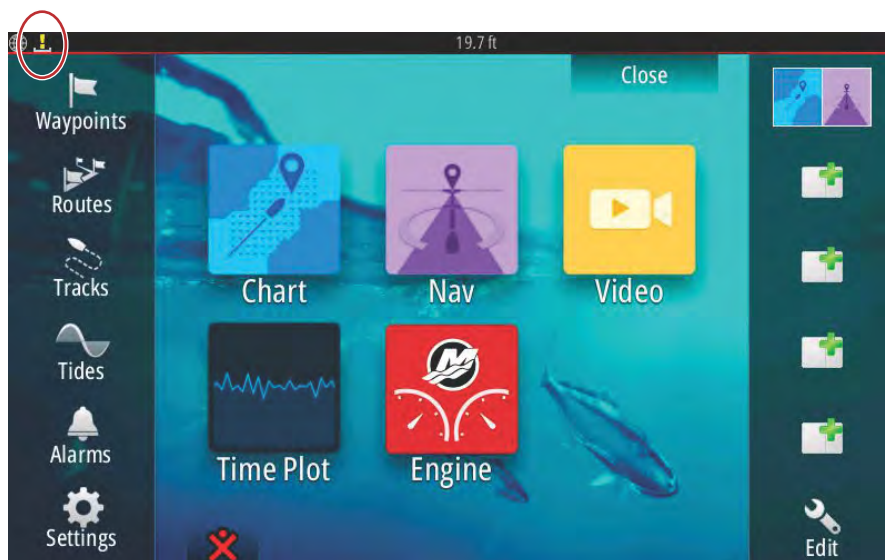
Ett snabbt popup-fönster visas längst ner på skärmen, där användaren uppmanas att sätta i ett micro-SD-kort om det inte redan finns ett i VesselView-enheten.



64278

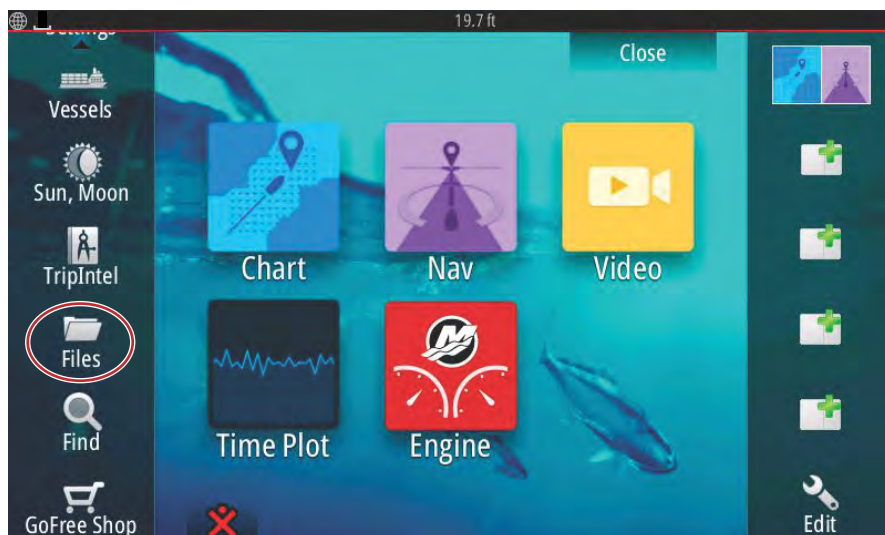
Avsnitt 6 - Procedurer för programvaruuppdateringar

Det finns också en nedladdningsikon i det översta statusfältet. Ett utropstecken är en visuell indikator på att ett micro-SD-kort måste sättas i VesselView-enheten.



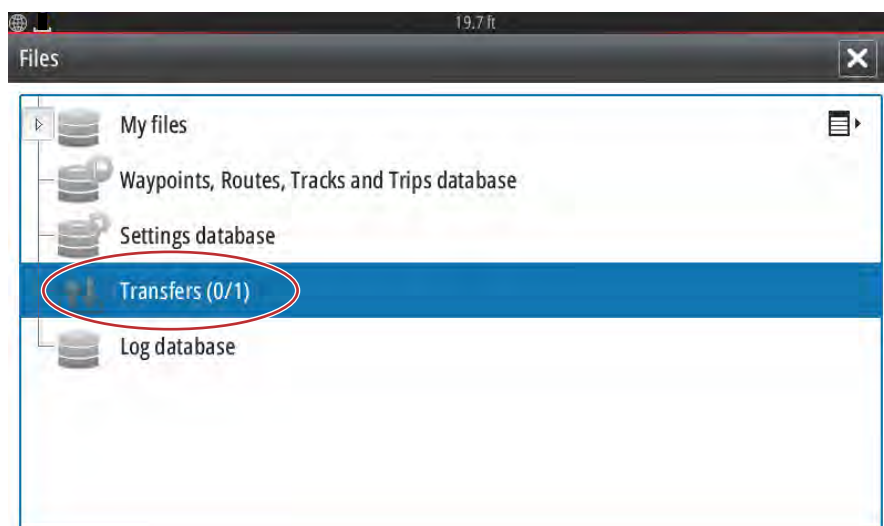
64279

Övervaka hämtningen genom att trycka på ikonen **Files** (filer). Du kan behöva rulla eller bläddra för att navigera till ikonen **Files** (filer).



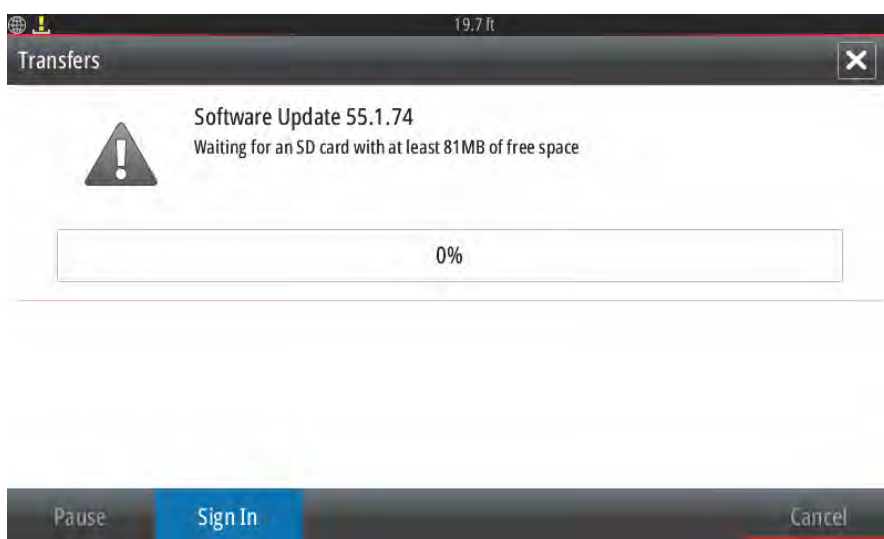
64280

Tryck på **Transfers** (överföringar).



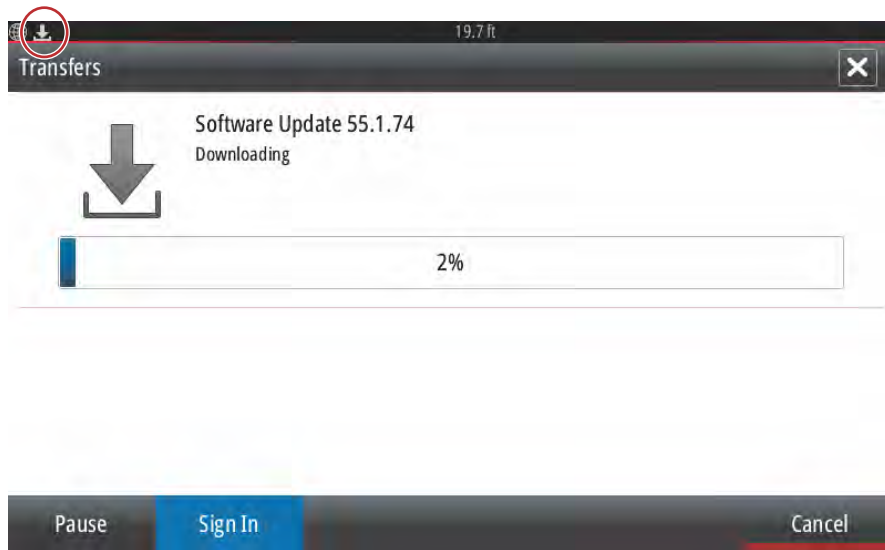
64281

Programvaruuppdateringen hämtas om det finns ett micro-SD-kort i enheten. Om det inte finns ett micro-SD-kort i enheten visas ett meddelande som anger att enheten väntar på ett kort.



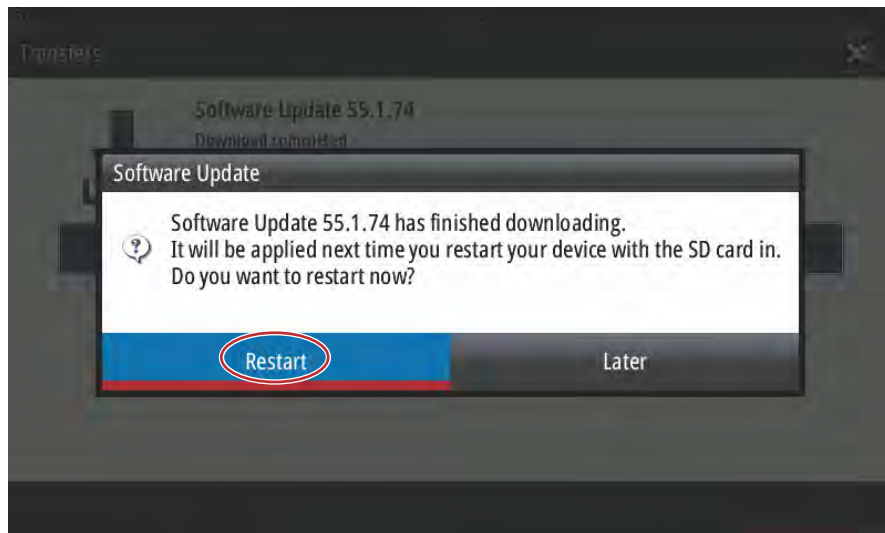
64282

Sätt i ett micro-SD-kort så hämtas uppdateringen. Nedladdningsikonen i det översta statusfältet ändras från ett utropstecken till en nedåtriktad pil.



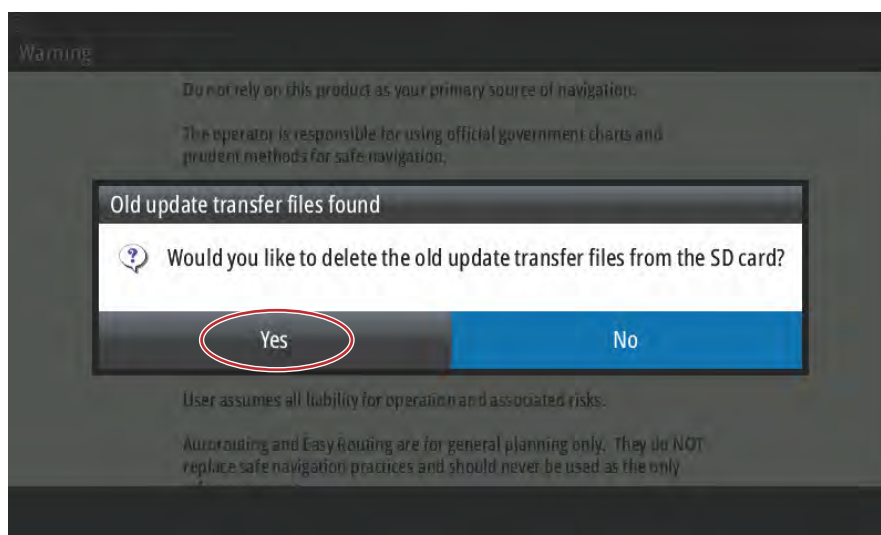
64283

När hämtningen är klar måste enheten startas om. Tryck på **Restart** (starta om) så körs den nya uppdateringen efter omstarten.



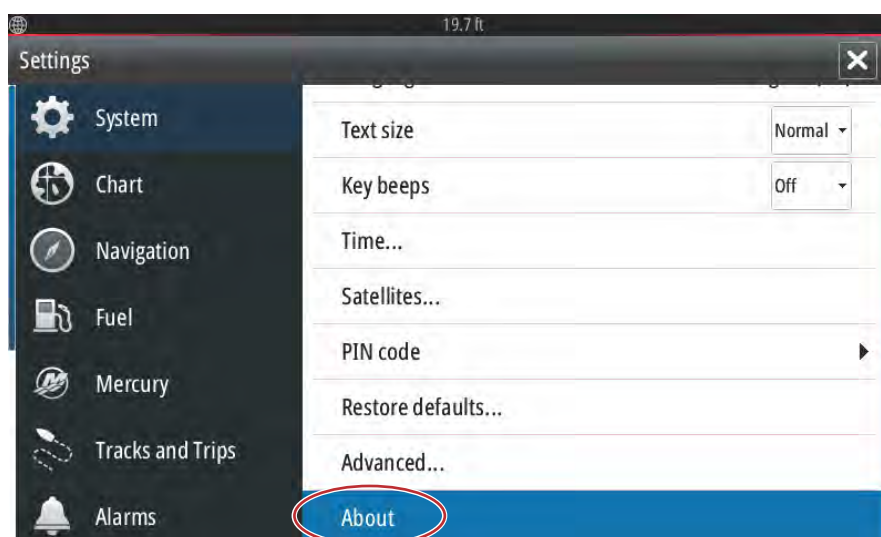
64284

Tryck på **Yes** (ja) för att ta bort programvaruuppdateringen från micro-SD-kortet.



64285

Bekräfta att programvaruuppdateringen är på plats genom att trycka på **Settings** (inställningar), **System** och till sist på **About** (om).



64286

Versions- och programnummer listas upp till vänster på skärmen. Tryck på Support för att leta efter eventuella ytterligare uppdateringar. Se till att enheten fortfarande är ansluten till en Wi-Fi-källa.



64287

Skärmen visar alla ytterligare uppdateringar för systemet. För en uppdatering av modulen VesselView Link visas ett meddelande som ger användaren instruktioner om hur man sätter i ett micro-SD-kort i VesselView-enheten. Detta visas endast på multifunktionella skärmar som det inte redan finns ett micro-SD-kort i. Kompatibla enheter som det redan sitter ett micro-SD-kort i startar alla hämtningar automatiskt.



64288

Sätt i ett micro-SD-kort och tryck på **Download** (ladda ner).



64289

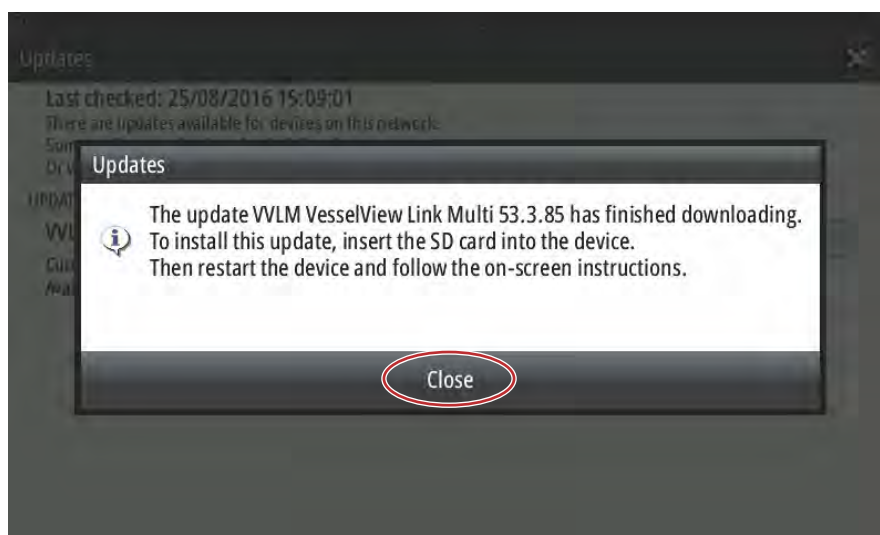
VesselView påbörjar hämtningen av uppdateringen för VesselView Link via Wi-Fi till micro-SD-kortet.



Downloading: VLM VesselView Link Multi 53.3.85

64290

Du måste ta ut micro-SD-kortet ur VesselView och sätta det i kortplatsen på VesselView Link. De som har en VesselView 502 måste ta bort enheten från instrumentbrädan för att komma åt kortplatsen.



64291

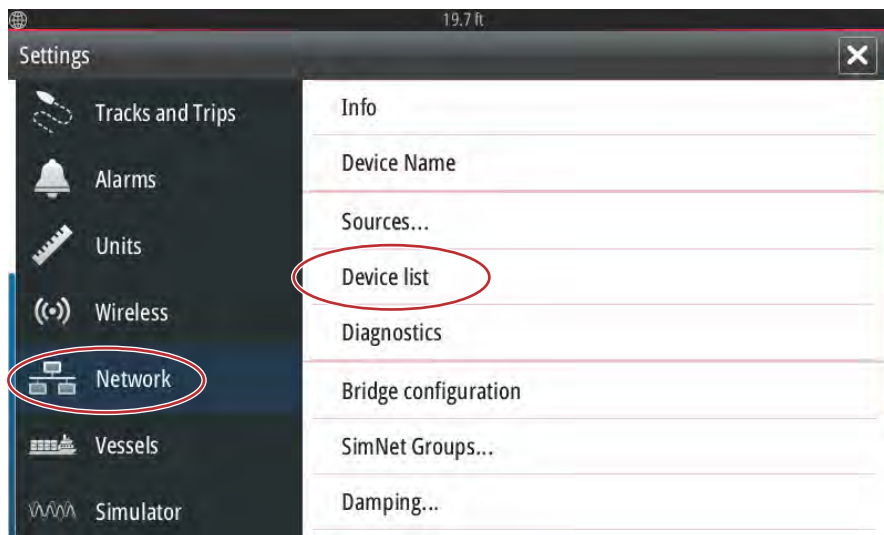
När du trycker på Install (installera) får du instruktioner om att sätta i micro-SD-kortet i VesselView Link-modulen. Klicka på X-symbolen för att stänga fönstret.



64292

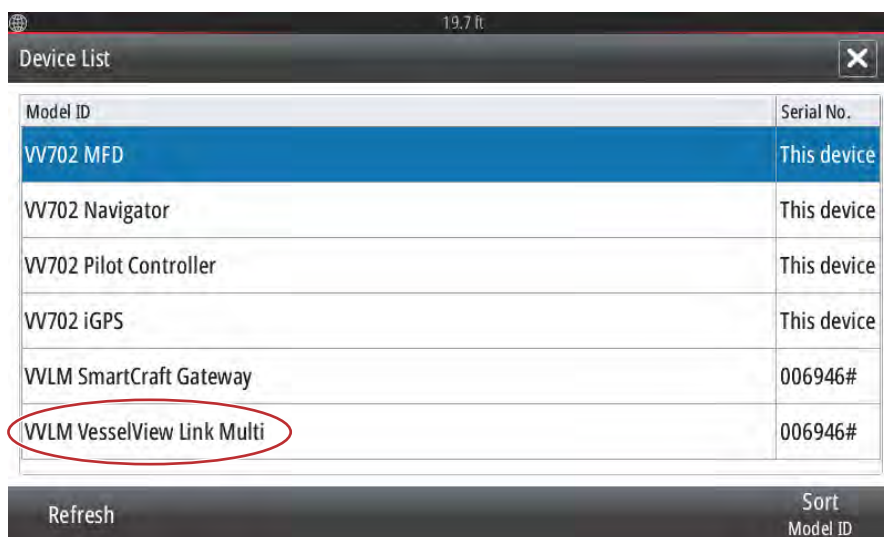
Avsnitt 6 - Procedurer för programvaruuppdateringar

Navigera till menyn **Settings** (inställningar). Tryck på **Network** (nätverk) och sedan **Device list** (lista över enheter).



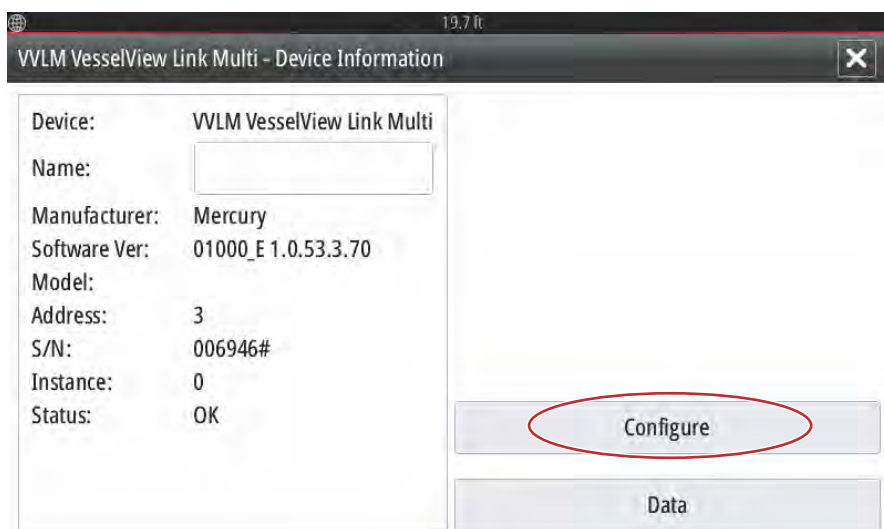
64293

Välj modulen VesselView Link från listan. Följande bild visas endast i informationssyfte. Det kan hända att modulen VesselView Link visas som enkel för enmotorig användning.



64294

Tryck på **Configure** (konfigurera).



64295

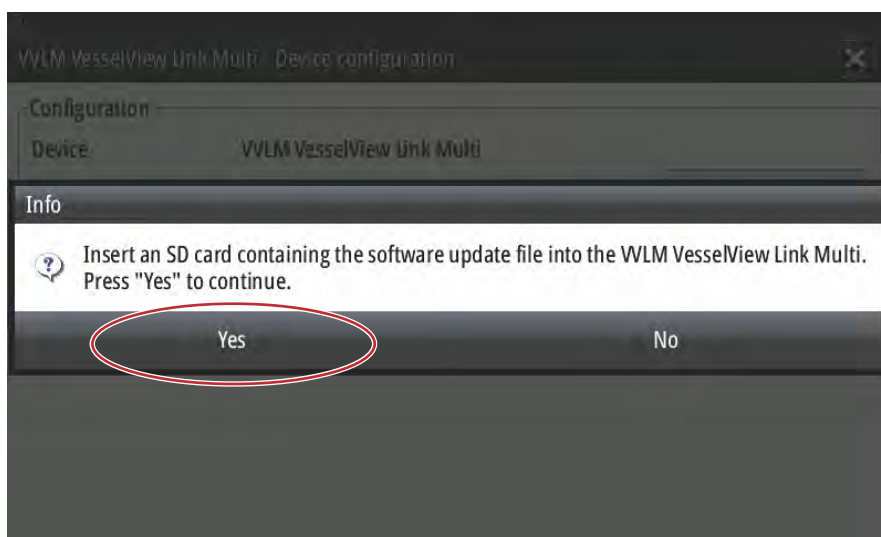
Tryck på **Upgrade** (uppgradera).



64297

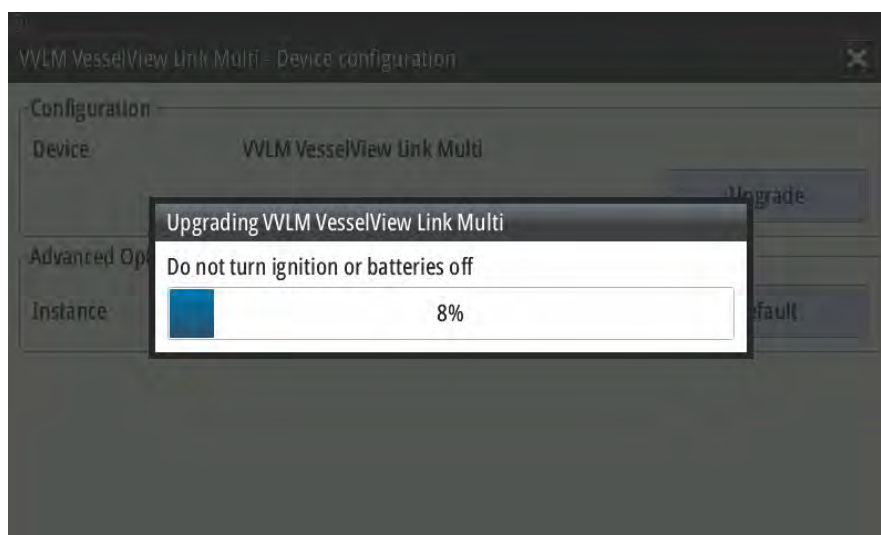
Sätt i micro-SD-kortet i VesselView Link. Tryck på **Yes** (ja).

OBS! Undersidan av micro-SD-kortet (sidan med metallkontakterna) ska vara riktad uppåt mot toppen av VesselView Link. Toppen av VesselView Link är sidan med anslutningarna.



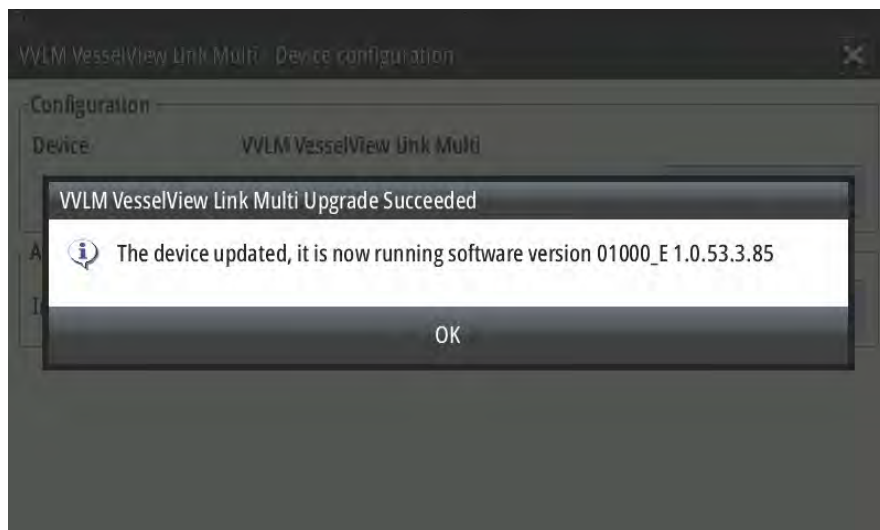
64298

Uppdateringen startar.



64299

Uppdateringen bör nu vara klar.



64300

Användaren kan nu bekräfta programvaruversionen i fönstret **Device list** (lista över enheter).



64301

Plats för programvaruversion

Uppdatera programvaran i VesselView-skärmen

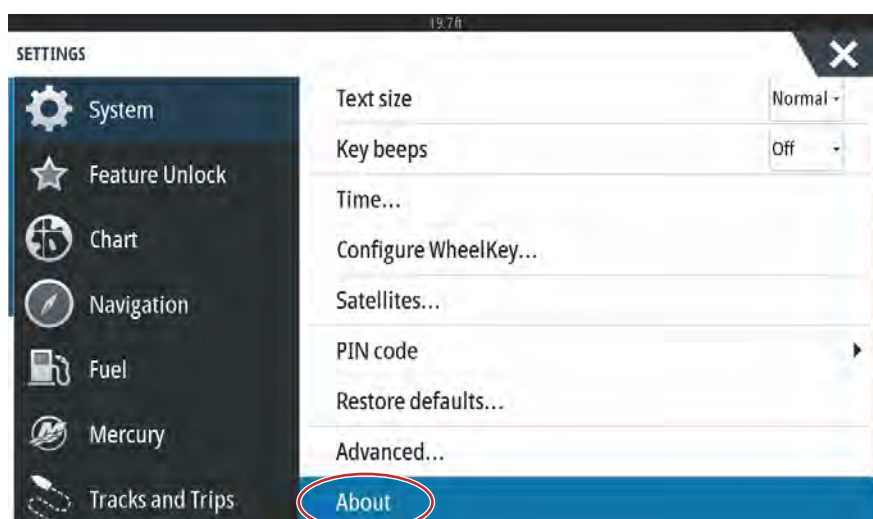
Det finns två sätt som programvaran i VesselView kan uppdateras på. Ett är via en Wi-Fi-anslutning och det andra är genom läsaren av micro-SD-kort i enheten.

Kontrollera aktuell programvaruversion

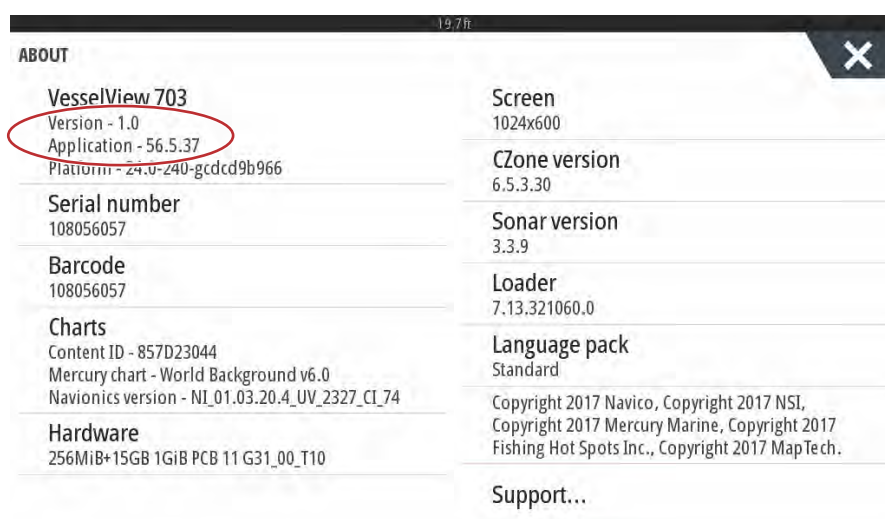
Den senaste programvaran för VesselView och Link-modulen finns tillgänglig för nedladdning online genom Mercurys webbplats: <https://www.mercurymarine.com>. Starta VesselView för att ta reda på vilken programvaruversion den har. Om VesselView redan är igång sveper du från toppen av enheten till skärmen för att öppna menyn System Controls (systemkontroller). Gå till Settings>System>About (inställningar>system>om) för att se den aktuella programvaruversionen i VesselView.



61469



61470

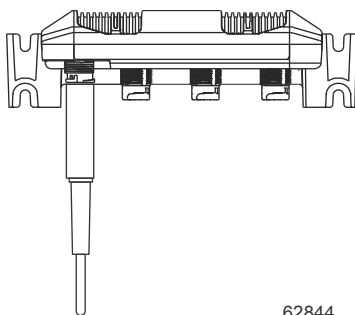


61471

Uppdatera via Wi-Fi

VesselView 502, 703 och 903 är utrustade med en intern Wi-Fi-modul och Bluetooth-anslutning. När enheten är igång frågar den då och då internet om det finns någon tillgänglig uppdateringsfil på Mercury Marines webbplats. Ett meddelande för bekräftelse av uppdateringar uppmanar användaren att godkänna uppdateringen.

VesselView 702 levereras med en Wi-Fi-modul i satsen. Modulen används till att fråga internet om det finns uppdateringar på Mercury Marines webbplats. Om en uppdatering upptäcks vägleder en uppmaning användaren genom uppdateringsprocessen.



62844

Wi-Fi-modul till VesselView 702

1. Se till att det sitter ett micro-SD-kort på plats.
2. Upprätta en trådlös anslutning från VesselView till en surfpunkt eller en mobiltelefon som fungerar som surfpunkt.
3. Vänta på en automatisk uppmaning om en uppdatering för antingen VesselView eller VesselView Link.
 - a. Alternativt kan en manuell uppmaning genomföras för att fråga efter uppdateringar.
 - b. Om enheten inte laddar ner uppdateringar kan filer hämtas via Mercurys webbplats eller så kan Mercurys tekniska support skicka dem via e-post.
4. För över uppdateringen från micro-SD-kortet i VesselView till VesselView.
5. Sök igenom minneskortet efter nedladdningen för VesselView Link.
 - a. Om du inte hittar någon uppdatering för VesselView Link kan du få filen genom samma metoder som beskrivs i steg 3 ovan.
6. Sätt i minneskortet med VesselView Link i VesselView Link.
7. Använd VesselView för att uppmana VesselView Link att ladda ner uppdateringen på kortet genom att gå till: Listan över nätverk/enheter, välj VesselView Link (inte Gateway), tryck på Configure (konfigurera) och sedan på Upgrade (uppgadera) för att starta uppdateringen av VesselView Link.

OBS! Om ingen uppmaning om uppdatering visas kan du gå till System och sedan trycka på About (om). I About (om) visar VesselView om det finns någon tillgänglig uppdatering, om du är ansluten till internet. Om du väljer en uppdatering här uppmanas vanligtvis VesselView att ladda ner uppdateringen, men VesselView Link utesluts från hämtningen.

Uppdatera via ett micro-SD-kort

Alla multifunktionella skärmar är utrustade med en plats för ett micro-SD-kort. Se **Avsnitt 1** för information om var kortläsarna finns. Det kan hända att vissa modeller av multifunktionella skärmar måste avlägsnas från instrumentbrädan för att det ska gå att komma åt kortplatsen.

Ladda ner den aktuella programvaran

Alla programvaruuppdateringar för VesselView finns på Mercury Marines webbplats på: <https://www.mercurymarine.com>.

Ladda ner filen till ett micro-SD-kort på minst 512 MB med FAT- eller FAT 32-format. Du kan kontrollera formatet på micro-SD-kortet genom kortets egenskaper på datorn. Se till att filen ligger på rotnivå på micro-SD-kortet. Roten på enheten är den översta nivån, där filen inte placeras i en mapp.

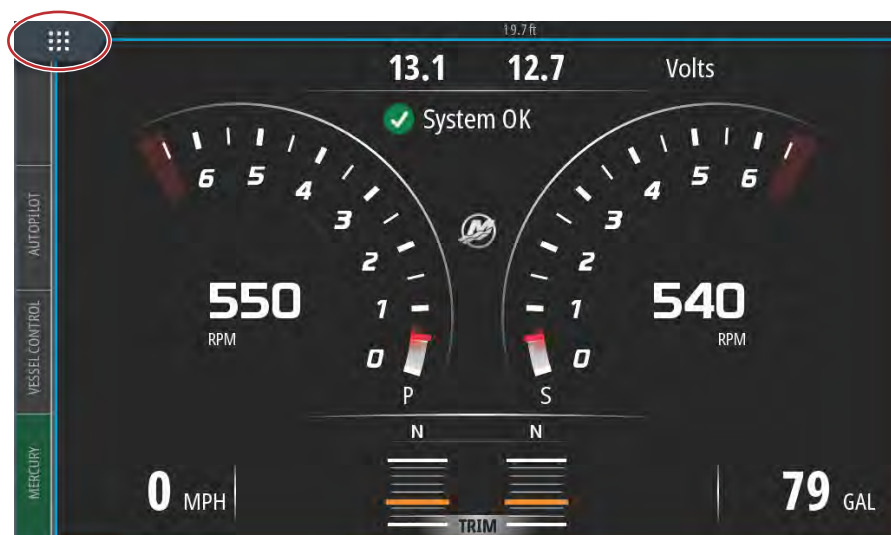
OBS! Se till att micro-SD-kortet sitter ordentligt på plats. Du vet att kortet sitter ordentligt när du hör ett klick och kortet sitter kvar på plats.

Uppdatera programvaran i VesselView med micro-SD-kortet

Följande instruktioner förklarar hur du uppgaderar programvaran i VesselView med hjälp av ett micro-SD-kort.

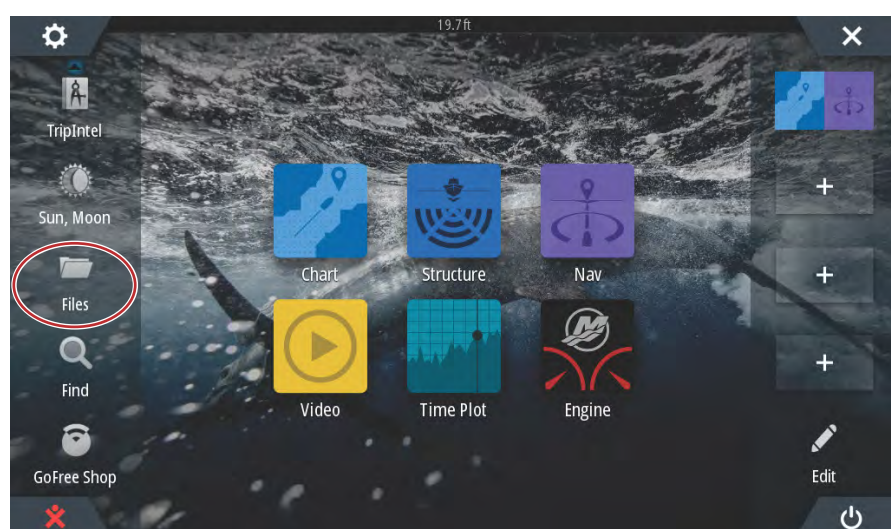
1. Slå på tändningsnyckeln och verifiera att VesselView är på.
2. Sätt i micro-SD-kortet i kortplatsen på VesselView tills du hör ett klick och kortet sitter på plats.

- Tryck på hem-fliken högst upp på skärmen för att komma till hemskärmen.



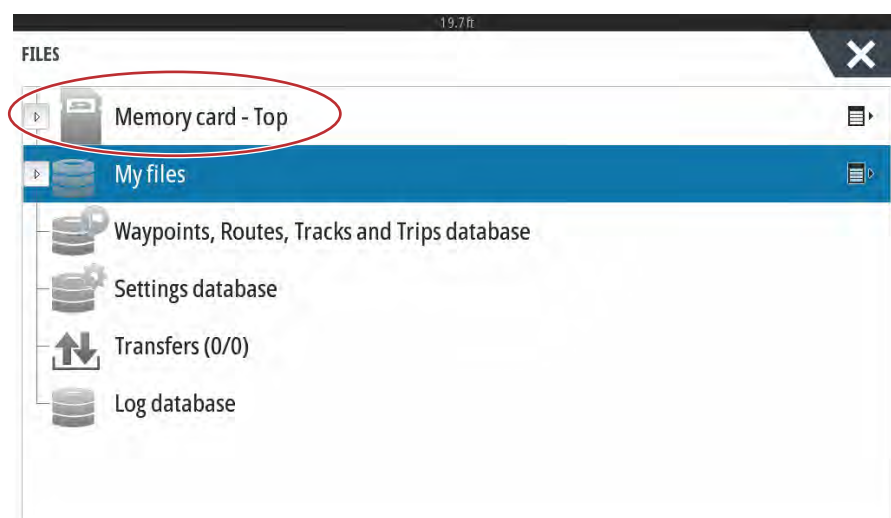
61450

- På startskärmen sveper du fönstret till vänster till filikonen.



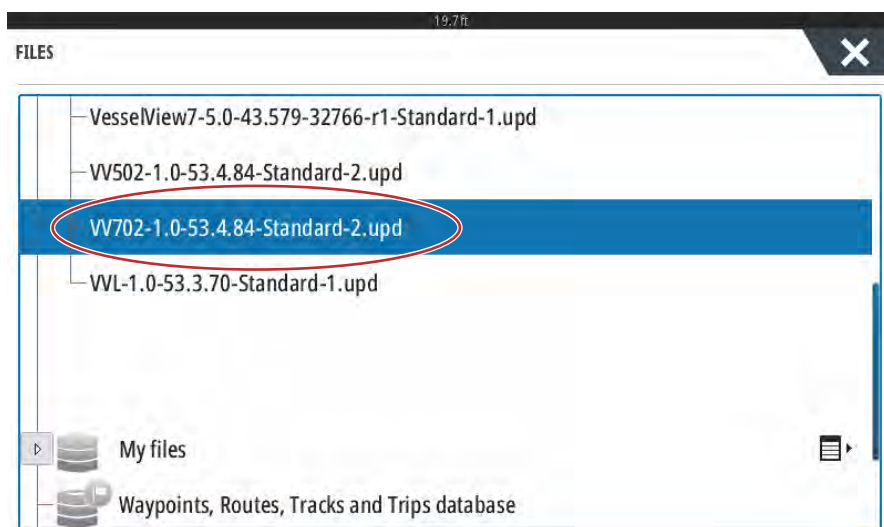
61451

- Välj Memory card (minneskort) från de alternativ som visas.



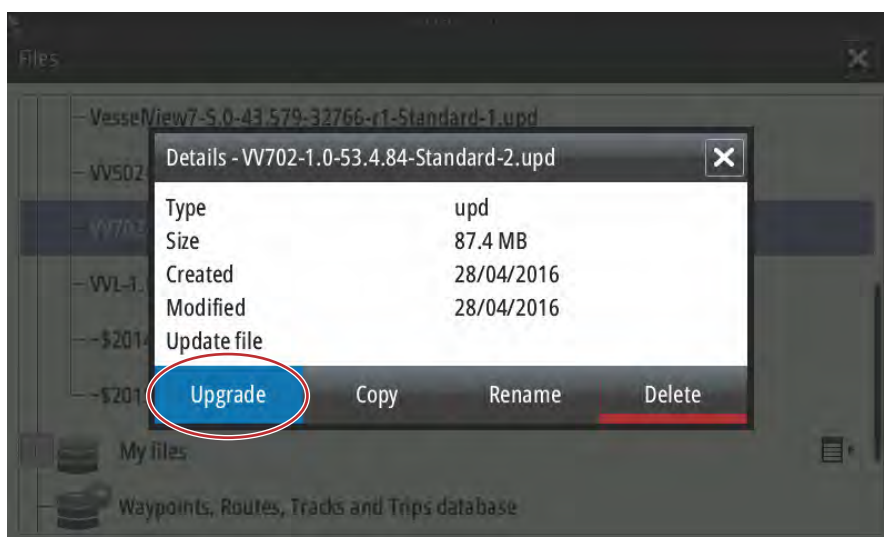
61453

6. Välj filen som laddades ner från Mercurys webbplats. Filen som visas i figuren nedan är endast avsedd som illustration (detta är inte det verkliga filnamn som du ska välja).



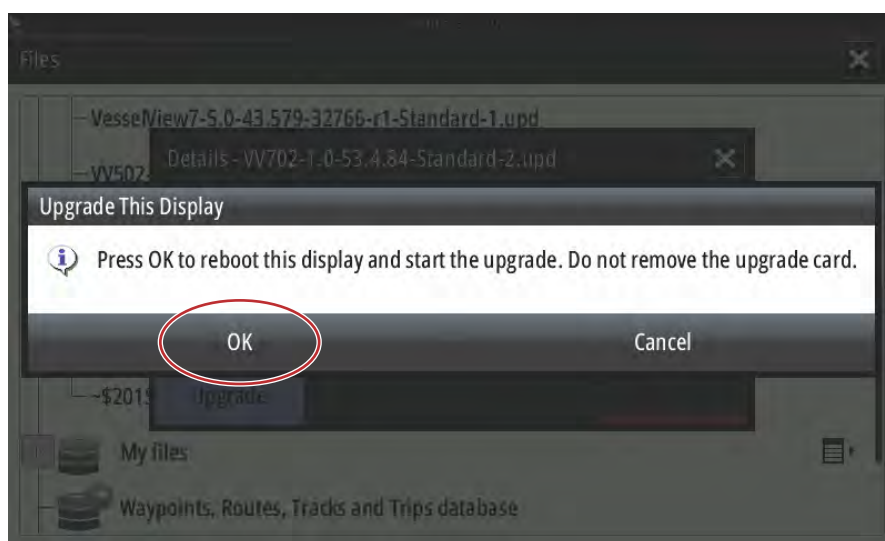
61455

7. Välj Upgrade (Uppgradering) i fönstret Details (Detaljer).



61456

- Välj OK i fönstret Upgrade This Display (Uppgradera denna display). VesselView har en förloppsindikator som visar uppgraderingsprocessen. Stäng inte av skärmen under detta steg i uppgraderingen. VesselView visar kortvarigt skärmen Restarting (Starta om). Efter omstarten är VesselView redo att användas med den uppgraderade programvaran.



61458

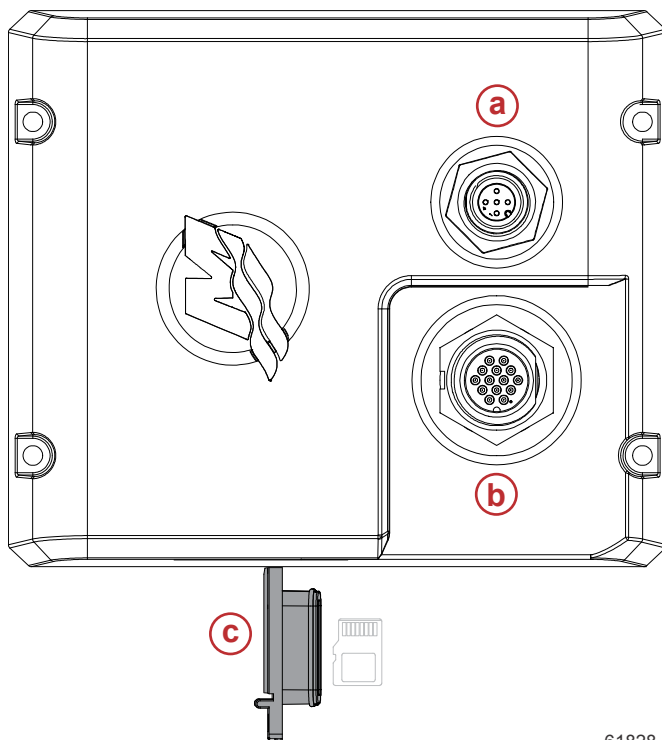
Så här uppgraderar du VesselView Link-modulens programvara

Modulen VesselView Link kan uppdateras genom VesselView-enheten. Programvaruuppdateringar för VesselView Link finns på Mercurys webbplats, på samma skärm som programvaruuppdateringarna för VesselView. Se **Uppdatera programvaran i VesselView-skärmen**.

I följande anvisningarr förklaras hur man uppgraderar VesselView-programvaran. Internetåtkomst krävs för att ladda ner versionsuppgraderingsfilen från Mercurys webbplats. Uppgraderingsfilen måste också kunna överföras till ett FAT- eller FAT 32-formatat micro SD-kort.

OBS! Filen är i allmänhet 30 MB stor.

- Slå på tändningsnyckeln och verifiera att VesselView är på.
- Sätt i micro-SD-kortet i kortplatsen på modulen VesselView Link tills du hör ett klick och kortet sitter på plats.

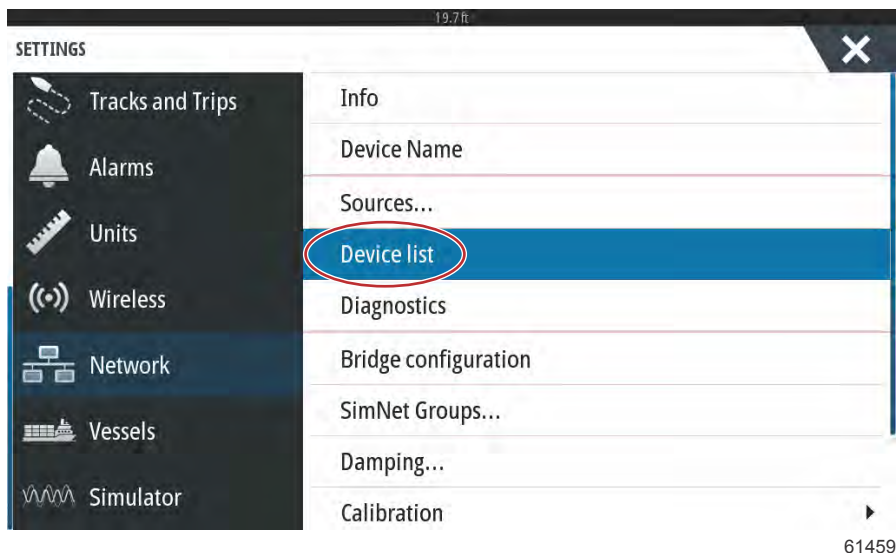


- a** - NMEA 2K-anslutning
- b** - SmartCraft-/strömanslutning
- c** - Port för micro-SD-kort

61828

Avsnitt 6 - Procedurer för programvaruuppdateringar

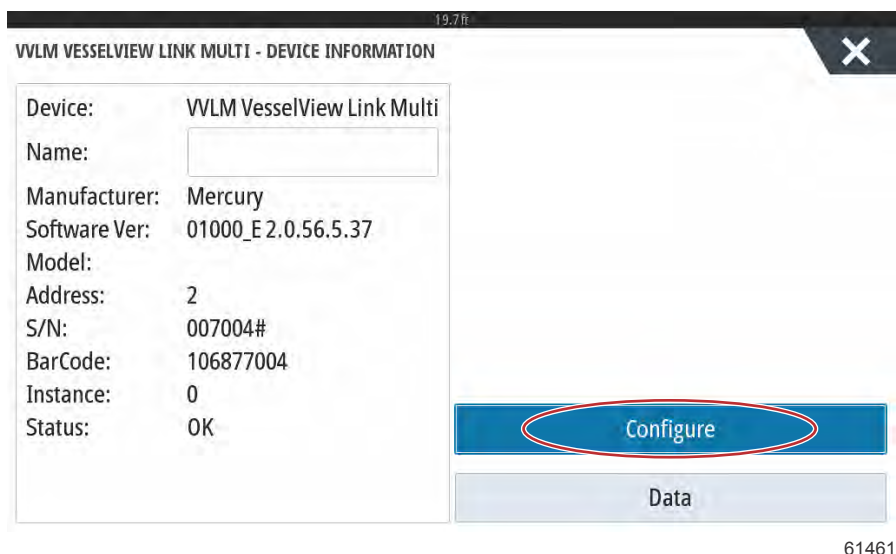
- Tryck på fliken HOME (Startsida) högst upp på skärmen för att öppna startskärmen. Navigera till alternativet Settings (Inställningar) i det vänstra fönstret. Välj Network (Nätverk). Välj Device list (Enhetslista).



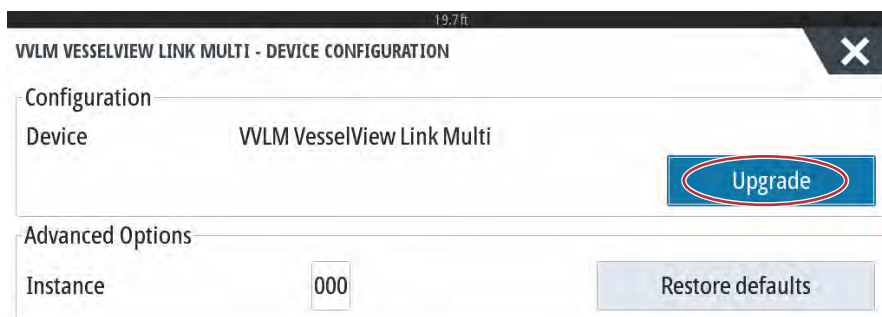
- Välj VesselView Link-modulen ur listan med tillgängliga enheter. Figuren nedan visas endast i illustrationssyfte (det kan hända att just din VesselView Link-modul är en enmotorsfarkost).



- Välj alternativet Configure (Konfigurera).

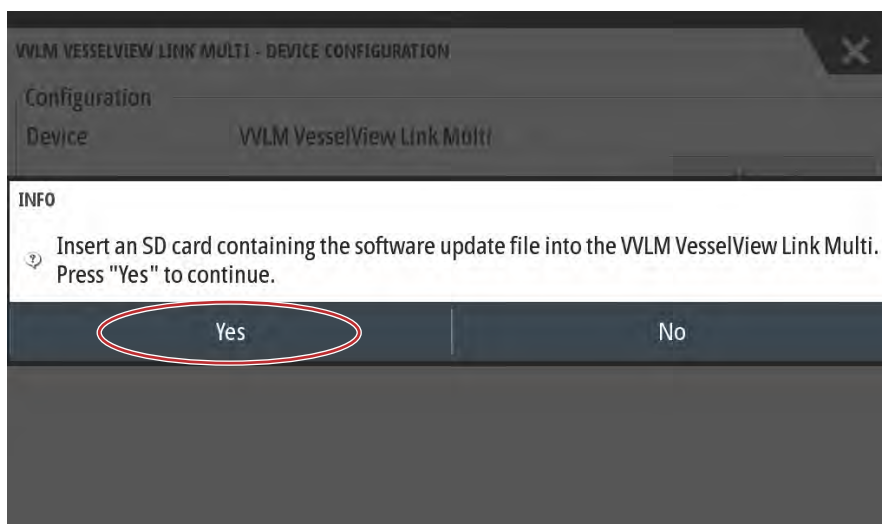


6. Välj alternativet Upgrade (uppgadera) i fönstret för enhetskonfiguration.



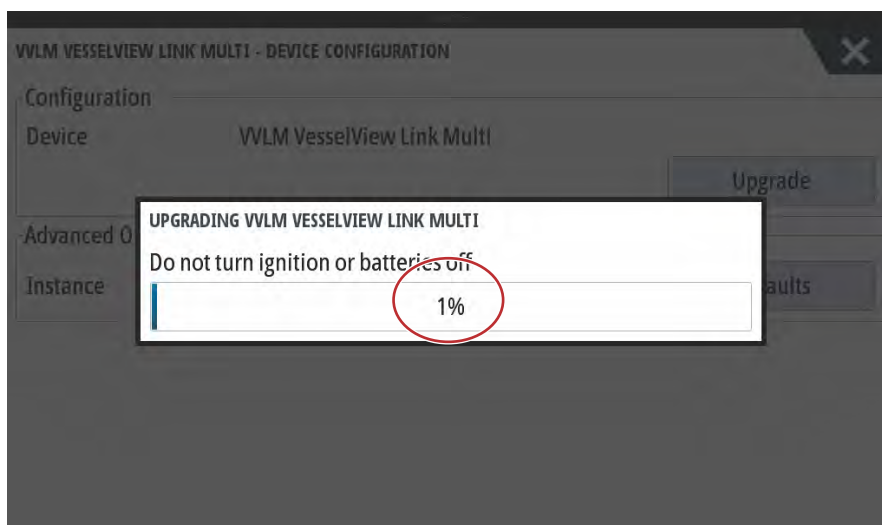
61840

7. Bekräfta att micro-SD-kortet sitter ordentligt på plats i modulen VesselView Link, och välj alternativet Yes (ja).



61463

8. VesselView har en förloppsindikator som visar uppgraderingsprocessen för VesselView Link-modulen. Stäng inte av skärmen under detta steg i uppgraderingen.



61465

