© 2018 Mercury Marine

VesselView 403

8M0143438 1217 por

ÍNDICE

Seção 1 - Preparação

Declaração de Conformidade..... 2
Norma..... 2
Relatório de teste..... 2
Visão geral do VesselView..... 2
Painel frontal do VesselView 403..... 3
Painel posterior do VesselView 403..... 3
Estrutura da cablagem..... 4
Manutenção do dispositivo..... 4
Limpeza da tela do monitor..... 4
Limpeza da porta média..... 4
Ligações elétricas..... 4

Seção 2 - Ecrãs iniciais e Assistente de Configuração

Tela inicial..... 6
Assistente de configuração..... 6
Descrição geral..... 6
Importar Configuração..... 7
Configuração do Motor..... 7
Configuração do Dispositivo..... 8
Joystick instalado..... 9
Configuração da velocidade..... 9
Configuração das unidades..... 11
Configuração do depósito..... 11
Configuração do sistema Active Trim..... 15
Conclusão do assistente de configuração..... 16
Aviso de seleção de fonte..... 17
Criar Capturas de tela..... 17

Seção 3 - Seleções do menu principal

Descrição geral..... 22
Ampliação das Telas de Dados..... 22
Introduzir texto e números..... 23
“Home” (página inicial)..... 23
Active Trim 24
Introdução ao Active Trim..... 24
GPS..... 25
Operação em águas rasas..... 25
Posição de reboque e Active Trim..... 25
Visão geral dos perfis de compensação..... 25
Ajustes e Configuração..... 26
Combustível..... 27
Bateria..... 28
Velocidade..... 28
Compensação/abas..... 28
Sistema..... 29
Smart Tow (Reboque inteligente)..... 31
Viagem..... 32
Tanques..... 33
Histórico de falhas..... 33
Velocidade lenta..... 36
Desempenho..... 38
Profundidade..... 38
Genset..... 38
Manutenção..... 39
Browser de ficheiros..... 40
Configurações..... 41
Sistema..... 42
Sobre..... 42
Leme..... 42
Assistente..... 43
Restaurar..... 43
Rede..... 43
Simulação..... 44
Hora..... 45
Procurar atualizações..... 45
O barco..... 46
Guias..... 46
Tanques..... 46
Velocidade..... 47
Direção..... 47
Fonte de temperatura do mar..... 48
Joystick instalado..... 48
Motor..... 48
Número de Motores..... 48
Motores Mostrados..... 48
Modelo do Motor..... 49
Limites..... 49
Dados suportados..... 49
Tipo de Cruzeiro/Smart Tow..... 49
Active Trim..... 49
Preferências..... 49
Sons das teclas..... 49
Luz do visor..... 49
Pop-ups..... 50
Unidades..... 50
Interface..... 50
Alarmes..... 50
Histórico..... 50
Configurações..... 50
Sirene ativada..... 52
Sem fios..... 52
Arquivo de identidade..... 52

Seção 4 - Procedimento de atualização de software

Procurar a versão atual de software..... 54
Download do software atual..... 54

Atualizar através de uma ligação Wi-Fi..... 54 Atualizar através da porta USB..... 59

Seção 1 - Preparação

Índice

Declaração de Conformidade..... 2
Norma 2
Relatório de teste 2
Visão geral do VesselView..... 2
Painel frontal do VesselView 403..... 3
Painel posterior do VesselView 403..... 3
Estrutura da cablagem..... 4
Manutenção do dispositivo..... 4
Limpeza da tela do monitor 4
Limpeza da porta média 4
Ligações elétricas 4

Declaração de Conformidade

A Mercury Marine declara que o seguinte produto ao qual se refere esta declaração está em conformidade com os requisitos da Diretiva da UE 2014/30/UE (compatibilidade eletromagnética) e com a secção 182 da norma australiana relativa às radiocomunicações (compatibilidade eletromagnética) de 2008, e que cumpre todos os regulamentos técnicos aplicáveis.

A avaliação foi realizada em conformidade com o Anexo II da diretiva supramencionada.

Produto	VesselView 403 da Mercury Marine

Este produto foi testado com as seguintes normas.

Norma

Padrão	Descrição
EN 60945:2002 Cláusulas 9 e 10	Equipamentos e sistemas marítimos de navegação e de radiocomunicações — Requisitos gerais — Métodos de teste e resultados exigíveis

Relatório de teste

Laboratório	Número do Relatório
TÜV SÜD AMERICA INC.	SD72119173-0816 Rev.1

Eu, abaixo assinado, declaro que o equipamento especificado acima se encontra em conformidade com as diretivas e normas supramencionadas para a marcação CE destinada à venda nas comunidades europeia e australiana.

Representante autorizado	
Endereço	Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939
Assinatura	John Pfeifer, Presidente, Mercury Marine
Data	01-10-2017

Chama-se a atenção do comprador, instalador, ou usuário para as medidas especiais e limitações de uso que devem ser observadas quando o produto é colocado em uso para manter a conformidade com as diretrizes acima. Detalhes dessas medidas especiais e limitações de uso estão contidas nos manuais apropriados do produto.

Visão geral do VesselView

IMPORTANTE: O VesselView é um monitor multifunções (MFD) compatível com os produtos fabricados pela Mercury Marine Outboards, Mercury MerCruiser, Mercury Diesel. O software VesselView pode também ser instalado em dispositivos de visualização Lowrance® e Simrad® compatíveis. Algumas das funções explicadas neste manual estarão desativadas, dependendo do conjunto de potência ao qual o ecrã está ligado.

O VesselView é um abrangente centro de informações da embarcação, capaz de apresentar informações relativas a dois motores a gasolina ou motores diesel. A unidade controla e comunica continuamente os dados de funcionamento, incluindo informações detalhadas relativas à temperatura e profundidade da água, ao estado da compensação, à velocidade do barco, ao ângulo de direção e ao estado dos depósitos de combustível, óleo, água e resíduos. O VesselView pode ser completamente integrado no sistema de posicionamento global (GPS) da embarcação ou noutros dispositivos compatíveis com NMEA para indicar informações de navegação, velocidade e combustível até ao destino em tempo real. O VesselView é uma expansão do monitor para piloto automático e operações com joystick. Toda a operação destas funcionalidades de pilotagem é controlada através do teclado do piloto automático com tecnologia Control Area Network (CAN) ou do controlo de pilotagem de joystick da Mercury Marine. O VesselView indica se um modo de controlo está ativo ou em "standby"; são apresentadas janelas pop-up quando a embarcação chega a pontos de passagem, solicitando uma resposta a curvas. Pode ser utilizado texto de apresentação adicional para ajustar os motores e rabetas para alcançar a eficiência máxima.

Resolução do monitor	320 x 240 – A x L
Tipo de monitor	TFT LCD transfletivo a cores com retroiluminação LED e vidro ótico
Tamanho do monitor	104 mm (4,1 pol.)
Ângulo de visualização do monitor	170 graus
Temperatura de funcionamento	–25 °C a 65 °C (–13 °F a 149 °F)
Temperatura de funcionamento acumulada	-40 °C a 85 °C (-40 °F a 185 °F)
Resistência à água	IPX7
Largura do produto	118 mm (4,64 pol.)
Profundidade do produto	36,5 mm (1,43 pol.)
Altura do produto	115 mm (4,52 pol.)
Peso do produto	0,32 kg (0,7 lb)

Consumo de energia	2,2 W (máximo)
Fonte de alimentação	NMEA 2000®
Número de equivalência de carga NMEA 2000	4 cargas de rede

Painel frontal do VesselView 403

O VesselView 403 utiliza cinco botões físicos, sem a funcionalidade de ecrã tátil.

64768

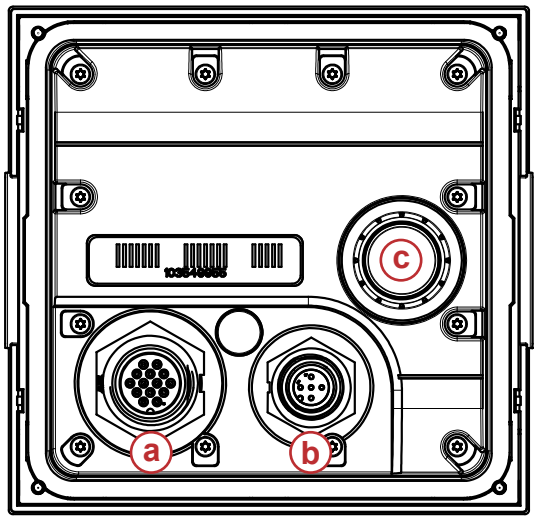
Controlos frontais

a - Botão de menu
b - Botão de seta para baixo
c - Botão Enter
d - Botão de seta para cima
e - Botão de controlo de velocidade

- O botão **Menu** permite aceder às funcionalidades do menu Mercury.
- O botão **Down arrow** (seta para baixo) permite navegar para baixo nas opções ou seleções apresentadas no ecrã.
- O botão **Enter** é utilizado para selecionar, ativar, desativar ou guardar uma seleção.
- O botão **Up arrow** (seta para cima) permite navegar para cima nas opções ou seleções apresentadas no ecrã.
- O botão **Speed control** (controlo de velocidade) permite aceder às funcionalidades de controlo de velocidade do VesselView.

Painel posterior do VesselView 403

Os pontos de ligação de cabos no painel posterior do VesselView possibilitam a ligação do cabo de comunicação em rede Mercury SmartCraft e permitem que a unidade comunique através de uma rede NMEA 2000. Está também disponível uma porta USB para utilizar um dispositivo Wi-Fi, bem como para ligar um dispositivo de armazenamento portátil para atualizar software, carregar personalidades de embarcações ou transferir capturas de ecrã.



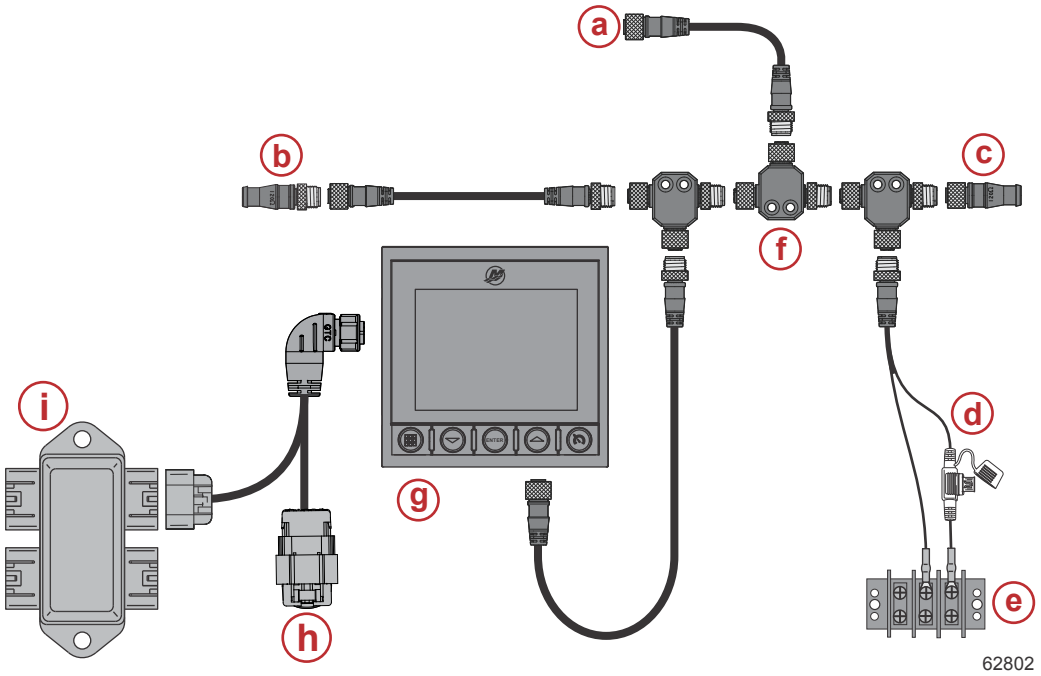
64773

Painel posterior

a - Ligação do SmartCraft da Mercury
b - Ligação NMEA 2000
c - Porta USB

Estrutura da cablagem

A imagem seguinte representa a estrutura típica da cablagem para incorporar o VesselView na rede de comunicação de dados de um barco.



a - Ligação opcional a chartplotter (carta eletrónica) ou monitor multifunções
b - Resistência terminal de 120 ohms, macho
c - Resistência terminal de 120 ohms, fêmea
d - Fonte de alimentação protegida por fusível NMEA® 2000
e - Barramento de alimentação
f - Conector em T NMEA® 2000
g - VesselView 403
h - Cobertura de proteção contra as intempéries—não utilizada
i - Caixa de derivação

Manutenção do dispositivo

IMPORTANTE: É recomendado instalar a cobertura para o sol branca de plástico para proteção quando a unidade não está em funcionamento.

Limpeza da tela do monitor

É recomendado efetuar uma limpeza de rotina do ecrã para prevenir a acumulação de sal e de outros resíduos do ambiente. O sal cristalizado pode riscar o revestimento do monitor ao passar um pano húmido ou seco. Certifique-se de que o pano tem água fresca suficiente para dissolver e remover os depósitos de sal. Não aplique demasiada pressão no ecrã ao limpar. Caso não seja possível remover as marcas de água com o pano, misture uma solução com quantidades iguais de água quente e álcool isopropílico para limpar o ecrã. Não utilize acetona, solventes minerais, solventes do tipo terebintina ou produtos de limpeza à base de amónio. A utilização de solventes ou detergentes agressivos pode danificar o revestimento antirreflexo, os plásticos ou as chaves de borracha. É recomendado instalar a cobertura para o sol quando a unidade não estiver em funcionamento para prevenir danos pelos raios UV nos aros de plástico e nas chaves de borracha.

Limpeza da porta média

A área de cobertura das portas de média deve ser limpa regularmente para prevenir a acumulação de sal cristalizado e de outros resíduos.

Ligações elétricas

Deve ser realizada uma inspeção de rotina às ligações elétricas para evitar a acumulação de sal cristalizado e de outros resíduos.

Seção 2 - Ecrãs iniciais e Assistente de Configuração

Índice

Tela inicial..... 6
Assistente de configuração..... 6
Descrição geral..... 6
Importar Configuração..... 7
Configuração do Motor..... 7
Configuração do Dispositivo..... 8
Joystick instalado..... 9
Configuração da velocidade..... 9
Configuração das unidades..... 11
Configuração do depósito..... 11
Configuração do sistema Active Trim..... 15
Conclusão do assistente de configuração..... 16
Aviso de seleção de fonte..... 17
Criar Capturas de tela..... 17

Tela inicial

O VesselView apresenta um ecrã inicial ao arrancar. A imagem do motor no canto inferior indica que a potência do motor na embarcação é controlada em termos de emissões.

64808

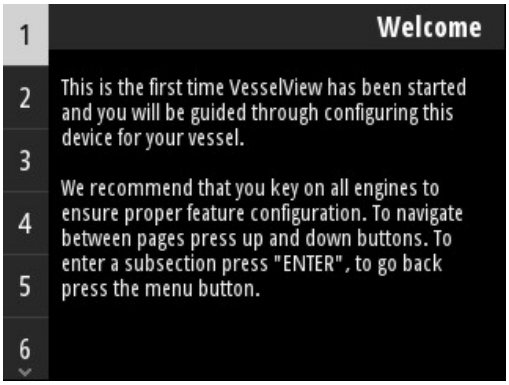
Ecrã inicial

Assistente de configuração

Descrição geral

O assistente de configuração do VesselView orienta-o passo a passo na configuração do VesselView. É possível aceder ao assistente de configuração a qualquer momento premindo o botão **Menu**. No ecrã do menu, utilize o botão **Down Arrow** para navegar até à opção **Settings** (definições). No menu "Settings", utilize a **Down arrow** para navegar até à opção **System** (sistema) e abrir o **Wizard** (assistente).

No ecrã **Welcome** (boas-vindas), prima o botão **Down arrow** para iniciar o Assistente de Configuração.



64813

Importar Configuração

O assistente de configuração começará por perguntar ao operador se existe um ficheiro de configuração que tenha sido guardado no armazenamento local da unidade ou carregado para o dispositivo de armazenamento USB inserido na parte posterior da unidade. Este pode ser útil e poupar tempo de configuração se as definições e preferências que serão utilizadas para esta embarcação forem idênticas a uma embarcação previamente utilizada para criar um ficheiro de configuração. Se não existir nenhum ficheiro a carregar, prima o botão **Down arrow** para prosseguir com o assistente. Se existir uma configuração a importar, utilize a opção de menu de browser de ficheiros para encontrar o ficheiro de configuração. Consultar o **Capítulo 3 - Browser de ficheiros**.

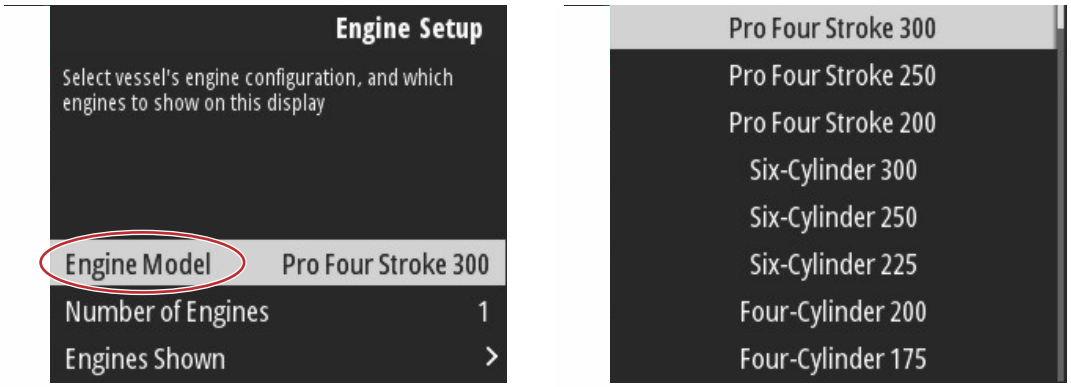
65795

Configuração do Motor

Na secção de configuração do motor do assistente de configuração, o operador pode selecionar o modelo do motor, o número de motores na embarcação e o número de motores (até dois) a apresentar num determinado VesselView.

NOTA: *O VesselView 403 apresenta apenas os dados relativos a dois motores. As embarcações com três ou mais motores requerem unidades VesselView 403 adicionais.*

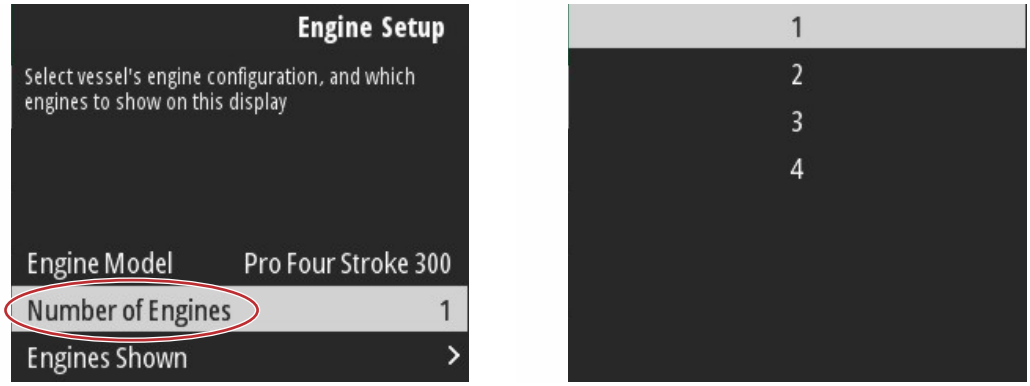
Prima o botão **Enter** para abrir a seleção de motores. Utilize os botões de setas para navegar para cima e para baixo na lista. Prima o botão **Enter** quando estiver realçado o motor correto.



64814 64815

Seleção do motor

Prima o botão **Enter** para abrir o ecrã "Number of Engines" (número de motores). Utilize os botões de setas para cima e para baixo para selecionar o número correto de motores na embarcação.

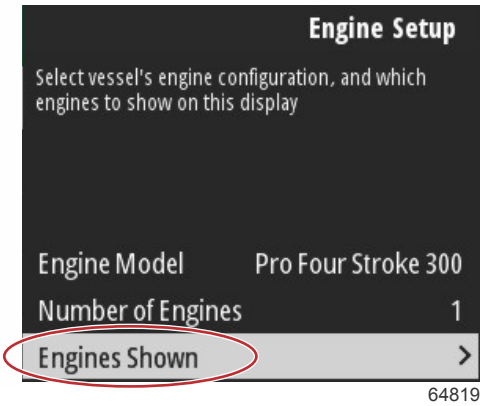


64816 64817

Número de motores

Prima o botão **Enter** para abrir o ecrã "Engines Shown" (motores apresentados). Serão apresentadas apenas as opções aplicáveis, consoante o número de motores selecionado no passo anterior. Por exemplo, caso tenham sido selecionados três motores, as opções **Port** (bombordo), **Starboard** (estibordo) e **Center** (centro) estarão disponíveis para o operador. Utilize os botões de setas para realçar uma opção e prima o botão **Enter** para ativar a caixa de verificação dos motores a apresentar no VesselView. Um único VesselView 403 permite apresentar apenas dois motores, no máximo.

Assim que terminar a secção do assistente relativa à configuração dos motores, prima o botão **Menu** para regressar ao ecrã "Engine Setup" (configuração dos motores). Prima o botão **Down arrow** para avançar para o passo seguinte do assistente.



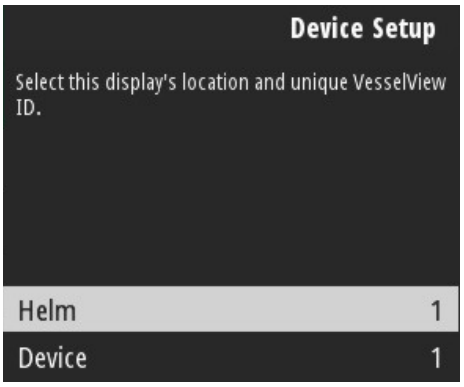
64819

64820

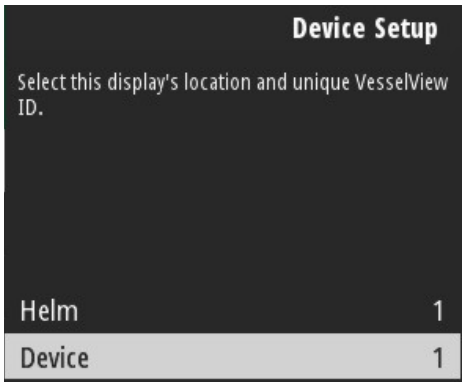
Motores apresentados

Configuração do Dispositivo

No ecrã "Device Setup" (configuração do dispositivo), utilize os botões de setas para cima e para baixo e o botão Enter para confirmar a seleção. Se estiverem a ser utilizados vários dispositivos VesselView, certifique-se de que atribui números diferentes a cada unidade para evitar problemas de transmissão de dados. Os números dos lemes deverão coincidir com a localização da unidade VesselView individual. Normalmente, o leme principal corresponde ao número 1 e o leme secundário ao número 2. Prima o botão **Down arrow** para prosseguir com o Assistente.



64823



64824

Configuração do dispositivo e do leme

Joystick instalado

No caso de embarcações com pilotagem por joystick, realce e selecione a opção da caixa de verificação "Joystick Installed" (joystick instalado). Ao fazê-lo, estará a assegurar que as entradas do sistema iniciadas pelo joystick são detetadas pela unidade VesselView.

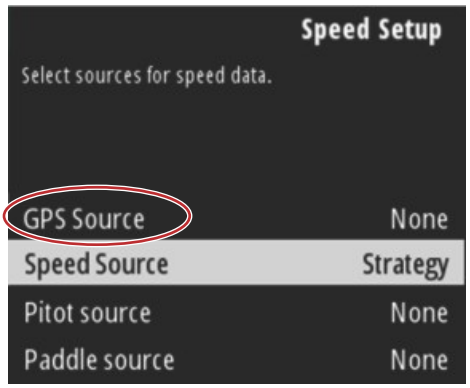
65801

Configuração da velocidade

A fonte de velocidade determina o modo como os dados são obtidos. Uma estratégia utiliza os dados do pitot e da roda de pás para determinar a velocidade da embarcação. Se for selecionada a estratégia, é necessário selecionar o motor que será a fonte dos dados do pitot e da roda de pás. O GPS utiliza dados da unidade GPS para determinar a velocidade. Se for selecionado o GPS, é necessário selecionar a rede BUS adequada como fonte de dados GPS para o VesselView.

Utilize os botões **Up arrow** e **Down arrow** e o botão **Enter** para efetuar seleções nos ecrãs "Speed Setup" (configuração de velocidade).

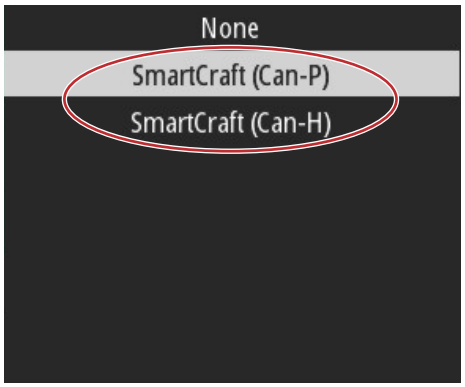
Realce e selecione a fonte de GPS.



64825

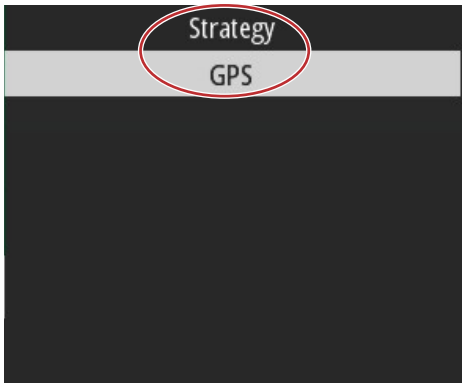
Seleção da fonte de velocidade

Para os dados de velocidade GPS, selecione o barramento CAN que transmite os dados GPS através da rede SmartCraft.



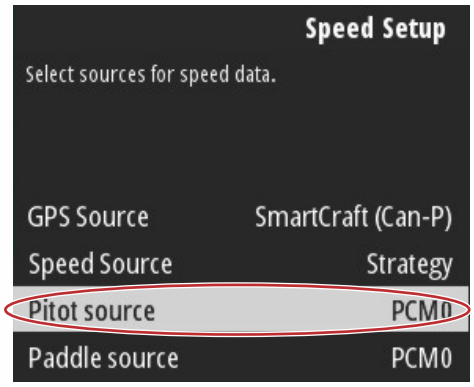
65293

Realce e selecione a fonte de velocidade.

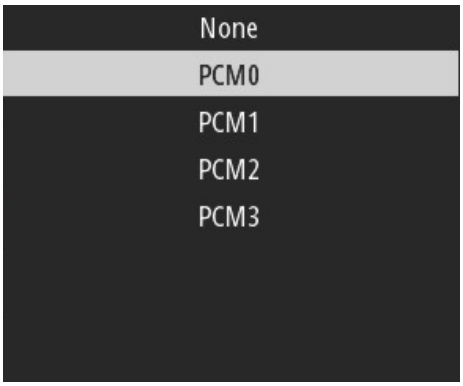


65292

Para uma estratégia de velocidade, realce e selecione a opção "Pitot source" (fonte de pitot) e escolha o motor PCM que irá comunicar os dados do sensor de pitot.



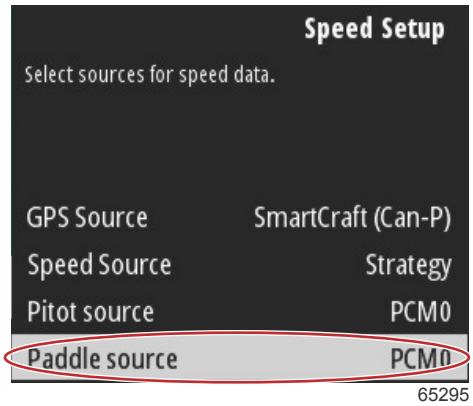
65294



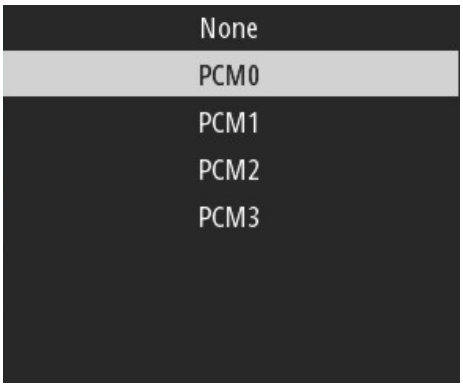
64827

Seleção da posição do motor

Selecione a opção "Paddle source" (fonte de pás) e escolha o motor PCM que irá comunicar os dados do transmissor de roda de pás.



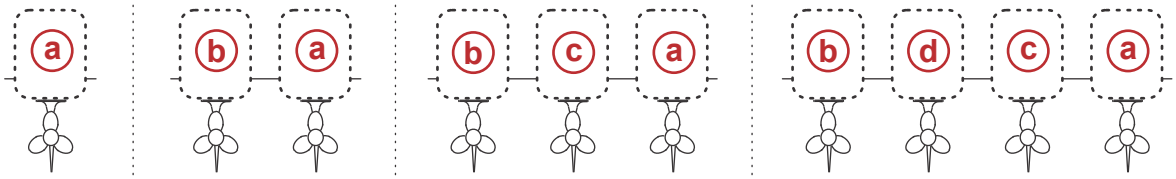
65295



64827

Seleção da posição do motor

As posições PCM para embarcações com vários motores são apresentadas na seguinte ilustração.



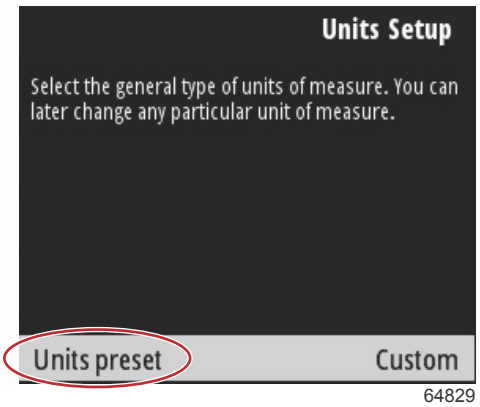
60056

a - PCM0 = estibordo externo
b - PCM1 = bombordo externo
c - PCM2 = estibordo interno ou central
d - PCM3 = bombordo interno

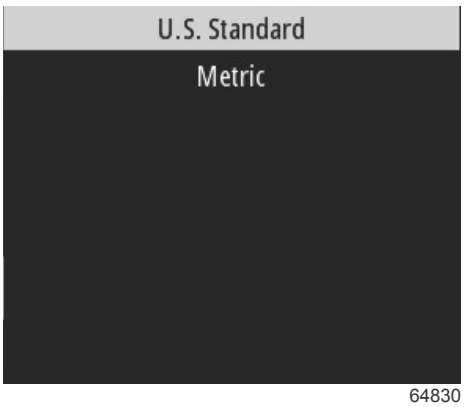
Assim que estiverem concluídas todas as seleções na secção "Speed Setup" (configuração de velocidade) do assistente, prima o botão **Down arrow** para avançar para o passo seguinte do assistente.

Configuração das unidades

O VesselView permite ao operador selecionar as unidades de medida de apresentação. Utilize os botões **Up Arrow** e **Down Arrow** e o botão **Enter** para efetuar a seleção.



64829



64830

Unidades de medida de apresentação

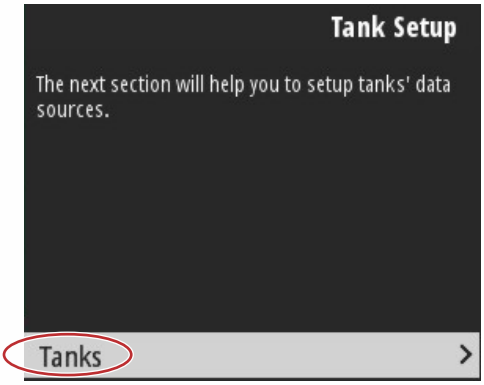
Assim que estiverem concluídas todas as seleções na "Units Setup" (configuração de unidades), prima o botão **Down Arrow** para prosseguir com o assistente.

Configuração do depósito

IMPORTANTE: Verifique se todos os sensores e transmissores de depósito estão ligados devidamente à rede antes de tentar configurar depósitos novos.

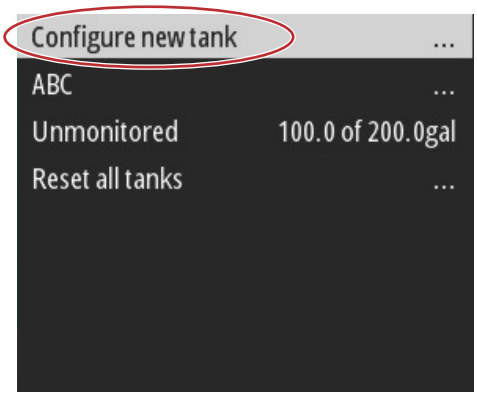
A configuração do depósito permite que o operador selecione o tipo de depósito, o volume do depósito e o respetivo nome.

Com "Tanks" (depósitos) realçado, prima o botão **Enter** para continuar.



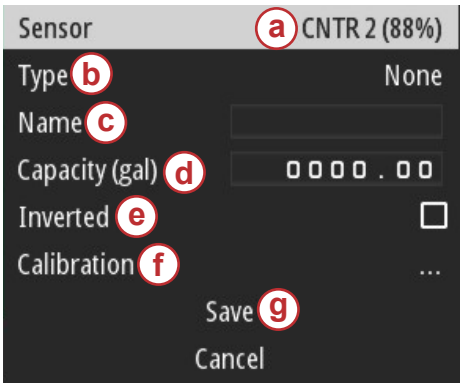
65337

Com "Configure new tank" (configurar novo depósito) realçado, prima o botão **Enter**.



65338

O ecrã de configuração do depósito contém todas as informações necessárias para que o VesselView possa apresentar dados precisos sobre os depósitos.



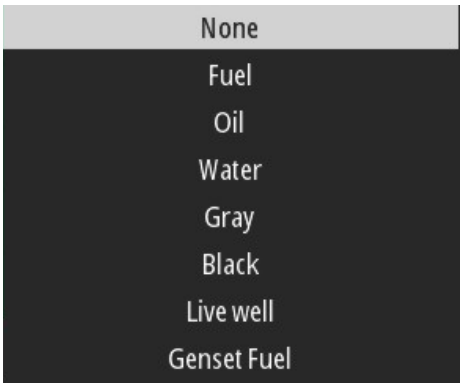
65339

Ecrã "Tank configuration" (configuração do depósito)

- **a -** Sensor do depósito de combustível
- **b -** Tipo de depósito
- **c -** O nome do depósito
- **d -** A capacidade do depósito
- **e -** Inversão de leitura do depósito
- **f -** Calibração do depósito
- **g -** Opção "Save" (guardar)

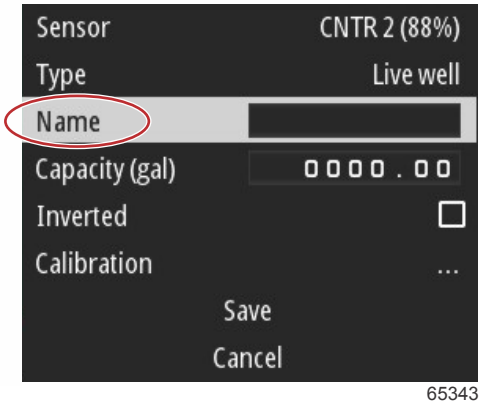
NOTA: *Se selecionar "genset fuel"(gerador de combustível) como tipo de depósito, o volume do depósito gerador não será adicionado ao volume global dos depósitos de combustível de propulsão da embarcação.*

Para selecionar o tipo de depósito, utilize os botões **Up arrow** e **Down arrow** para realçar o tipo de depósito pretendido. Com o tipo de depósito realçado, prima o botão **Enter**.



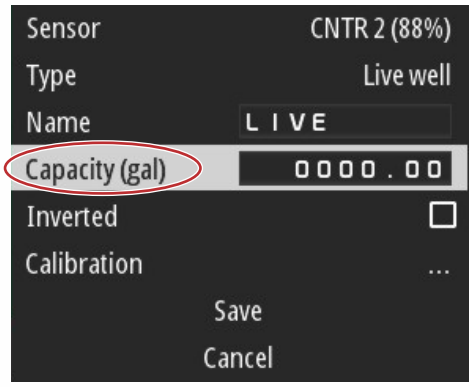
65340

Introduza o nome do depósito. Podem ser introduzidos até nove caracteres no campo de nome. Consulte o **Capítulo 3 - Introduzir texto e números**. Quando a introdução do nome do depósito estiver concluída, prima o botão **Menu** para avançar para o passo seguinte.



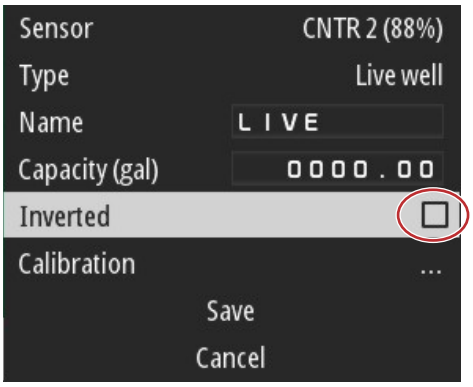
65343

Introduza a capacidade do depósito. Utilize o mesmo processo utilizado do passo anterior para concluir a introdução. Quando a introdução da capacidade do depósito estiver concluída, prima o botão **Menu** para avançar para o passo seguinte.



65345

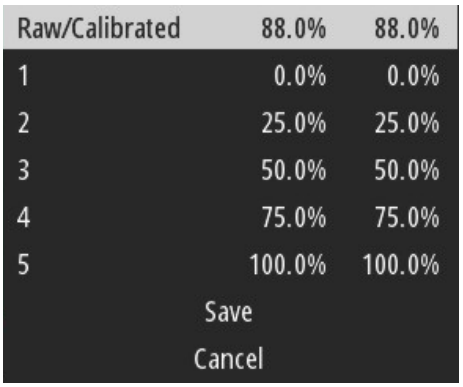
O VesselView permite ao operador inverter o valor do volume dos depósitos monitorizados. Esta opção encontra-se disponível para incluir alguns dados de transmissores de depósitos que transmitem dados diferentes dos transmissores convencionais. Os transmissores de nível de depósito convencionais fazem uma leitura da resistência de 33-240 ohm. Uma leitura de 240 ohm indica um depósito vazio e uma leitura de 33 ohm indica um depósito cheio. Os transmissores de depósito invertidos normalmente têm uma leitura de 0-180 ohm, sendo que 0 indica um depósito cheio e uma leitura de 180 indica um depósito vazio.



65347

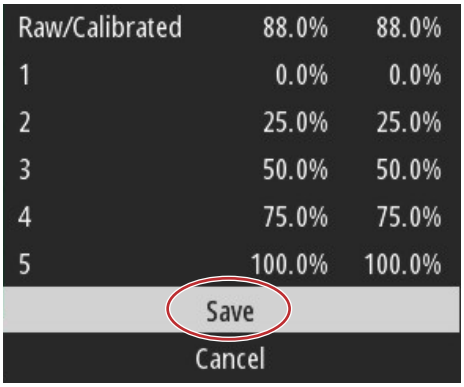
Calibração do depósito: Existem muitas situações em que um depósito pode necessitar de ser calibrado: depósitos com formatos estranhos, depósitos com fundo em V, depósitos com laterais em forma de degrau e, inclusivamente, o aspeto do depósito quando a embarcação está na água. As boias e transmissores podem enviar dados imprecisos para o operador, causando problemas na leitura de combustível e outros volumes. A forma mais precisa de obter a calibração do depósito é começar por um depósito vazio com uma capacidade conhecida. Bombeie um quarto da capacidade e registe a posição da boia ou do transmissor. Repita o procedimento em incrementos de um quarto, registando todas as vezes a posição da boia ou do sensor até o depósito ficar cheio. A calibração do depósito permite ao operador ajustar a indicação de cheio através de leituras vazias de um depósito.

Utilize os botões **Up arrow** e **Down arrow** para realçar as linhas de calibração. Com uma linha realçada, prima o botão **Enter** para alterar os dados da percentagem. Prima o botão **Menu** para sair da linha de calibração.



65348

Após a configuração de todos os campos e seleções, realce a opção "Save" (guardar) e prima o botão **Enter** para guardar as definições do depósito no VesselView.



65349

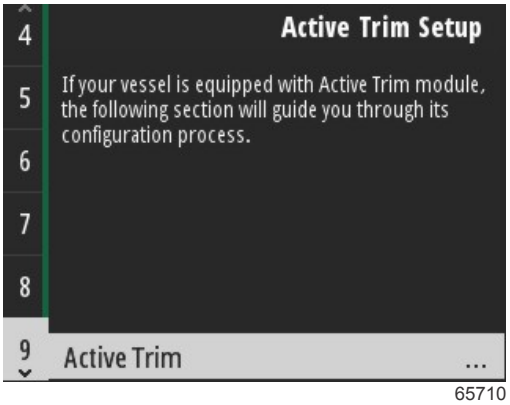
VesselView regressa ao ecrã "Configure new tank" (configurar novo depósito). Se não existirem mais depósitos para configurar, prima o botão **Menu** para regressar ao menu "Wizard" (assistente) e prima o botão **Down arrow** para prosseguir com o assistente.

Configuração do sistema Active Trim

As embarcações com o Active Trim da Mercury Marine instalado, podem gerir perfis de compensação utilizando o monitor VesselView. O funcionamento do teclado Active Trim não será afetado.

O VesselView orientará o operador pelos diversos passos do processo de configuração do Active Trim. Siga as instruções e confirmações no ecrã para concluir o processo de configuração.

Com a opção "Active Trim" realçada, prima o botão **Enter** para iniciar o processo de configuração.



65710

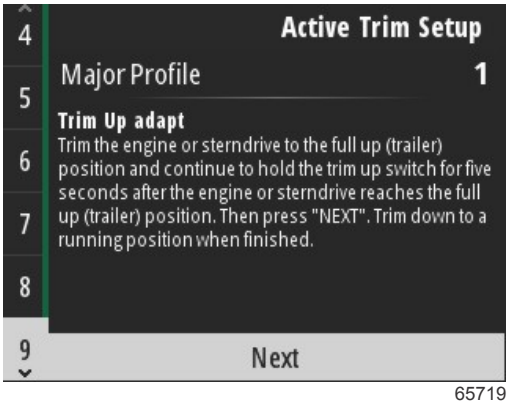
Utilize os botões **Up arrow** e **Down arrow** para realçar um perfil de active trim. Quanto maior for o número, mais agressiva será a compensação do motor ou da rabeta a baixas velocidades. O perfil de compensação principal torna-se a média do perfil de funcionamento. O perfil de funcionamento pode ser ajustado em andamento para aperfeiçoar o comportamento da embarcação na água. Para encontrar o melhor perfil principal para a sua embarcação, o barco deve navegar à velocidade de cruzeiro. Com a opção "Calibrate" (calibrar) realçada, prima o botão **Enter** para continuar.

65717

Siga as instruções no ecrã para concluir a adaptação do rebaixamento da compensação. Prima o botão **Enter** para continuar.

65718

Siga as instruções no ecrã para concluir a adaptação do levantamento da compensação. Prima o botão **Enter** para continuar.



65719

O VesselView apresenta o ecrã "Major Profile" (perfil principal) quando a adaptação de rebaixamento e aumento da compensação estiver concluída. Não há necessidade de calibrar cada um dos perfis de compensação principais. A adaptação de rebaixamento e levantamento da compensação aplica as leituras de compensação aos cinco perfis. Para sair da secção do assistente relativa ao active trim, prima o botão **Menu**.

65720

A configuração do active trim está concluída.

Conclusão do assistente de configuração

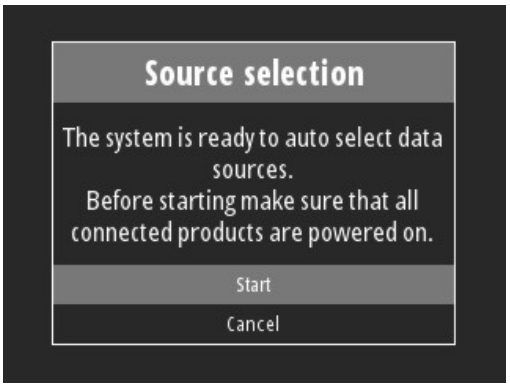
Para concluir o processo do assistente de configuração, prima o botão **Enter**.

64845

Assistente de configuração concluído

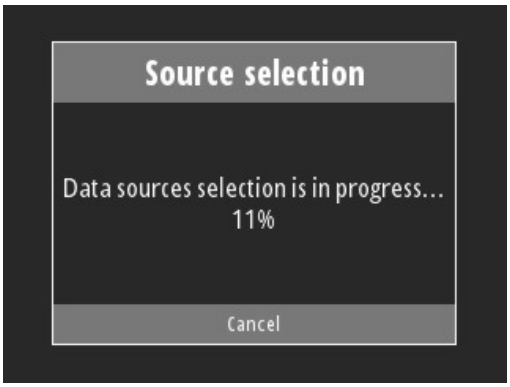
Aviso de seleção de fonte

Após a conclusão do assistente de configuração, é apresentado um aviso de seleção de fonte. Selecione Start (iniciar) premindo o botão **Enter** para começar o processo de procura de sensores e transmissores de dispositivos de transmissão de dados identificáveis na rede da embarcação.



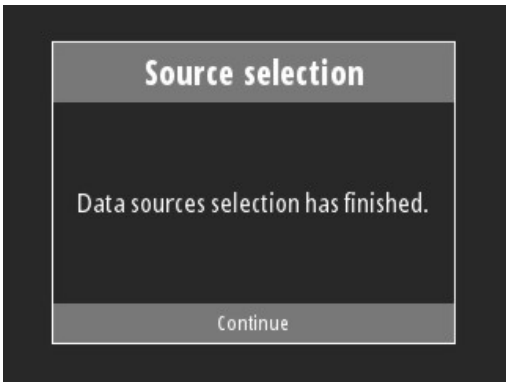
65793

Seleção de fonte de dados em curso. O ecrã apresentará o progresso de 0 a 100 por cento.



65812

Quando a seleção estiver concluída, prima o botão **Enter** para continuar. O ecrã VesselView regressa ao modo principal de apresentação de dados.



65813

Criar Capturas de tela

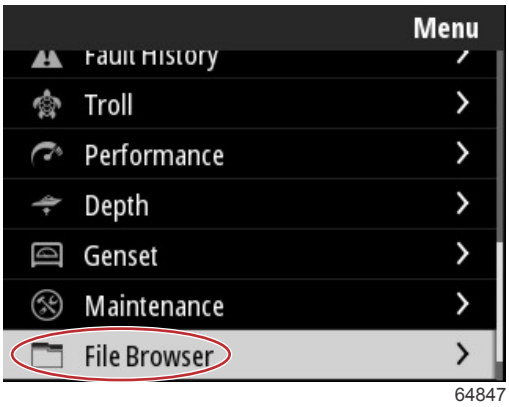
O VesselView permite criar imagens do ecrã durante a operação em tempo real.

IMPORTANTE: Tenha sempre cuidado ao desviar a atenção da água à sua frente. Certifique-se de que não existem obstáculos ou barcos no seu caminho.

Para criar uma captura de ecrã, prima simultaneamente os botões **Menu** e **Speed Control** (controlo de velocidade). O nome do ficheiro de captura de ecrã é apresentado brevemente na parte inferior do ecrã.

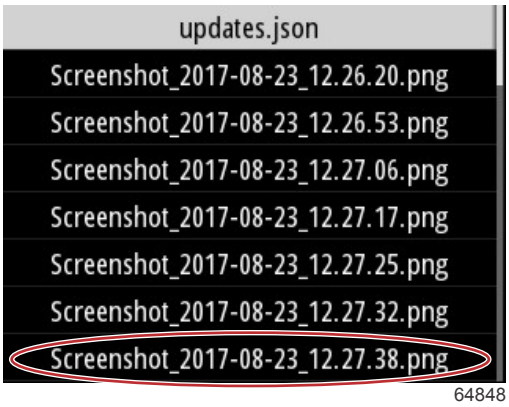
Botões “Menu” e “Speed Control” (controlo de velocidade)

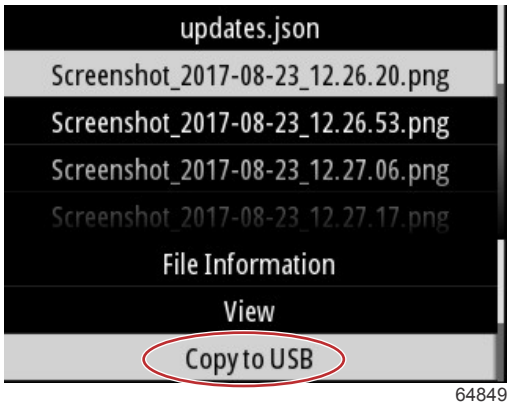
Todas as capturas de ecrã estão localizadas na pasta **File Browser** (browser de ficheiros), no menu principal.



As capturas de ecrã podem ser selecionadas uma de cada vez para visualizar, transferir para USB ou eliminar.

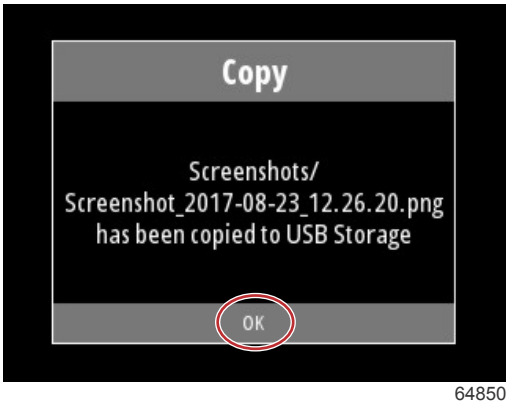
NOTA: *Para visualizar a opção "Copy to USB" (copiar para USB), deverá estar inserida uma pen USB na parte posterior da unidade VesselView. A ligação USB encontra-se sob a cobertura maior, na retaguarda da unidade.*





Capturas de ecrã copiadas para a pen USB

Será apresentado um ecrã de confirmação a informar o operador que a captura de ecrã foi copiada com sucesso para a pen USB. Prima o botão **Enter** para confirmar OK e regressar à pasta das capturas de ecrã.



64850

Notas:

Seção 3 - Seleções do menu principal

Índice

Descrição geral 22
Ampliação das Telas de Dados 22
Introduzir texto e números 23
“Home” (página inicial) 23
Active Trim 24
- Introdução ao Active Trim 24
- GPS 25
- Operação em águas rasas 25
- Posição de reboque e Active Trim 25
- Visão geral dos perfis de compensação 25
- Ajustes e Configuração 26

Combustível 27
Bateria 28
Velocidade 28
Compensação/abas 28
Sistema 29
Smart Tow (Reboque inteligente) 31
Viagem 32
Tanques 33
Histórico de falhas 33
Velocidade lenta 36
Desempenho 38
Profundidade 38
Genset 38
Manutenção 39
Browser de ficheiros 40
Configurações 41
- Sistema 42
  - Sobre 42
  - Leme 42
  - Assistente 43
  - Restaurar 43
  - Rede 43
  - Simulação 44
  - Hora 45
  - Procurar atualizações 45

O barco 46
- Guias 46
- Tanques 46
- Velocidade 47
- Direção 47
- Fonte de temperatura do mar 48

Joystick instalado 48
Motor 48
- Número de Motores 48
- Motores Mostrados 48
- Modelo do Motor 49
- Limites 49
- Dados suportados 49
- Tipo de Cruzeiro/Smart Tow 49
- Active Trim 49

Preferências 49
- Sons das teclas 49
- Luz do visor 49
- Pop-ups 50
- Unidades 50
- Interface 50

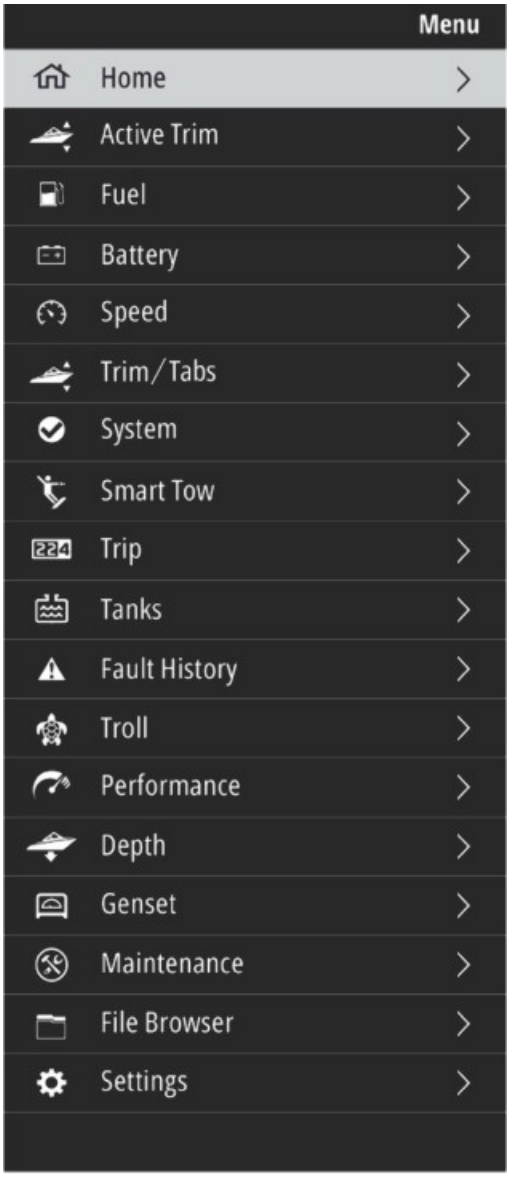
Alarmes 50
- Histórico 50
- Configurações 50
- Sirene ativada 52

Sem fios 52
Arquivo de identidade 52

Descrição geral

Prima o botão **Menu** para abrir o ecrã do menu principal. Utilize os botões **Up arrow** e **Down arrow** para navegar e realçar o item de menu pretendido.

Sempre que for efetuada uma seleção no ecrã do menu principal, ao premir o botão **Menu**, o operador abandona a seleção e regressa ao ecrã do menu principal.



64976

Ampliação das Telas de Dados

Existem seis itens de dados predefinidos no lado esquerdo do "System Panel" (painel de sistema). Quando o ecrã do monitor da embarcação está ativo, utilize os botões **Up arrow** e **Down arrow** para selecionar itens no "System Panel". Se selecionar qualquer uma das seis predefinições, será apresentado o ecrã completo dos dados dessa seleção. Os seis painéis são os seguintes:

1. "Home" (página inicial)
2. Combustível
3. Bateria
4. Velocidade
5. Compensação/abas
6. Sistema

Ao premir o botão **Up arrow** até que o ícone **Home** (página inicial) fique realçado, o VesselView regressa ao ecrã ativo.

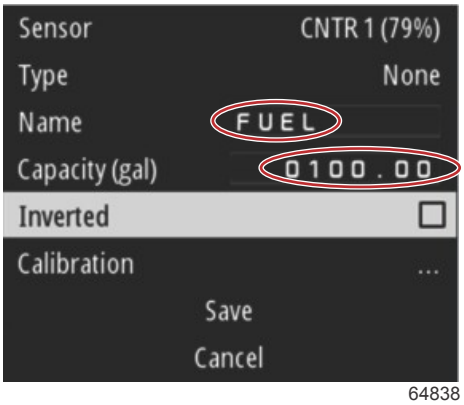
64857

Painel de sistema

Os ecrãs de dados ampliados podem ser acedidos premindo o botão **Menu** e utilizando **Up arrow** ou **Down arrow** para selecionar qualquer um dos itens do menu. Algumas opções poderão não estar disponíveis, dependendo do conjunto de potência da embarcação.

Introduzir texto e números

É possível introduzir texto e números em campos ativos utilizando os botões **Up arrow**, **Down arrow**, **Enter** e **Menu**.



64838

Campos ativos

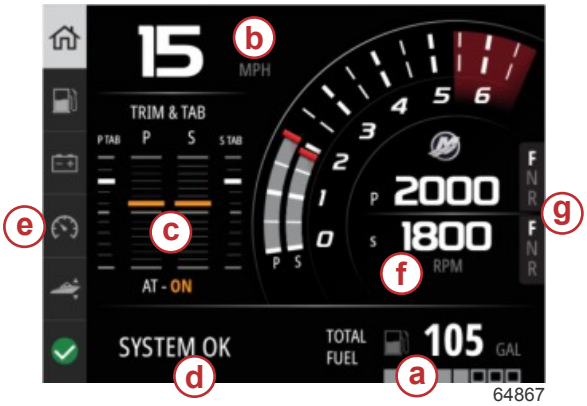
1. Utilize os botões **Up arrow** e **Down arrow** para realçar o item ou campo pretendido.
2. Prima o botão **Enter** para ativar o cursor no campo de dados.
3. Prima o botão **Enter** mais uma vez para realçar a posição de caractere/número individual.
4. Utilize os botões **Up arrow** e **Down arrow** para alterar o caractere/número.
5. Quando o caractere/número pretendido estiver inserido, prima o botão **Enter** para desativar a posição de caractere/número.
6. Prima o botão **Up arrow** para avançar para a posição de caractere/número seguinte. O botão **Down arrow** pode ser utilizado para regressar à posição de caractere/número anterior.
7. Quando um campo de dados ativo estiver concluído, prima o botão **Menu** para poder utilizar os botões **Up arrow** e **Down arrow** para navegar no ecrã para o campo seguinte, acima ou abaixo.
8. Utilize a lista de instruções anterior para preencher outros campos ativos nos vários ecrãs do VesselView.
9. Quando estiverem concluídos todos os campos de um ecrã, selecione **Save** para garantir que as alterações ou introduções se mantêm intactas.

"Home" (página inicial)

O ecrã **Home** (página inicial) do VesselView inclui os seguintes dados:

- Combustível
- Velocidade
- Gráficos de compensação e estado do Active Trim
- Estado do sistema
- Estado do piloto automático
- RPM

- Posição da marcha



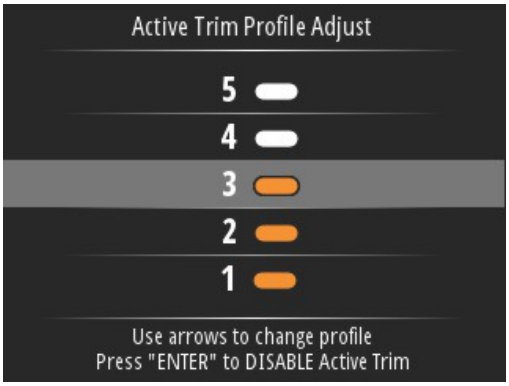
64867

a - Combustível
b - Velocidade
c - Gráficos de compensação e estado do Active Trim
d - Estado do sistema
e - Itens do painel de sistema
f - RPM
g - Posição da marcha

Para regressar à página inicial a partir de qualquer nível de dados ou ecrã de funcionalidade, prima o botão **Menu**. Dependendo do nível de alinhamento em que se encontra, poderá ser necessário premir várias vezes o botão **Menu**.

Os itens de dados apresentado no lado esquerdo do "System Panel" podem ser personalizados em: Settings>Preferences>Interface>System (definições>preferências>interface>sistema). Podem ser efetuadas até cinco seleções de dados.

Active Trim



65736

Poderá necessitar de hardware adicional para a sua embarcação para que as características do Active Trim funcionem. Consulte o seu representante autorizado da Mercury Marine para mais informações sobre o hardware necessário.

Introdução ao Active Trim

O Active Trim é o sistema trim baseado em GPS patenteado pela Mercury Marine. Este sistema intuitivo de mãos livres ajusta continuamente o motor ou trim para mudanças nas condições operacionais para melhorar a performance, economia de combustível e facilitar a operação. Ele responde às manobras do barco com precisão e oferece uma melhor experiência geral de condução. Não é necessário dispor de conhecimentos relativos ao ângulo do motor para se beneficiar da funcionalidade Active Trim.

- A medida que o barco acelera, o motor descompensa
- A medida que o barco desacelera, numa curva, por exemplo, o motor compensa
- O Active Trim pode ser cancelado a qualquer momento utilizando os botões de compensação manual.
- A funcionalidade Active Trim permite que o operador do barco compense as alterações de carga do barco, preferências do motorista e condições meteorológicas enquanto mantém controle automático completo.

A funcionalidade Active Trim possui quatro modos de operação:

61896

1. Velocidades de marcha lenta
Mantém a posição existente do trim.

61897

2. Aceleração
Recolhe o motor ou conduz abaixo para minimizar a elevação da proa e melhorar o tempo para planar.

61898

3. Velocidades de planagem
A pouco e pouco confere mais trim ao motor ou rabeta com base na velocidade GPS para manter o comportamento de funcionamento mais eficaz.

61899

4. Substituição
Quando o operador do barco usa o ajuste manual, o sistema Active Trim é imediatamente substituído, devolvendo o controle completo para o operador.

Na partida do barco, a funcionalidade Active Trim mantém o estado on/off do encerramento anterior. Por exemplo, se o Active Trim estava ligado no último encerramento, ele estará ligado na próxima partida.

GPS

O Active Trim utiliza um sinal GPS para determinar a velocidade da embarcação. O sistema Active Trim não controlará automaticamente o trim até que a unidade GPS tenha adquirido um sinal.

Operação em águas rasas

IMPORTANTE: O Active Trim não pode detectar profundidade de água e não irá compensar automaticamente em águas rasas. O operador do barco precisará substituir o Active Trim ajustando o motor manualmente ou pressionando o botão OFF.

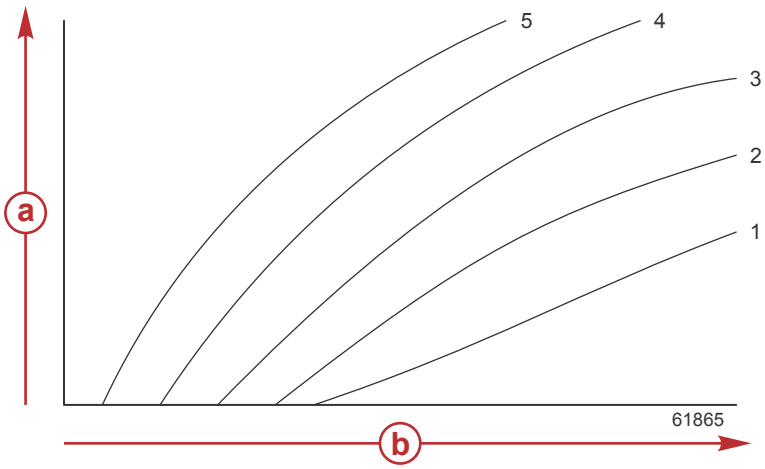
Posição de reboque e Active Trim

63048

Colocar o motor ou rabeta na posição de reboque (superior a 50% do intervalo adaptado do trim) impedirá o Active Trim de ativar. Sempre que o motor ou rabeta for colocado acima da sua amplitude normal de funcionamento — por exemplo, para navegar em águas pouco profundas, colocar a embarcação na água a partir de um reboque ou colocar a embarcação num atrelado — este terá de ser baixado manualmente antes de o Active Trim entrar em funcionamento. Este mecanismo de segurança impede que o motor ou rabeta desça automaticamente e bata em algo.

Visão geral dos perfis de compensação

O sistema Active Trim pode ser configurado em qualquer um dos cinco perfis de compensação únicos. A ilustração a seguir mostra como o ângulo de compensação versus as curvas de velocidade do barco vão diferir para cada um dos cinco perfis principais.



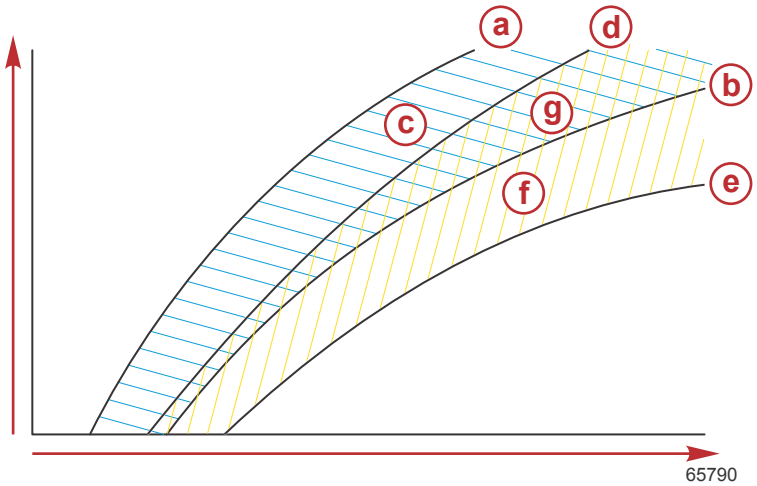
Exemplo dos principais perfis de compensações de curvas, as curvas irão variar
a - Ângulo de compensação
b - Velocidade do barco

Configure o sistema Active Trim com o perfil de compensação principal que é mais apropriado para um barco individual e combinação de pacote de potência sob condições operacionais normais.

Cada perfil de curva mostrado no exemplo anterior representa a configuração padrão média (perfil de compensação ajustável 3) de uma variação maior de perfis de compensação ajustável. Cada perfil de compensação possui uma variação de cinco perfis ajustáveis de usuário. para permitir que o operador ajuste a curva de compensação durante a operação do barco, para compensar diferenças em condições ambientais ou carregamento do barco.

O limite máximo de um perfil de compensação principal selecionado representa o perfil 5 de compensação ajustável do utilizador. O limite mínimo representa o perfil 1 de compensação ajustável do utilizador.

As variações dos cinco perfis de compensação se sobrepõem. Colocar as variações de compensação de curvas para os perfis 4 e 3 (do primeiro gráfico) em um único gráfico mostra uma sobreposição substancial. O limite superior para o perfil 3 é maior do que o limite inferior para o perfil 4, produzindo uma porção das variações das curvas de compensação que são compartilhadas por ambos os perfis. Na prática, isso significa que pequenas variações nas condições de configuração do sistema não serão traduzidas como grandes variações de performance do sistema.



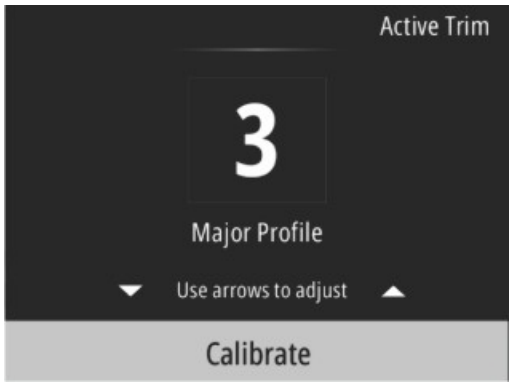
a - Limite superior do perfil principal 4
b - Limite inferior do perfil principal 4
c - Esta área (c) mais (g) é igual à amplitude máxima do perfil 4
d - Limite superior do perfil principal 3
e - Limite inferior do perfil principal 3
f - Esta área (f) mais (g) é igual à amplitude máxima do perfil 3
g - Sobreposição da variação dos perfis principais 4 e 3

Ajustes e Configuração

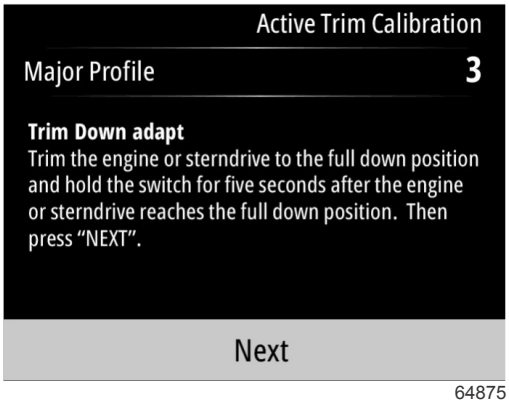
IMPORTANTE: Configure sempre o Active Trim com um perfil principal que permita ao operador selecionar um perfil ajustável com uma compensação adicional e evite selecionar um perfil principal que resulte na operação normal no perfil de compensação ajustável 1. Isto irá garantir que o operador possa sempre baixar a proa para a arfagem correta, sem que seja necessário ajustar a compensação do motor ou rabeta manualmente.

O VesselView irá procurar a rede para o Módulo de Controlo da Embarcação. Se o software de Módulo de Controlo da Embarcação não estiver atualizado, ou se não for encontrado na rede, a configuração do Active Trim não permitirá que o operador continue.

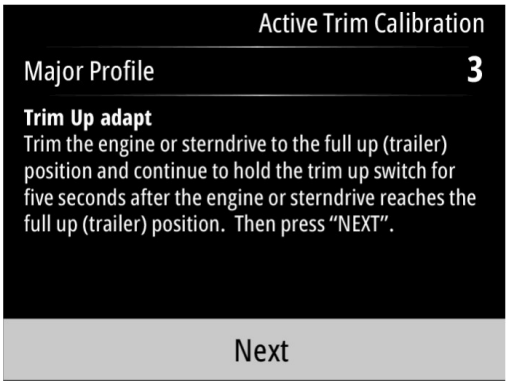
Realce a opção "Calibrate" (calibrar) e prima o botão **Enter**. Siga as instruções no ecrã para cada passo do processo de calibração. Após a conclusão de cada passo, realce a opção "Next" (seguinte) para continuar para o passo seguinte. Quando todos os passos estiverem concluídos, prima o botão **Enter** para gravar o procedimento de calibração.



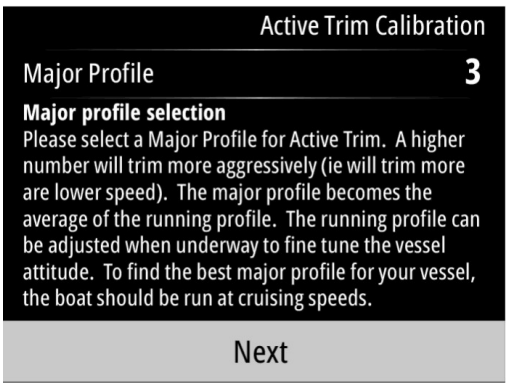
64874



64875



64876



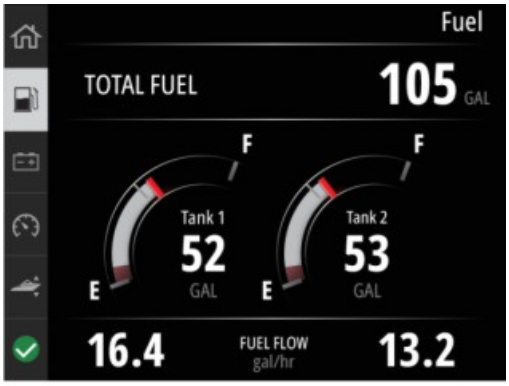
64878

64879

Combustível

O ecrã "Fuel" (combustível) do VesselView apresenta o combustível total com base nos dados de combustível atuais introduzidos na configuração do depósito através do menu de depósitos ou do assistente de configuração.

A secção inferior do ecrã apresenta o débito de combustível ou o consumo de combustível em volume por hora. O volume depende das unidades de medida selecionadas durante o processo do assistente de configuração. As unidades de medida podem ser alteradas a qualquer momento em Menu>Settings>Preferences>Units (menu>definições>preferências>unidades).

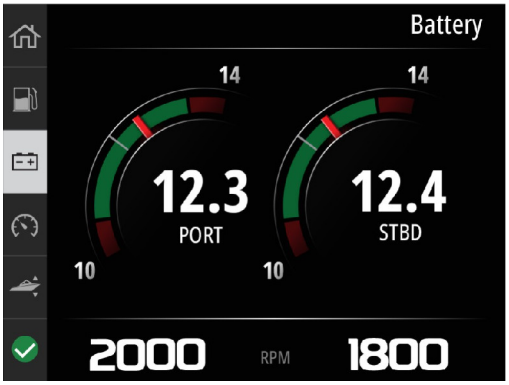


64884

Bateria

O ecrã "Battery data" (dados da bateria) apresenta a tensão da bateria sob a forma de um valor numérico e de um indicador vermelho, através do movimento da agulha do medidor tipo mostrador.

Será apresentado o motor RPM na secção inferior do ecrã.

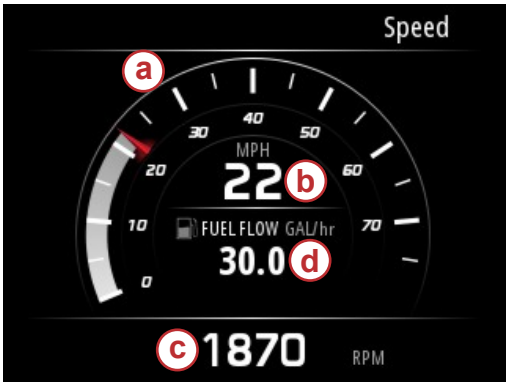


64971

Exemplo de ecrã da bateria

Velocidade

O ecrã "Speed data" (dados de velocidade) inclui o movimento da agulha do mostrador de velocidade, o valor numérico de velocidade, o valor de RPM, bem como a taxa de débito de combustível dos motores.



64973

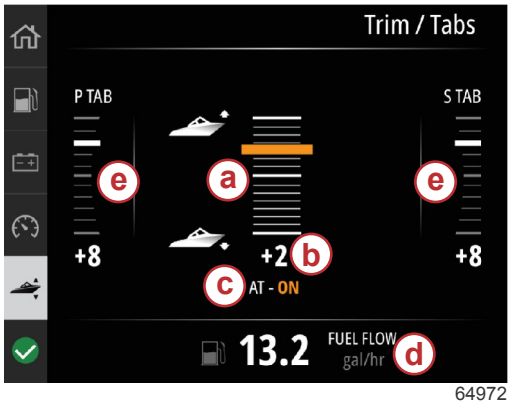
a - Movimento da agulha do mostrador de velocidade
b - Valor de velocidade numérico
c - Valor de RPM
d - Taxa de fluxo de combustível

Compensação/abas

Os seguintes dados são apresentados no ecrã de dados de compensação/abas:

- Gráfico de compensação
- Gráfico de aba
- Valores numéricos de compensação

- Estado do Active Trim
- Taxa de fluxo de combustível

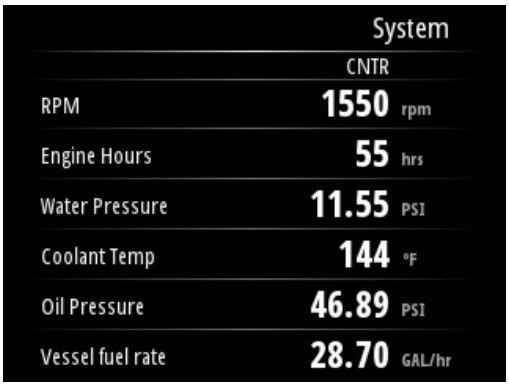


64972

a - Gráfico de compensação
b - Valor numérico de compensação
c - Estado do Active Trim
d - Taxa de fluxo de combustível
e - Gráficos de abas

Sistema

O ecrã "System" (sistema) pode ser personalizado com até cinco itens de dados da embarcação e do barco. As RPM do motor estão sempre presentes no ecrã.



64883

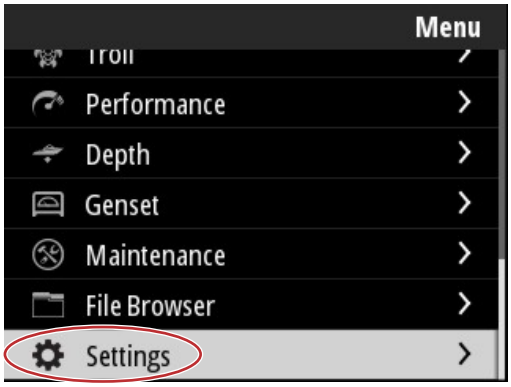
NOTA: Dependendo do conjunto de potência da embarcação, não estão disponíveis todas as opções de dados da embarcação e do motor.

A lista seguinte inclui os dados da embarcação e do motor disponíveis para seleção.

- Pressão do fluido de arrefecimento
- Temperatura do fluido de arrefecimento:
- Pressão auxiliar
- Pressão do óleo
- Horas do motor
- Taxa de fluxo de combustível
- Temperatura de admissão
- Percentagem do acelerador
- Percentagem de carga
- Temperatura do óleo da transmissão
- Pressão do óleo da transmissão
- Consumo total de combustível—durante o tempo de vida

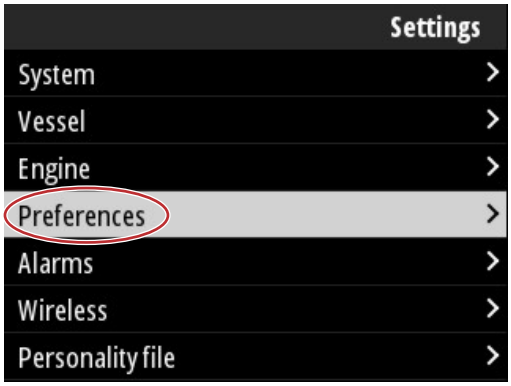
Para selecionar itens de dados a apresentar no ecrã "System", aceda ao Menu.

No menu principal, utilize os botões de setas para realçar a opção "Settings" (definições) e prima o botão **Enter**.



64959

Utilize os botões de setas para realçar a opção "Preferences" (preferências) e prima o botão **Enter**.

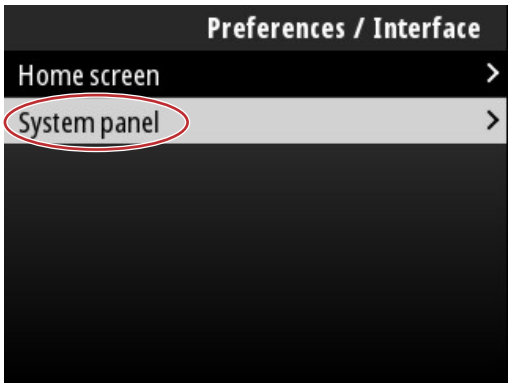


64960

Utilize os botões de setas para realçar a opção "Interface" e prima o botão **Enter**.

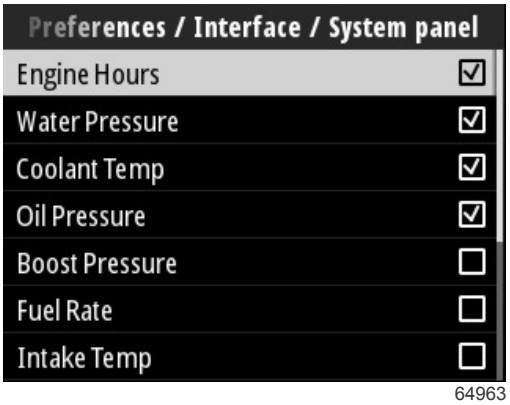
64961

Utilize os botões de setas para realçar a opção "System panel" (painel do sistema) e prima o botão **Enter**.



64962

No ecrã "System panel", estão disponíveis opções de apresentação de dados. Utilize os botões de setas para realçar uma seleção de dados pretendida. Prima o botão **Enter** para marcar ou desmarcar a seleção. Podem ser marcadas até cinco seleções.



64963

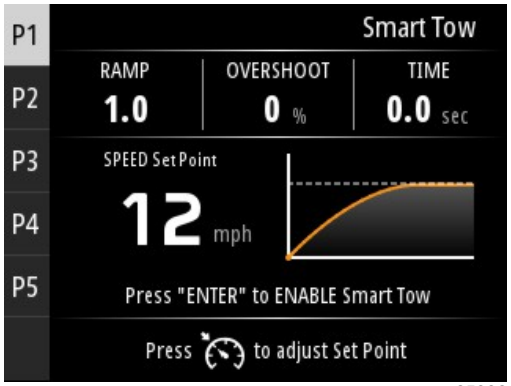
Prima o botão **Menu** para sair do ecrã "System panel" quando todas as seleções estiverem concluídas. O ecrã "System" apresentará agora as seleções atuais.

Smart Tow (Reboque inteligente)

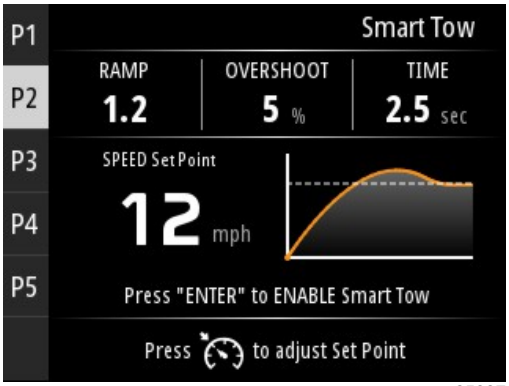
O Smart Tow é um programa de fácil utilização que permite gerir a aceleração do barco e os objetivos de velocidade-alvo para puxar esquis, insufláveis e equipamentos de desporto aquáticos de todos os tipos. O Smart Tow elimina as conjeturas subjacentes aos problemas de aceleração, como um arranque demasiado forte, demasiada sobreviragem, desaceleração e velocidades-alvo constantes. Selecione um perfil, selecione "enable" (ativar) e coloque o manípulo de controlo para acelerador completamente aberto (wide-open throttle), e o Smart Tow trata do resto.

O Smart Tow tem por base as rotações do motor, a menos que a embarcação tenha um GPS instalado e ligado à rede CAN.

O Smart Tow oferece cinco perfis de arranque predefinidos de fábrica, apresentados no lado esquerdo do monitor (P1 a P5). Utilize os botões **Up arrow** e **Down arrow** para percorrer e realçar os perfis.

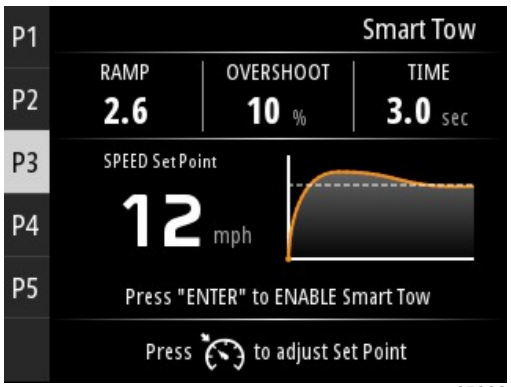


65036

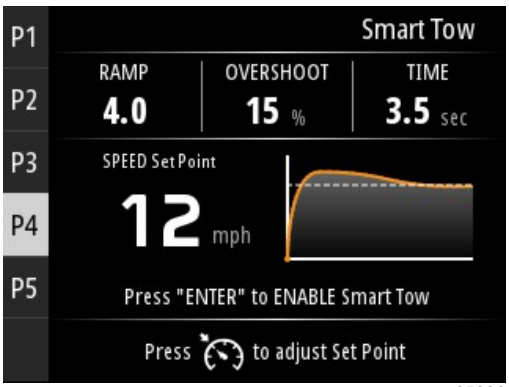


65037

Perfis 1 e 2



65038



65039

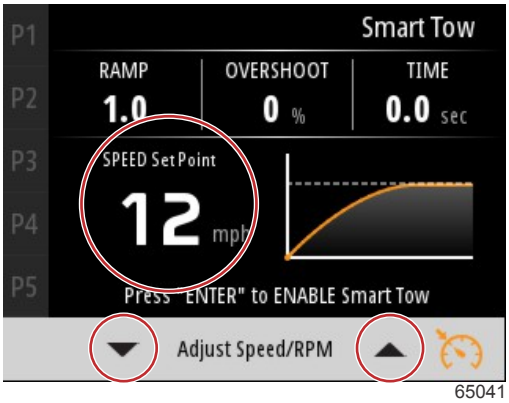
Perfis 3 e 4

65040

Perfil 5

O ecrã do Smart Tow permite alterar o ponto de referência de cada perfil. Alterar o ponto de referência pode ser útil quando existem pessoas a bordo com diferentes níveis de experiência com equipamento de desporto aquático. O operador pode criar arranques mais agressivos para esquiadores mais experientes e arranques mais suaves para crianças ou para puxar insufláveis.

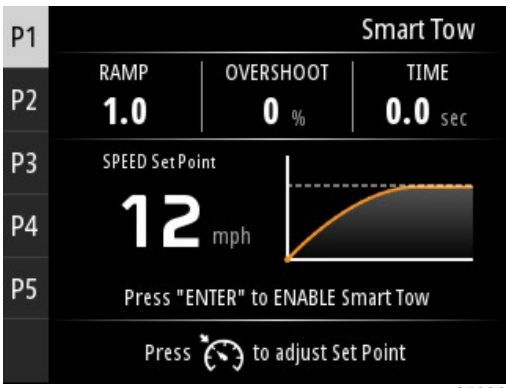
Ao premir o botão **Speed Control** (controlo de velocidade), são apresentados os ícones dos botões **Up arrow** e **Down arrow** para ajustar o ponto de referência.



65041

Indicadores de ponto de referência e ajuste

Para ativar qualquer perfil de arranque Smart Tow, prima o botão **Enter**.



65036

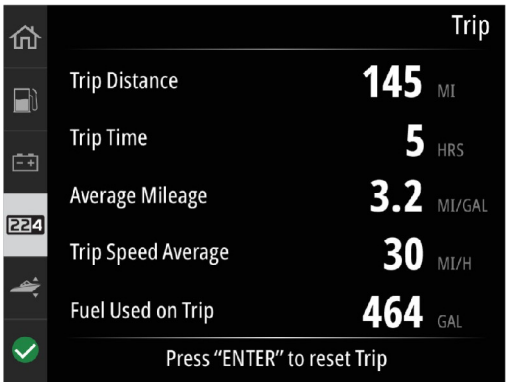
Para desativar o Smart Tow, prima o botão **Enter**. O monitor sai do perfil de arranque e regressa ao ecrã onde é possível realçar e iniciar perfis diferentes.

Viagem

O ecrã "Trip data" (dados da viagem) apresenta os seguintes itens:

- Distância da viagem
- Tempo da viagem
- Quilometragem média
- Média de velocidade da viagem
- Combustível consumido na viagem

- Opção "Trip reset" (repor viagem)

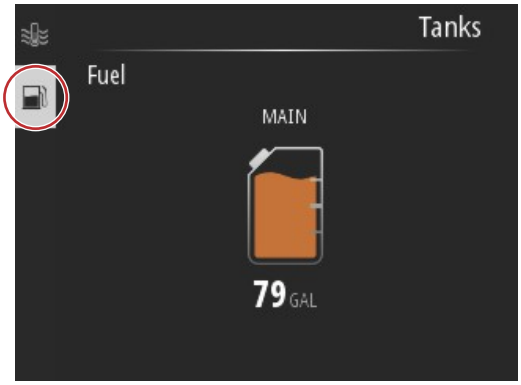


64966

Se premir o botão **Enter**, os valores do ecrã "Trip" (viagem) são repostos.

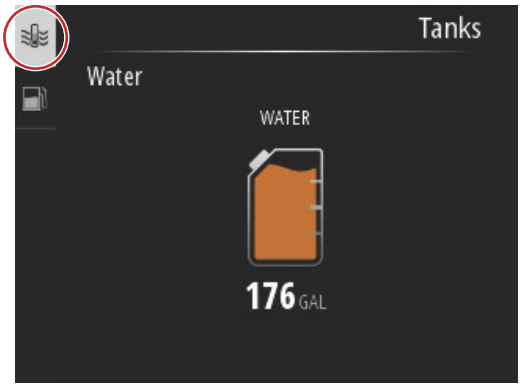
Tanques

O ecrã "Tanks data" (dados do depósito) é composto por uma imagem de um depósito com uma secção do depósito colorida, que representa a restante capacidade do depósito. É apresentado um valor numérico sob a imagem do depósito.



65679

Se existir mais do que um depósito configurado para a embarcação, utilize os botões **Up arrow** ou **Down arrow** para realçar os depósitos adicionais. Cada depósito configurado será representado por um ícone relativo ao conteúdo do depósito. Estes ícones de depósito encontram-se no lado esquerdo do ecrã.



65683

Histórico de falhas

Todos os avisos, falhas e alarmes da Mercury serão mostrados independentemente do ecrã apresentado no momento do alarme. Quando um alarme é ativado, o ecrã apresentará uma janela com o texto e aviso do alarme, juntamente com uma breve descrição da medida a tomar.

Os alarmes críticos são geralmente acompanhados por uma resposta do sistema Engine Guardian da Mercury, que pode incluir alimentação reduzida, rotação máxima reduzida ou uma condição de marcha lenta forçada. Todas as falhas críticas emitem um aviso sonoro ao operador. Uma falha crítica soará a sirene de advertência por seis segundos contínuos.

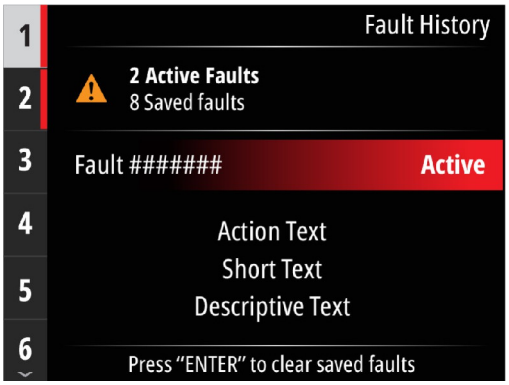
Os alarmes não críticos serão exibidos como alarmes críticos, mas são acompanhados por seis bips curtos da sirene de advertência.

As janelas pop-up de falhas permitem que o operador receba informações adicionais relativas às falhas individuais. Selecione a opção "View" (ver) para aceder a uma explicação descritiva da falha.

64910

Exemplo de uma janela pop-up de falha

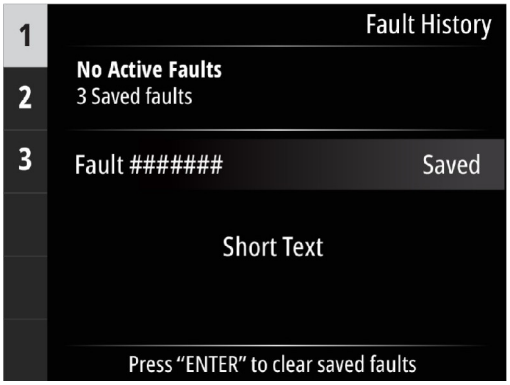
Para eliminar uma falha ativa, é necessário identificar a peça danificada. Inspecione, repare ou substitua a peça danificada. Ligue os motores e permita que o VesselView execute a análise de arranque no sistema. Se a embarcação passar na análise de arranque, o separador Mercury, no lado esquerdo do ecrã, aparece a verde. O histórico do alarme pode ser visualizado a qualquer momento selecionando o ecrã do menu principal, seguido da opção "Alarms" (alarmes). Aqui, pode visualizar o histórico de falhas.



64911

Exemplo do ecrã "Fault history" (histórico de falhas)

64912

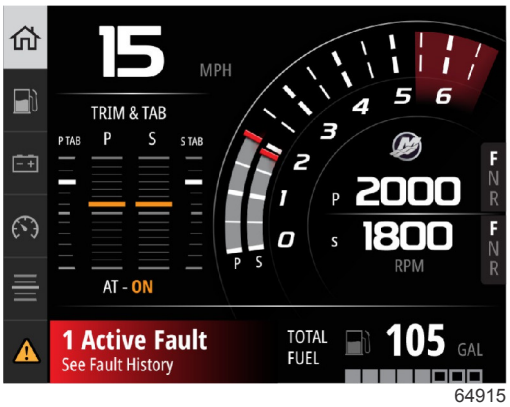


64913

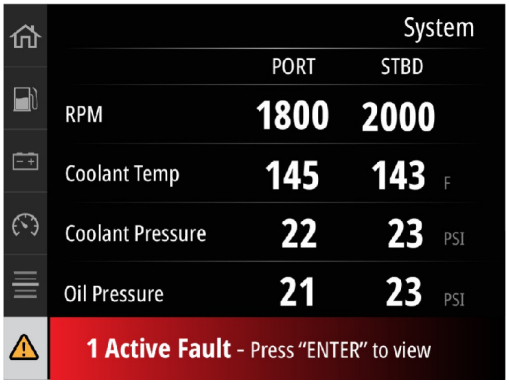
64914

Sem falhas no histórico de falhas

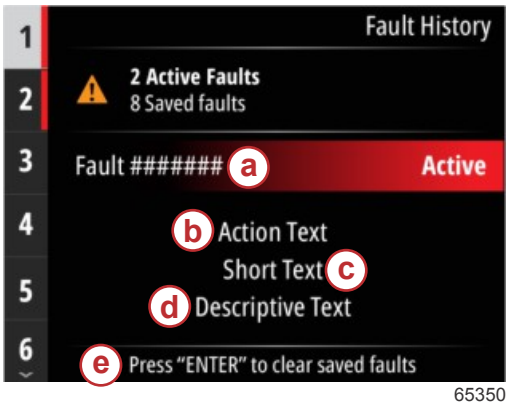
Quando é apresentado um alerta de falha ativa na secção inferior do ecrã, prima o botão **Enter** para visualizar informações sobre a falha.



64915



64916

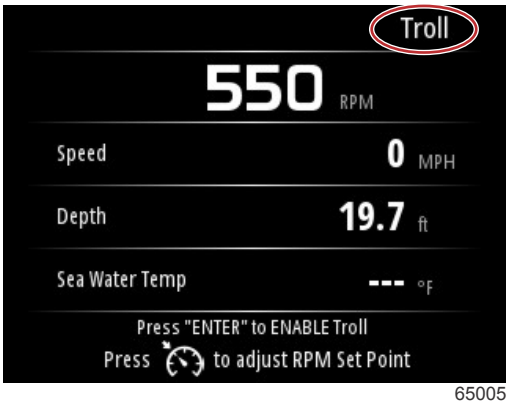


65350

a - Código de falha
b - Mensagem de ação corretiva
c - Mensagem curta de falha
d - Mensagem descritiva sobre a falha
e - Enter—para eliminar as falhas

Velocidade lenta

Os intervalos RPM de corrico. As RPM máximas de corrico para todos os motores e motores de popa é de 1000 RPM.

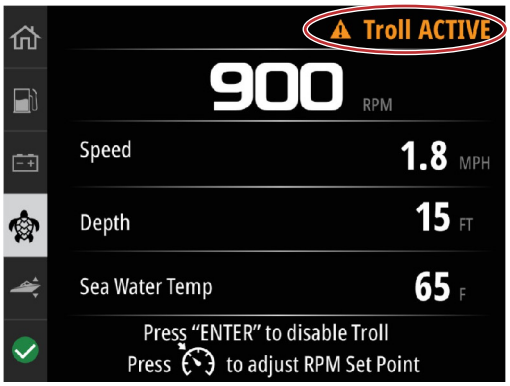


65005

A embarcação deve estar em marcha e o acelerador deve estar em modo de marcha lenta. Se a embarcação não cumprir estas condições, um ícone de aviso e a mensagem associada informam o operador sobre como disponibilizar um controlo de corrico.

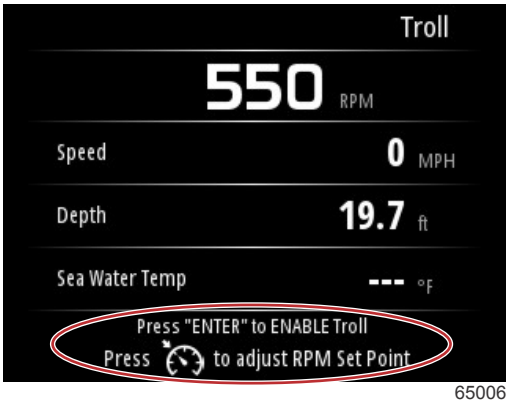
Após selecionar o valor de RPM pretendido, prima o botão **Enter** para ativar o corrico. Esta ação inicia o controlo de corrico e os motores assumem as RPM pretendidas.

A parte superior do ecrã do VesselView apresenta um símbolo de aviso e a mensagem "troll active" (corrico ativo).



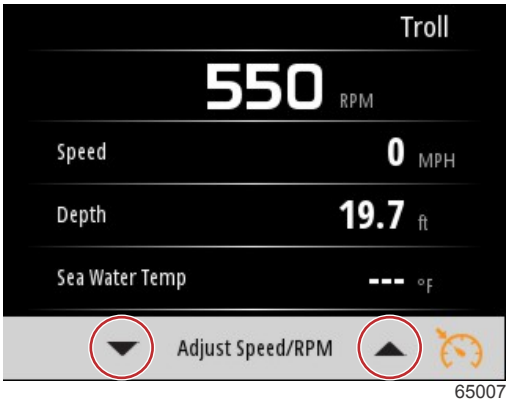
65004

Siga as instruções na parte inferior do monitor. Se premir o botão **Enter**, o corrico é desativado. Se premir o botão **Speed Control**, poderá executar ajustes ao ponto de referência de RPM.



65006

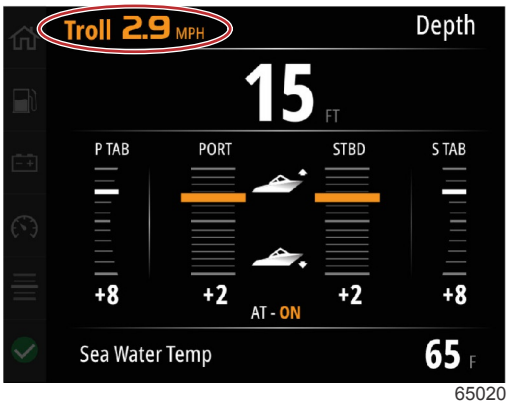
Instruções no ecrã



65007

Indicadores de botão de ajuste de RPM

Prima o botão **Speed Control** para sair da janela "Adjust Speed/RPM" (ajustar velocidade/RPM) e regressar ao ecrã "Troll" (corrico). Se o corrico estiver ativo, não é possível aceder a outros ecrãs. Prima o botão **Enter** para desativar o corrico.

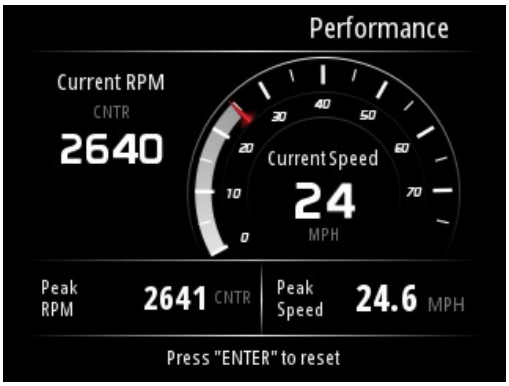


65020

Corrico apresentado como ativo

Desempenho

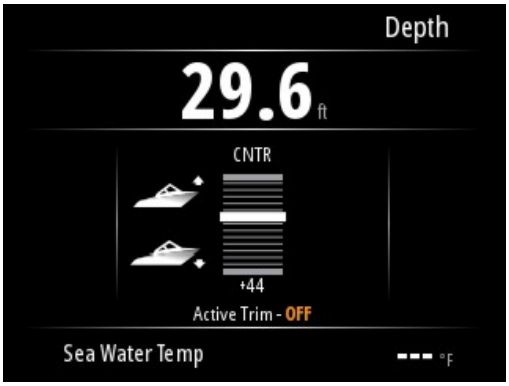
O ecrã "Performance" (desempenho) apresenta a velocidade máxima do barco, as RPM máximas, a velocidade atual e as RPM atuais de até dois motores.



64882

Profundidade

O ecrã "Depth" (profundidade) apresenta a profundidade da água, juntamente com a posição de compensação e temperatura da água atuais.

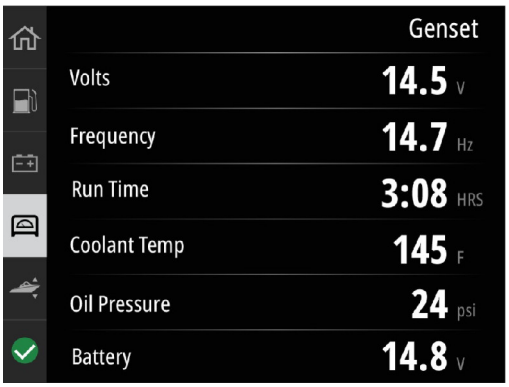


64881

Genset

O ecrã "Genset data" (dados de genset) apresenta os seguintes itens:

- Tensão do genset
- Frequência do genset
- Tempo de execução do genset em horas
- Pressão do óleo do genset
- A temperatura do fluido de arrefecimento do genset
- Tensão da bateria do genset
- Combustível do genset—caso definida em **Tanks** (depósitos) como **Genset tank** (depósito de genset)

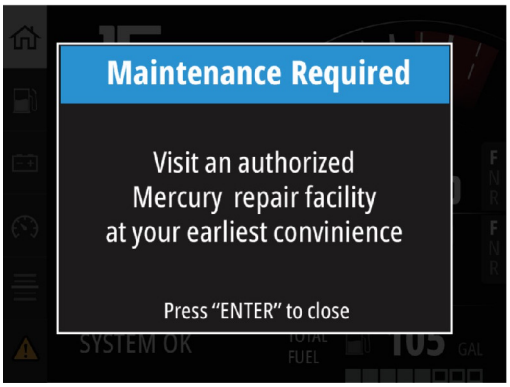


64964

Ecrã de dados do genset

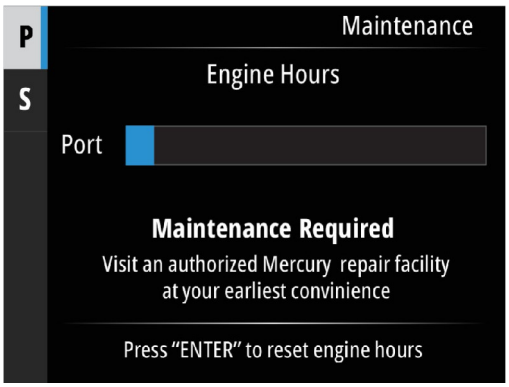
Manutenção

Em caso de deteção de um alerta de manutenção durante uma análise do sistema, é apresentada uma janela pop-up a azul no ecrã. Faça uso do bom senso para proteger o seu investimento e verifique regularmente o óleo do motor, de preferência, antes de cada utilização.



64968

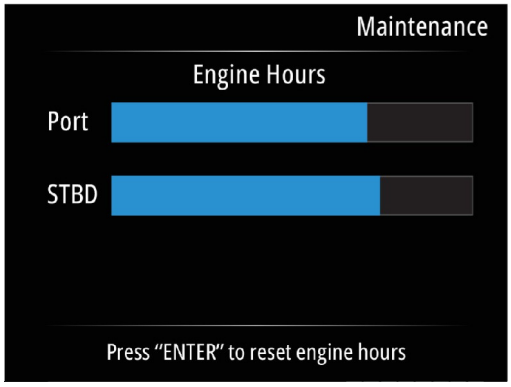
Quando tiver decorrido completamente o tempo de manutenção agendado, será apresentada uma mensagem pop-up após a análise de arranque. O operador pode fechar a janela pop-up, mas o alerta será apresentado de cada vez que a chave for inserida na embarcação. A aceitação do alerta de manutenção repõe o período de tempo de manutenção no VesselView. Os utilizadores podem visualizar a barra de manutenção a qualquer momento para verificar o estado de depleção. Tal pode ajudar a agendar marcações futuras com o concessionário, caso a manutenção não seja realizada pelo proprietário.

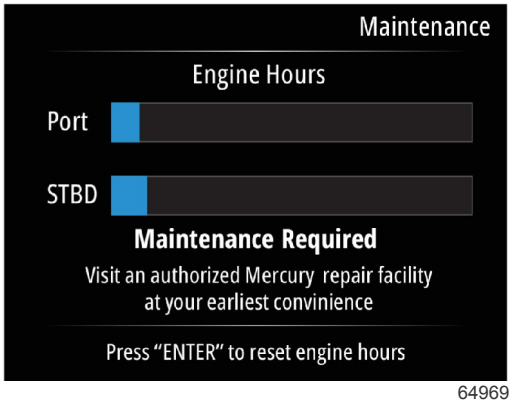


64967

Exemplo de ecrã de manutenção

Quanto maior for a área a azul na barra, mais tempo falta até que seja necessário efetuar a manutenção. Quanto menor for a barra azul (depleção), menos tempo falta até que seja necessário agendar uma manutenção. As seguintes imagens apresentam, à esquerda, uma situação em que não é necessário efetuar a manutenção e, à direita, uma situação que requer manutenção.

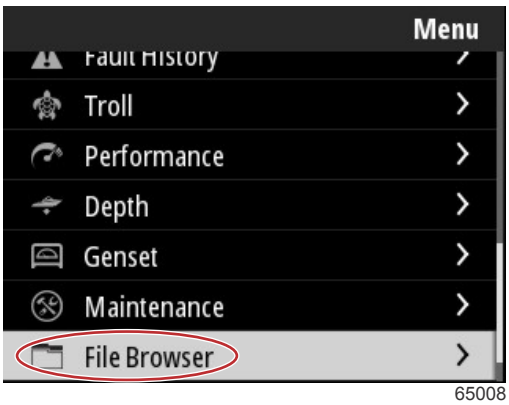




64969

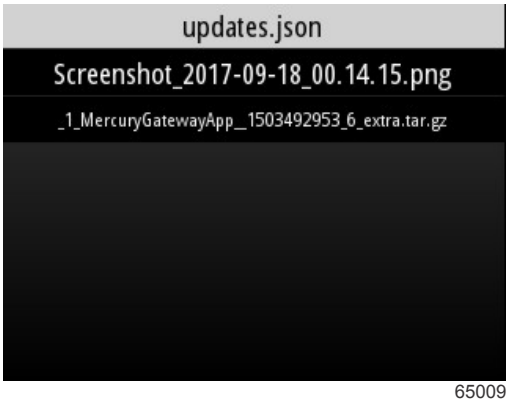
Browser de ficheiros

Utilize os botões **Up arrow** e **Down arrow** para realçar a opção "File Browser" no menu principal.



65008

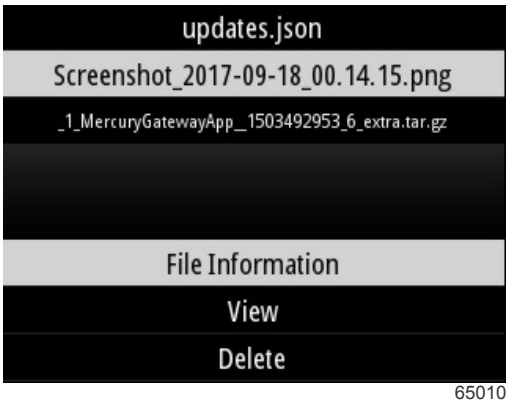
Prima o botão **Enter** para apresentar o conteúdo do browser de ficheiros.



65009

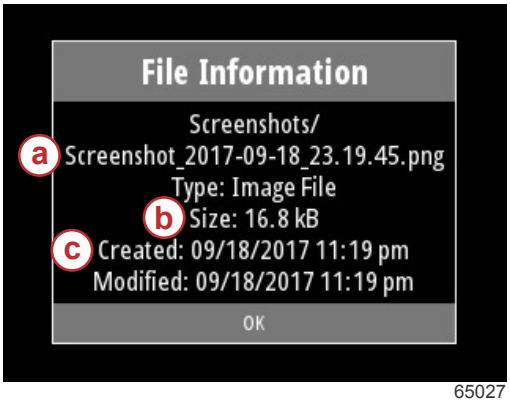
Conteúdo do browser de ficheiros

Estão disponíveis opções para verificar as informações do ficheiro, ver o ficheiro ou eliminar o mesmo.



65010

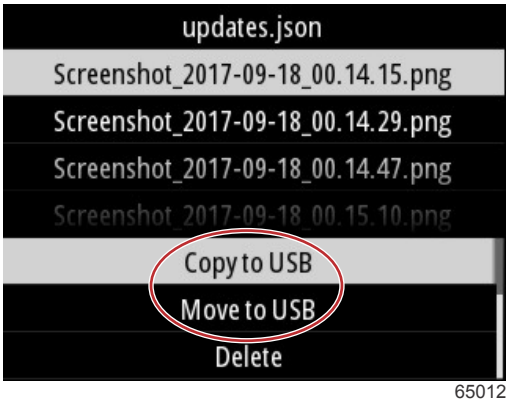
As informações do ficheiro apresentam o nome e tamanho do ficheiro, bem como a data e hora em que foi criado.



65027

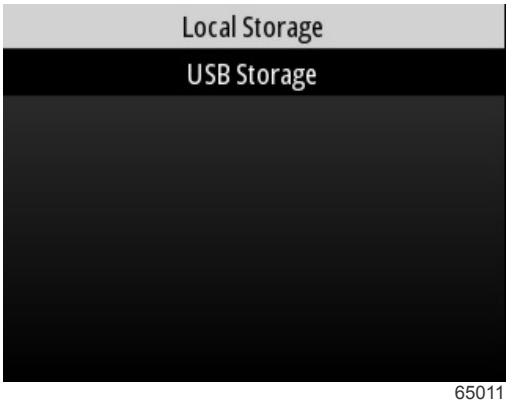
a - Nome do ficheiro
b - Tamanho do ficheiro
c - Data e hora da criação do ficheiro

Se inserir uma pen USB no VesselView, serão apresentadas mais duas opções que podem ser executadas com um ficheiro: "copy to USB" (copiar para USB) e "move to USB" (mover para USB). Com a pen USB inserida, o operador pode escolher entre aceder aos ficheiros em "VesselView—Local Storage" (VesselView—armazenamento local) ou "USB drive —USB Storage" (pen USB—armazenamento USB).



65012

Opções USB adicionais

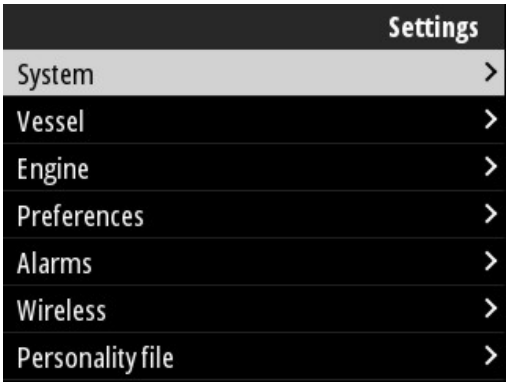


65011

Localizações de armazenamento locais e amovíveis

Configurações

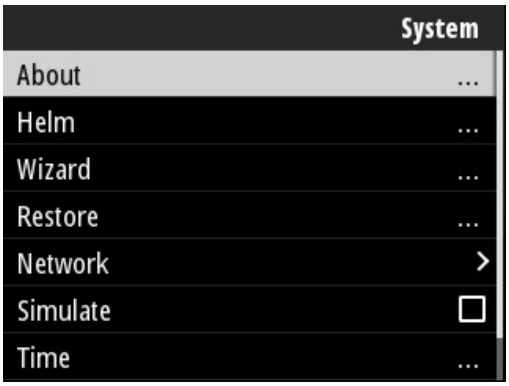
No menu "Settings" (definições), estão disponíveis sete categorias para definir ou alterar os dados de apresentação no VesselView. Muitas das definições são determinadas pelas seleções efetuadas durante o "Setup Wizard" (assistente de configuração), mas estas seleções podem ser alteradas a qualquer momento realçando uma categoria e selecionando uma das opções associadas.



64983

Sistema

O sistema inclui as seguintes definições: "About" (acerca de), "Helm" (leme), "Wizard" (assistente), "Restore" (restaurar), "Network" (rede), "Simulate" (estimular), "Time" (tempo) e "Check for Updates" (procurar atualizações).



65351

Sobre

Ao realçar a opção "About" e premir o botão **Enter**, é apresentado um ecrã com a versão de software e revisão da aplicação, a capacidade do hardware, o número de série e informações de direitos de autor.

A opção "Support" (assistência) na parte inferior do ecrã descreve como criar uma captura do ecrã "About". O método de criação de uma captura de ecrã é também abordado no **Capítulo 2 - Criar capturas de ecrã**.

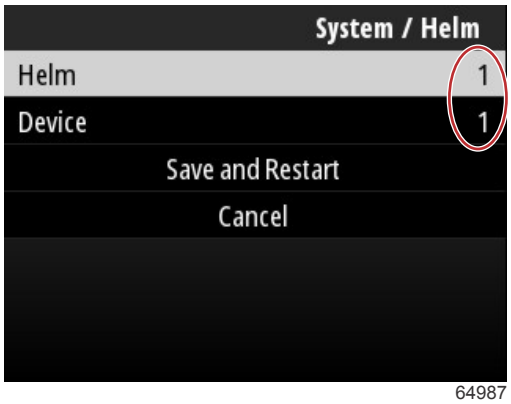
65022

Versão atual do software e revisão da aplicação

Leme

A opção "Helm" permite que o operador atribua um número de identificação de localização ao dispositivo VesselView e ao leme no qual está instalado. Este número de identificação é importante quando existe mais de um leme numa embarcação. A atribuição de diferentes números de identificação previne a ocorrência de erros de comunicação na rede.

Para atribuir novos número de identificação, é necessário reiniciar o VesselView.



64987

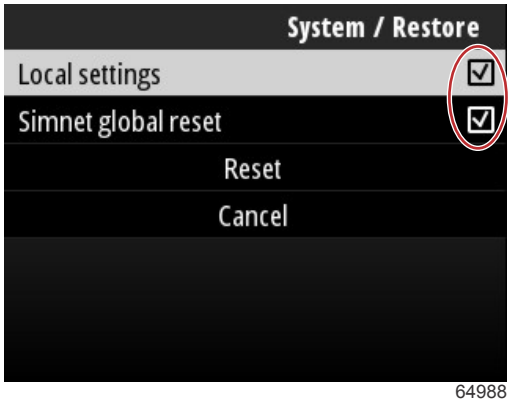
Número de identificação de localização

Assistente

O assistente de configuração consiste num processo de vários passos, no qual o operador introduz informações específicas sobre o motor e a embarcação para que o VesselView possa funcionar corretamente. Normalmente, o operador é orientado no processo do assistente de configuração da primeira vez que o VesselView é iniciado. É possível efetuar alterações ao assistente de configuração a qualquer momento. Siga as instruções e os pedidos no ecrã para efetuar alterações e concluir o assistente de configuração.

Restaurar

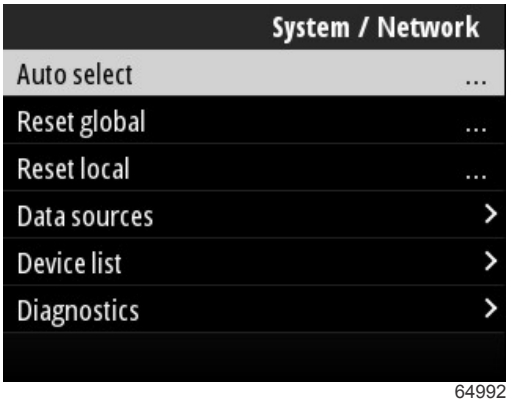
A função "Restore" restaura todas as definições personalizadas no VesselView. Se marcar a opção "Local settings" (definições locais), as definições são repostas apenas na unidade VesselView que está atualmente a ser utilizada pelo operador. Se marcar a opção "Simnet global reset" (reposição global Simnet), todos os dispositivos Simrad e Navico são repostos, bem como todas as unidades VesselView ligadas à rede NMEA 2000.



64988

Rede

Se selecionar a opção **Network**, o operador pode selecionar automaticamente dispositivos nas redes SmartCraft e NMEA 2000, repor definições locais ou globais, definir caminhos de comunicação de fontes de dados, apresentar a lista atual de dispositivos e realizar diagnósticos.

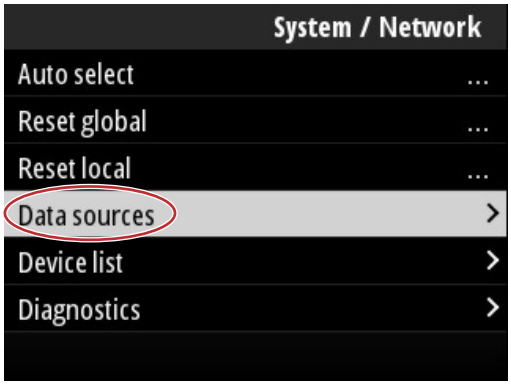


64992

Opções de rede

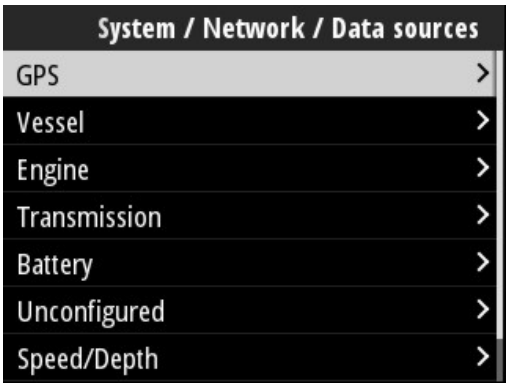
Nas definições de rede, encontra-se o separador "Data sources" (fontes de dados).

Utilizando o botão **Down arrow**, desloque no ecrã até à opção "Data sources".



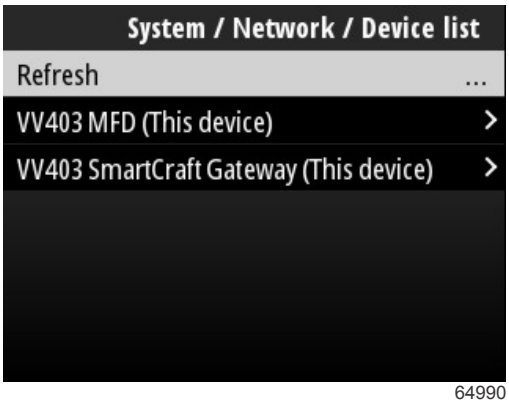
64855

Será apresentado um ecrã com dispositivos e sensores de dados associados ao motor e à embarcação. Algumas opções podem não ser aplicáveis, consoante o conjunto de potência da embarcação. Prima o botão **Enter** para apresentar uma seleção de fontes para transmissão de dados de um dispositivo ou de um sensor. Utilize os botões **Up arrow** e **Down arrow** para percorrer as seleções.



64856

Na opção "Device list" (lista de dispositivos), pode ser útil realçar e selecionar o separador "Refresh" (atualizar) caso tenha sido instalado um novo dispositivo. **Refresh** (atualizar) irá consultar a rede e apresentar todos os dispositivos que estão a responder devidamente à consulta.



64990

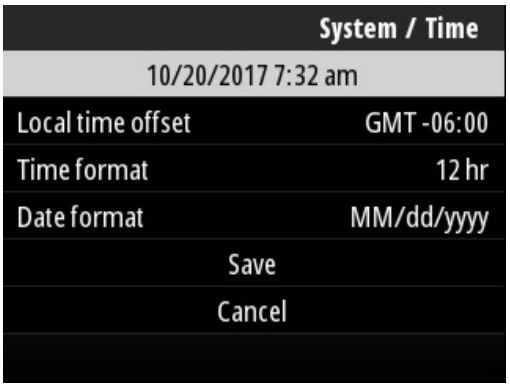
Selecionar "Diagnostics" (diagnósticos) apresenta ao operador a atividade atual em todos os barramentos CAN ativos. As taxas de transmissão e receção podem ser consultadas em tempo real. Esta funcionalidade pode ser útil para solucionar problemas de rede.

Simulação

O modo "Simulate"(simular") é utilizado ao nível do concessionário, para mostrar aos clientes as características de apresentação do VesselView. Quando a unidade se encontra no modo "Simulate", os dados apresentados no ecrã não deverão ser interpretados como informações de navegação. Todos os dados apresentados durante o modo "Simulate" são gerados aleatoriamente.

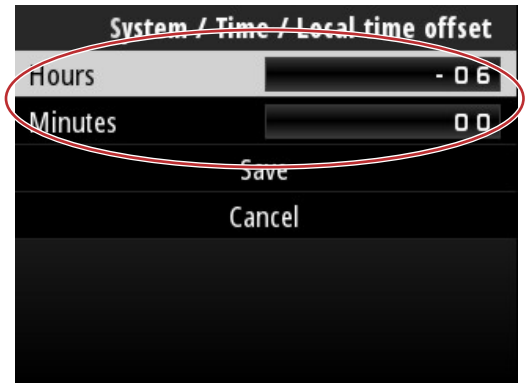
Hora

O tempo é controlado pela unidade de GPS da embarcação. Quando é estabelecida uma correção de GPS, a apresentação do tempo é atualizada automaticamente. Uma compensação de hora local pode definir a hora a partir do fuso horário de partida ou do fuso horário de chegada, se necessário. No ecrã de compensação de tempo, utilize os botões para percorrer os campos de dados ativos e aplicar a compensação de tempo pretendida. Realce "Save" e prima o botão **Enter** para manter as alterações. Para instruções detalhadas sobre como ativar os campos de dados, consulte **Introduzir texto e números**. O formato de hora pode ser selecionado como 12 ou 24 horas. O formato de hora pode ser alterado de acordo com as preferências do operador. Isto pode ser importante ao visualizar uma lista de falhas, onde é registada e apresentada a data e hora da falha. Realce a opção "Save" e prima o botão **Enter** para guardar todas as alterações.



65278

Opções de data e hora

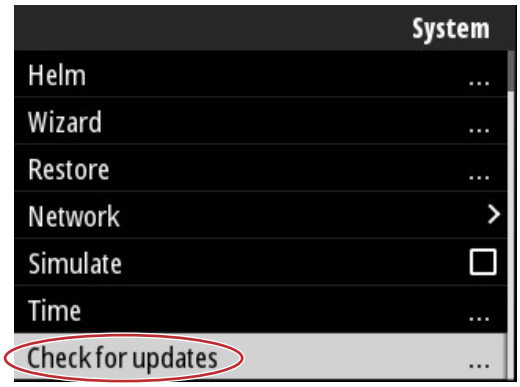


65283

Compensação de tempo em horas e minutos

Procurar atualizações

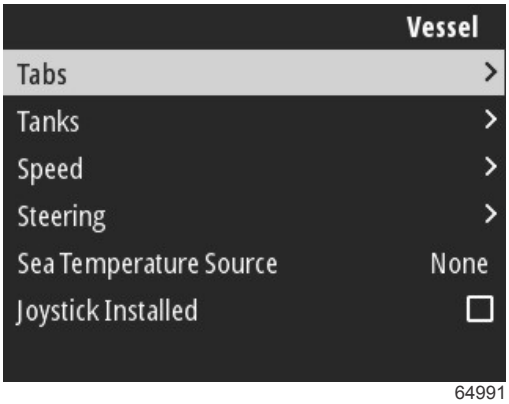
A opção "Check for updates" (procurar atualizações) procura atualizações de software para o VesselView na Internet. Para instruções detalhadas, consulte o **Capítulo 4 - Atualizar através de uma ligação Wi-Fi**.



65285

O barco

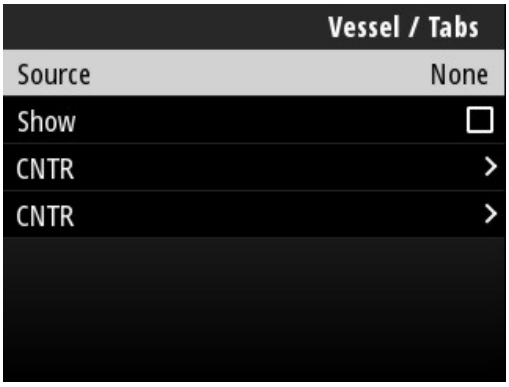
As definições da embarcação aplicam-se aos sensores e transmissores no barco que estão separados do conjunto de potência. Algumas opções poderão não estar ativas, dependendo de como a embarcação está equipada. Os itens nas definições da embarcação incluem: "Tabs" (abas), "Tanks" (depósitos), "Steering" (direção), "Sea Temperature Source" (fonte de temperatura do mar) e "Joystick Installed" (joystick instalado).



64991

Guias

A opção "Tabs" permite ao operador selecionar o barramento CAN que irá transmitir os dados das abas, bem como selecionar o motor que controla as abas através dos controlos do leme.

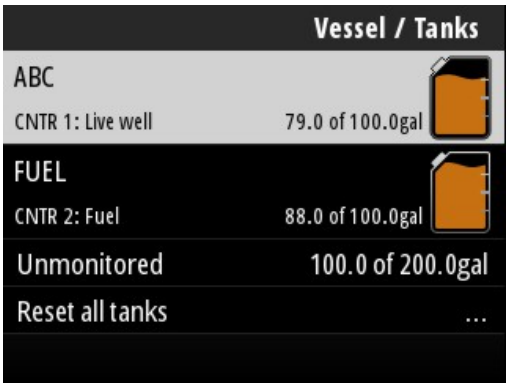


65353

Se marcar a opção **Show** (mostrar), a posição da aba será apresentada no ecrã.

Tanques

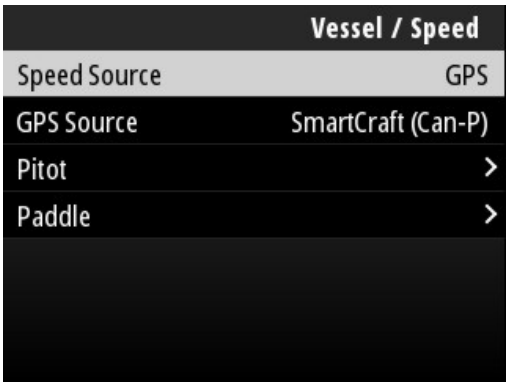
A configuração do depósito está incluída no assistente de configuração, mas podem ser efetuadas alterações ao número, volume e tipo de depósitos a qualquer altura.



65354

Velocidade

Os dados de velocidade estão também incluídos no assistente de configuração, mas é possível efetuar alterações a qualquer altura relativamente ao método que o VesselView utiliza para obter os dados de velocidade. A seleção do barramento CAN que transmite os dados de velocidade pode ser alterada. A estratégia de velocidade utilizando os sensores de pitot e roda de pás pode ser utilizada em embarcações sem transmissor GPS.

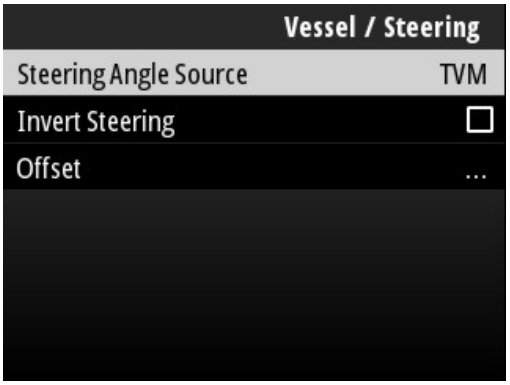


65355

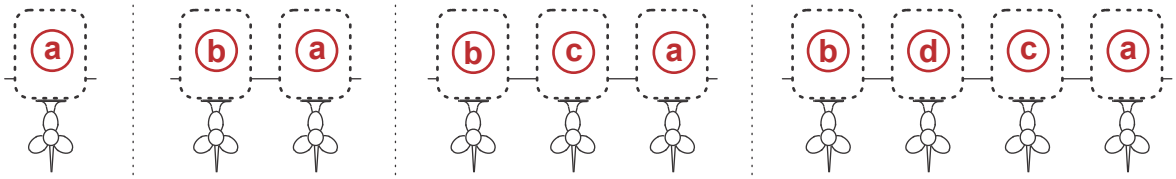
A fonte de velocidade determina o modo como os dados são obtidos. Uma estratégia utiliza os dados do pitot e da roda de pás para determinar a velocidade da embarcação. Se for selecionada a estratégia, é necessário selecionar o motor que será a fonte dos dados do pitot e da roda de pás. O GPS utiliza dados da unidade GPS para determinar a velocidade. Se for selecionado o GPS, é necessário selecionar a rede BUS adequada como fonte de dados GPS para o VesselView.

Direção

Os dados de origem da direção podem ser selecionados para virem do PCM ou do módulo do vetor de empuxo do TVC, com opções para mostrar os dados na tela, inverter a manobra de direção e estabelecer um grau de compensação da direção.



65356



60056

Opções de atribuição da unidade

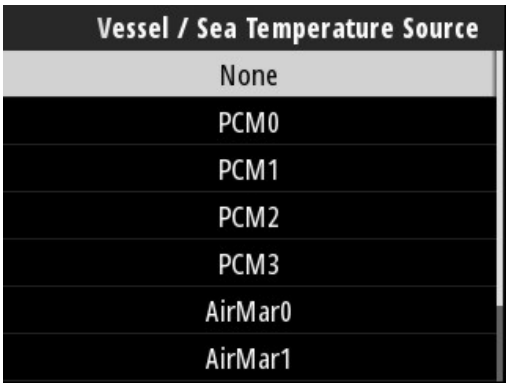
a - PCM0 = estibordo ou estibordo externo
b - PCM1 = bombordo ou bombordo externo
c - PCM2 = estibordo interno ou central
d - PCM3 = bombordo interno

A opção Inverter direção é útil quando há um VesselView que é virado para a parte de trás. Neste caso, os dados de direção coincidirão com o ponto de vista do operador.

A compensação da direção é usada para alinhar o motor de popa, unidade de tração ou motor interno a zero graus. Quando a unidade é posicionada perpendicular ao casco, o ângulo de direção exibido na tela não pode coincidir com o sensor de direção na unidade. Para ajustar para esta variância, selecione a janela de Compensação. A caixa de Calibração de Ângulo de Direção aparece. A Compensação será aplicada selecionando o Botão calibrado da linha Zero. Observe que a compensação não muda na tela do monitor até que o botão Salvar seja selecionado.

Fonte de temperatura do mar

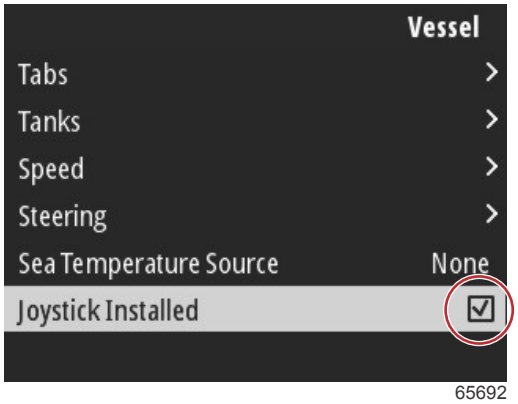
A seleção do motor ou rabeta que transmite os dados de temperatura da água pode ser alterada. Consulte o ponto **Steering** neste capítulo para as posições PCM do motor e da rabeta. Também é possível escolher seleções adicionais para transmissores AirMar©.



65357

Joystick instalado

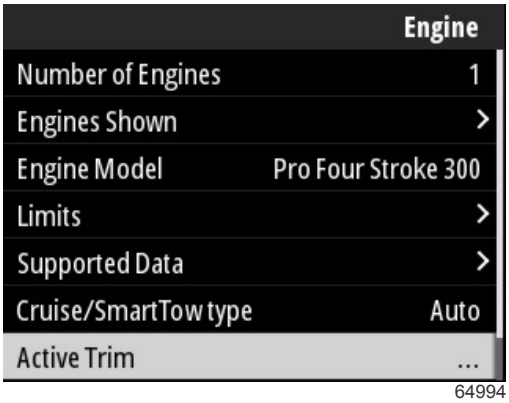
No caso de embarcações com pilotagem por joystick, realce e selecione a opção da caixa de verificação "Joystick Installed" (joystick instalado). Ao fazê-lo, estará a assegurar de que as entradas do sistema iniciadas pelo joystick são detetadas pela unidade VesselView.



65692

Motor

Muitas das opções de definições no separador "Engine" (motor) foram definidas durante o processo do assistente de configuração, mas é possível efetuar alterações às definições do motor a qualquer momento.



64994

Número de Motores

Este número representa o número total de motores na embarcação.

Motores Mostrados

Este número representa o número de motores a apresentar nesta unidade VesselView.

Modelo do Motor

Se realçar e selecionar o modelo do motor, é aberta uma lista dos motores de popa Mercury e dos motores MerCruiser para efetuar a seleção.

Limites

Os limites ajudam a definir intervalos específicos para muitos parâmetros de dados de motor, como: RPM, temperatura do líquido de refrigeração, temperatura do óleo, tensão da bateria e pressão de sobrealimentação. As alterações efetuadas aos limites não afetam o conjunto do motor ou a operação da programação Engine Guardian da Mercury. Os limites de motor atuais são determinados pelo módulo de controlo programado de fábrica no motor.

Configuração	Descrição
Mín.:	O valor da base do gráfico na tela
Máx.:	O valor da parte superior do gráfico na tela
Alerta de mínimo:	O valor na parte superior da seção colorida inferior do gráfico na tela
Alerta de máximo:	O valor na parte inferior da seção colorida superior do gráfico na tela

Os padrões mínimos e máximos são predefinidos de fábrica para o conjunto de motor escolhido durante o Assistente de Configuração ou no menu Configuração dos Motores. Aumentar ou diminuir os valores mínimos e máximos de alerta é geralmente considerado como preferência pessoal do velejador.

Dados suportados

"Supported Data" (dados suportados) permite que o operador selecione os tipos de dados que o VesselView deve apresentar. A lista de fontes de dados depende do conjunto de potência selecionado durante o assistente de configuração. Selecione na caixa de verificação correspondente os itens que pretende visualizar no VesselView.

Tipo de Cruzeiro/Smart Tow

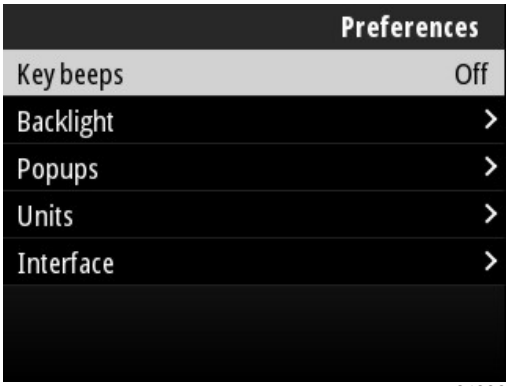
A configuração do tipo de Cruzeiro/Smart Tow permite que o operador selecione o sensor a partir do qual o programa do piloto automático do Cruzeiro e os perfis de ativação de programas do Smart Tow obtêm seus dados de velocidade. Rotação do motor ou dados de velocidade do GPS são as opções. Selecionar Automático fará o VesselView consultar a rede sobre uma fonte de dados baseada em velocidade e usar essa seleção para os recursos de Cruzeiro e Smart Tow.

Active Trim

A configuração do Active Trim está incluída no processo do assistente de configuração, mas é possível efetuar alterações a qualquer momento. Siga as mensagens e pedidos no ecrã para alterar e concluir a configuração do Active Trim.

Preferências

As opções **Preferences** no menu **Settings** incluem os aspetos visual e sonoro da unidade VesselView.



64996

Sons das teclas

Sempre que um botão é premido na unidade, é emitido um som correspondente para informar o utilizador de que a ativação da tecla foi reconhecida. Existem opções para definir os sons das teclas como baixos, normais ou altos e para os desligar.

Luz do visor

O nível de luminosidade do ecrã pode ser alterado em incrementos de dez por cento, entre 10 e 100 por cento. Esta percentagem será aplicada aos restantes ecrãs SmartCraft e medidores de ligação na embarcação.

Para reduzir ou aumentar a retroiluminação da unidade VesselView relativamente aos outros instrumentos, a opção "Local gain" (reforço local) pode ser alterada para tornar a visualização do ecrã VesselView mais confortável em diferentes condições de iluminação.

Pop-ups

É possível ligar ou desligar as janelas pop-up para o estado de compensação marcando ou desmarcando a caixa pop-up relativa à compensação.

Para as janelas pop-up de compensação, a duração da apresentação da janela pop-up no ecrã pode ser definida para dois, cinco ou dez segundos.

Unidades

Os itens de dados individuais podem ser personalizados para serem apresentados em diferentes unidades de medida. O seguinte gráfico apresenta as opções de unidades de medida para cada item de dados.

Dados	Unidades
Distância	nm, km ou mi
Distância curta	ft, m ou yd
Velocidade	kn, kph ou mph
Velocidade do vento	kn, kph, mph ou m/s
Profundidade	m, ft ou fa
Altitude	m ou ft
Informação de altitude	Geoid ou WGS-84
Direção	°M ou °T
Temperatura	°C ou °F
Volume	L ou gal
Economia	Distância/volume, volume/distância, mpg, g/mi, km/L ou L/100km
Pressão	em Hg, bar, psi ou kPa
Pressão barométrica	em Hg, mb ou hPa

Interface

As definições de interface controlam o aspeto do ecrã do VesselView.

Se realçar a opção "Home Screen" (ecrã inicial), será apresentada uma lista de itens de dados. Para que o item de dados seja apresentado no ecrã principal do VesselView, marque a caixa correspondente para esse item. Podem ser marcados, no máximo, quatro itens para serem apresentados.

A opção "System Panel" (painel de sistema) permite que o operador selecione até cinco itens para ocuparem o painel de sistema, localizado no lado esquerdo do ecrã principal. Aceda a Settings>Preferences>Interface>System Panel (definições>preferências>interface>painel do sistema) para selecionar os itens de dados a apresentar. Consulte **System** (sistema).

Alarmes

A definição "Alarms" (alarmes) permite que o operador visualize todas falhas e alarmes anteriores e atuais e que selecione as falhas a apresentar como janela pop-up no ecrã.

Histórico

O VesselView arquiva todas as falhas na lista de histórico de falhas. A opção para eliminar todas as falhas elimina o histórico de falhas.

Configurações

A opção "Settings" inclui falhas relativas à profundidade da água e ao combustível remanescente. As falhas que podem ser personalizadas incluem:

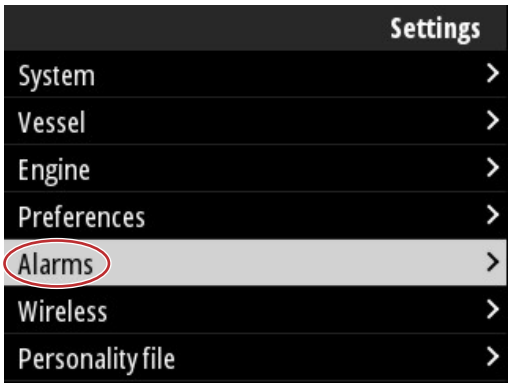
- Águas pouco profundas
- Águas profundas
- Falha de racionalidade de velocidade na água
- Nível baixo de combustível remanescente
- Nível alto de combustível remanescente

As falhas de profundidade da água e volume de combustível podem ser alteradas no que respeita às profundidades e volumes que desencadeiam as falhas. Se a caixa "Enable" (ativar) for marcada, as falhas são ativadas como janelas pop-up ativas. Se a caixa "Enable" for desmarcada, o VesselView é impedido de gerar falhas pop-up.

Para as falhas não críticas, tais como águas pouco profundas ou pouco combustível, serão emitidos seis sinais sonoros pequenos e aparecerá uma janela pop-up com uma breve descrição da falha.

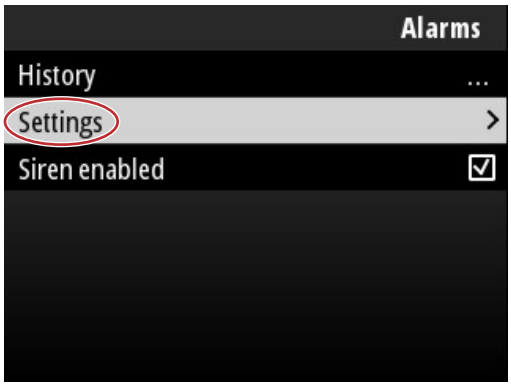
Estes tipos de falhas não mudarão a guia Mercury para vermelho. Em vez disso, a barra de cabeçalho superior ficará vermelha e exibirá o símbolo de advertência internacional.

No menu "Settings" (definições), selecione a opção "Alarms" (alarmes).



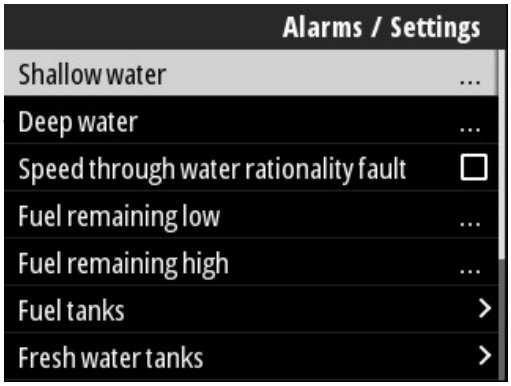
64920

Prima o botão **Enter**. Selecione a opção "Settings" no ecrã "Alarms".



64921

No ecrã "Alarms"/"Settings", existem vários itens de dados que podem ser personalizados pelo operador. Para selecionar um item de dados, utilize os botões **Up arrow** e **Down arrow** para realçar o item. Com o item pretendido realçado, prima o botão **Enter**.

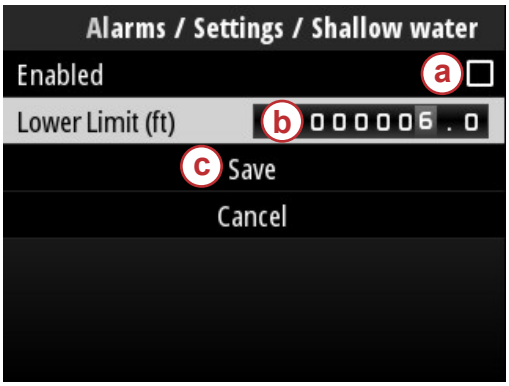


64922

No ecrã de definições do item de dados, estão disponíveis vários campos:

- "Enable" (ativar)—permite que o VesselView monitorize este valor de dados
- "Data Value" (valor de dados)—permite um aumento ou redução do valor que desencadeia uma falha

- "Save" (guardar)—grava quaisquer alterações à monitorização de falhas e ao valor de dados



64923

a - Ativar
b - Valor de dados
c - Guardar

Sirene ativada

A opção "Siren Enabled" (sirene ativada) ativa a buzina no VesselView para acompanhar a falha em janela pop-up no ecrã. Se desmarcar esta caixa, a buzina será desativada para as janelas pop-up de falhas.

Sem fios

A definição "Wireless" (sem fios) permite que o operador ligue a unidade VesselView à Internet através de um dispositivo sem fios, que é inserido na porta USB na parte posterior do monitor. Consulte o **Capítulo 4 - Atualizar através de uma ligação Wi-Fi**.

Arquivo de identidade

A "Vessel Personality" (personalidade da embarcação) é composta por todas as seleções e preferências definidas na unidade VesselView. Esta personalidade pode ser guardada no armazenamento interno ou transferida para um dispositivo externo para que seja utilizada noutras embarcações com as mesmas características gerais de embarcação.

A personalidade da embarcação pode ser importada inserindo a pen USB na parte posterior da unidade e selecionando o ficheiro de personalidade.

O ficheiro de personalidade pode ser exportado selecionando a opção de exportação e o destino do ficheiro, que poderá pertencer ao armazenamento interno ou à pen USB ligada à unidade VesselView.

Seção 4 - Procedimento de atualização de software

Índice

Procurar a versão atual de software..... 54
Download do software atual..... 54
Atualizar através de uma ligação Wi-Fi..... 54
Atualizar através da porta USB..... 59

4

Procurar a versão atual de software

A versão mais recente do software para o VesselView encontra-se disponível online para transferir no website da Mercury; https://www.mercurymarine.com. Para compreender qual a versão de software instalada no VesselView, ligue o VesselView. Se o VesselView já estiver ligado, aceda ao menu "System Controls" (controlos do sistema). Selecione Settings>System>About (configurações>sistema>acerca de) para visualizar a versão de funcionamento atual do software do VesselView.

65022

Versão atual do software e revisão da aplicação

Download do software atual

Todas as atualizações do software do VesselView podem ser encontradas no website da Mercury Marine em: https://www.mercurymarine.com. Transfira o ficheiro para uma pen USB com, pelo menos, 1 GB de capacidade. Certifique-se de que o ficheiro está ao nível da raiz da pen USB. A raiz da drive é o nível superior, onde o ficheiro não é colocado numa pasta.

65024

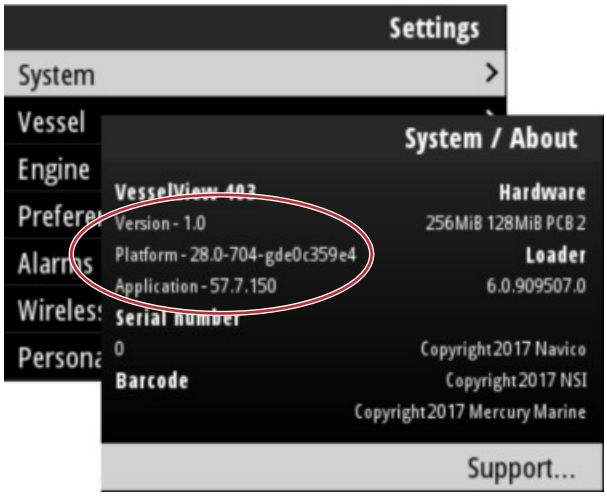
Atualizar através de uma ligação Wi-Fi

65247

a - Porta USB
b - Cobertura da porta USB
c - Dispositivo Wi-Fi

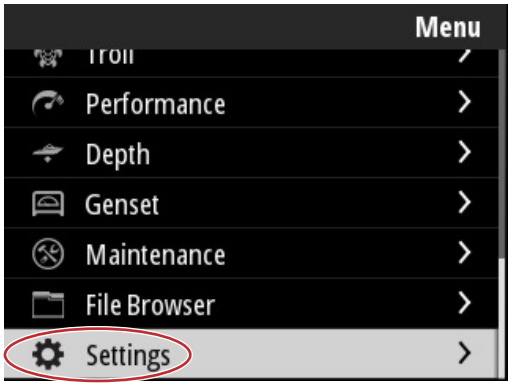
IMPORTANTE: As atualizações de software sem fios para o VesselView são efetuadas através do dispositivo Wi-Fi, na porta USB. O dispositivo deve ser corretamente inserido na porta USB para utilizar a funcionalidade sem fios.

Para identificar os números da versão e da aplicação do software VesselView atual, aceda ao menu "Settings" e realce e selecione a opção "System". Realce e selecione a opção "About" (acerca de) para visualizar as informações.



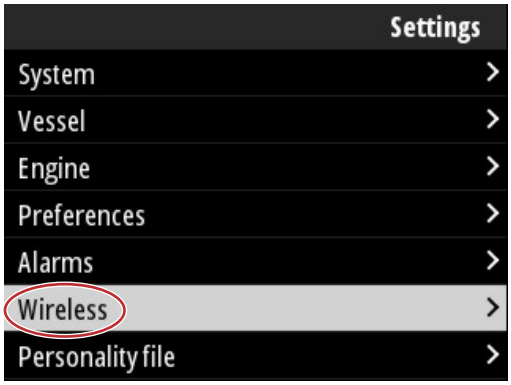
65263

Para atualizar o software VesselView, aceda ao menu "Settings".



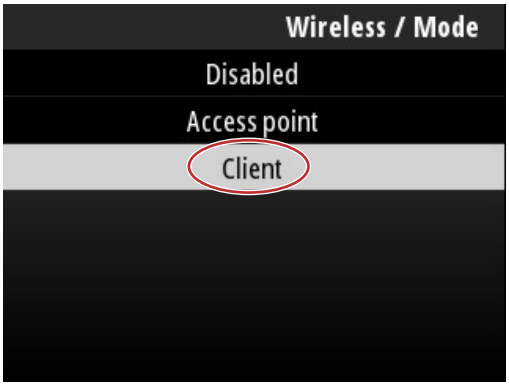
65250

Realce e selecione a opção "Wireless" (sem fios).



65251

Na maioria dos operadores, a opção "Client" (cliente) pode ser utilizada para ligar a uma fonte de Internet sem fios.

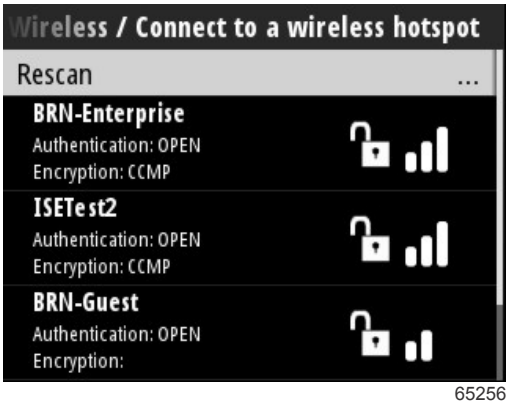


65253

Selecione a opção "Connect to a wireless hotspot" (ligar a um hotspot sem fios).

65254

Será apresentado um ecrã com todos os hotspots sem fios disponíveis. Utilize os botões **Up arrow** ou **Down arrow** para realçar e selecionar o hotspot pretendido, premindo, em seguida, o botão **Enter**.

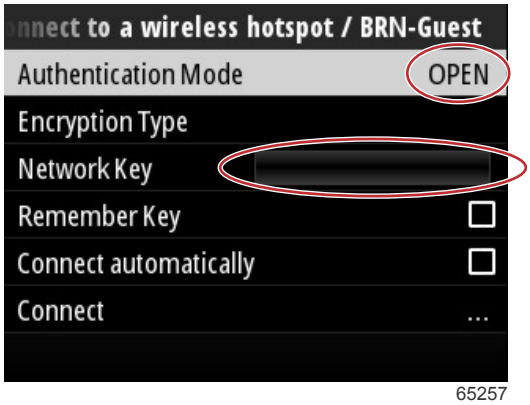


65256

Caso não sejam detetados hotspots sem fios, selecione a opção "Rescan" (reanalisar) para iniciar uma nova procura por opções de hotspot disponíveis na área.

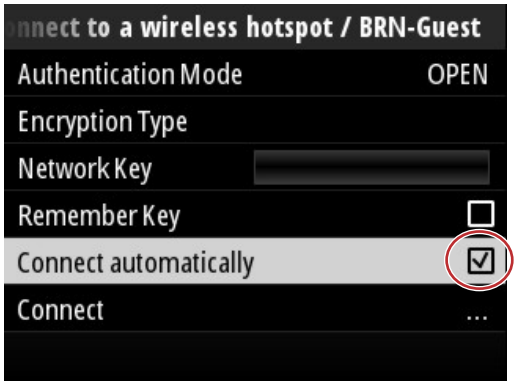
65265

Após a seleção de um hotspot, o operador deve definir o "Authentication Mode" (modo de autenticação) para "OPEN" (aberto) e introduzir a "Network Key" (chave de rede) ou palavra-passe se a ligação do hotspot estiver protegida, para poder estabelecer a ligação.



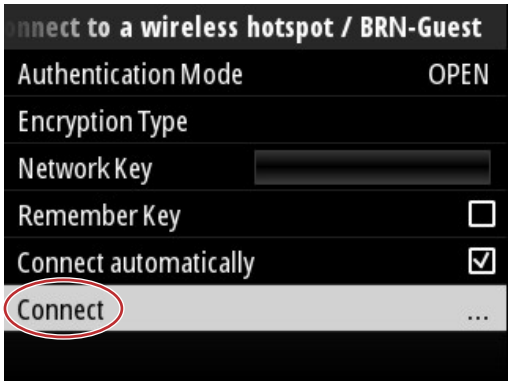
65257

Realce e marque a opção "Connect automatically" (ligar automaticamente).



65259

Realce e selecione a opção "Connect" (ligar) premindo o botão **Enter**.

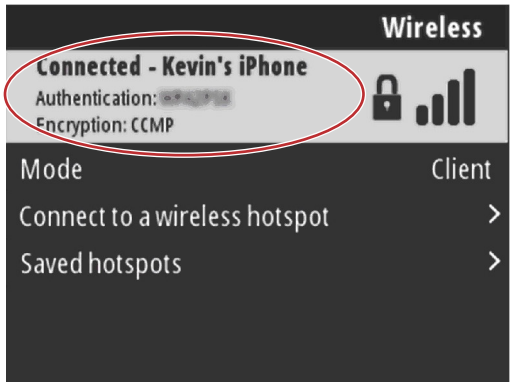


65260

O ecrã apresentará a mensagem "Connecting to data" (a ligar a dados) na parte superior. Pode demorar até um minuto a estabelecer a ligação.

65261

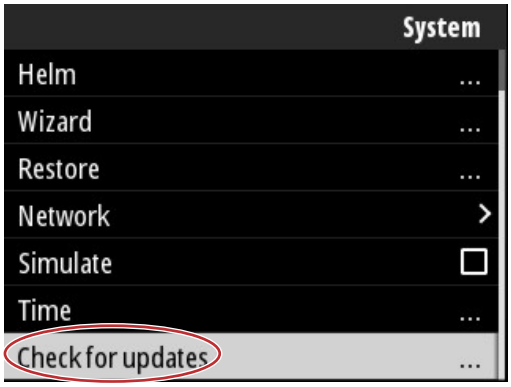
Quando a ligação sem fios estiver estabelecida, o ecrã apresentará a informação "connected" (ligado) na parte superior.



65262

No ecrã de definição "System", encontra-se a opção "Check for updates" (procurar atualizações). Utilize o botão **Down arrow** para realçar "Check for updates" e prima o botão **Enter** para procurar ficheiro de software atuais na Internet.

IMPORTANTE: Certifique-se de que o dispositivo Wi-Fi está inserido na unidade VesselView e de que está disponível um hotspot acessível.



65264

Se for encontrada uma versão mais recente do software operativo, o VesselView irá pedir ao operador para transferir o ficheiro ou ignorar a atualização.

65686

Após selecionar a opção "Download" (transferir), é apresentado o ecrã de transferência, informando o operador de que se encontra em curso a transferência do ficheiro para o VesselView.

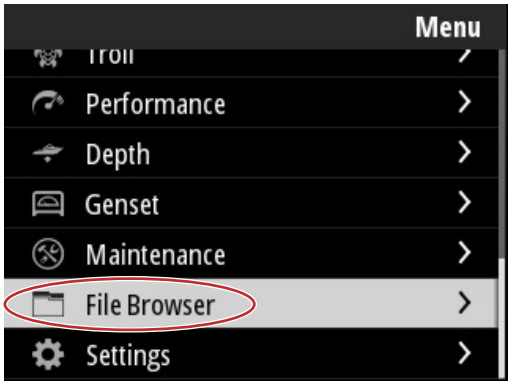
65688

Quando a transferência da atualização estiver concluída, o operador será informado de que o ficheiro está pronto para ser instalado. O operador pode realçar e selecionar a opção "Restart Now" (reiniciar agora), para instalar a atualização imediatamente, ou realçar e selecionar a opção "Cancel" (cancelar) para instalar a atualização posteriormente, acedendo ao menu "File Browser" e procurando o ficheiro.

65689

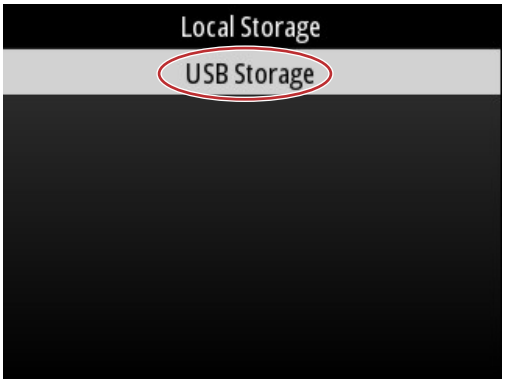
Atualizar através da porta USB

1. Transfira a versão de software atual a partir do website da Mercury. Copie o ficheiro para uma pen USB com espaço suficiente.
2. Ligue a chave de ignição e verifique se o VesselView está ligado. Aguarde até que o VesselView esteja completamente iniciado.
3. Insira totalmente a pen USB na porta de cartões VesselView.
4. Prima o botão **Menu** para abrir o ecrã do menu principal na unidade VesselView.
5. Prima os botões **Up arrow** ou **Down arrow** para aceder à opção "File Browser".



64935

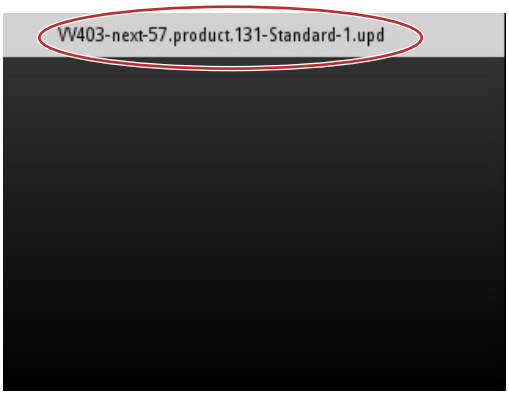
6. Selecione "USB Storage" (armazenamento USB) nas opções apresentadas.



64936

7. Selecione o ficheiro de atualização que foi carregado para a pen USB. Com o ficheiro pretendido realçado, prima o botão **Enter**.

   NOTA: *A seguinte imagem é apresentada apenas para fins ilustrativos. O nome do ficheiro de atualização pode variar.*



64937

8. O VesselView notifica o operador e apresenta um ecrã informativo. Não desligue a unidade durante o processo de atualização. Aguarde até que a barra de progresso indique que a atualização terminou.
9. Será apresentado um pedido para remover o dispositivo USB quando a atualização estiver quase a terminar.