









# INHOUDSOPGAVE

## Hoofdstuk 1 - Om te beginnen

|                                                                              |   |                                                                              |    |
|------------------------------------------------------------------------------|---|------------------------------------------------------------------------------|----|
| Conformiteitsverklaring.....                                                 | 2 | Aansluitingen op het achterpaneel van de VesselView 502.....                 | 9  |
| VesselView 502.....                                                          | 2 | Overzicht VesselView 702-bedieningselementen op voorkant.....                | 9  |
| Testrapporten.....                                                           | 2 | Gebruik van de bedieningselementen op de voorkant van de VesselView 702..... | 9  |
| Betrokken aangemelde instantie.....                                          | 2 | Aansluitingen op het achterpaneel van de VesselView 702.....                 | 10 |
| VesselView 702.....                                                          | 2 | VesselView 703 Front Controls.....                                           | 10 |
| Testrapporten.....                                                           | 3 | VesselView 703 Front Control Operations.....                                 | 10 |
| Betrokken aangemelde instantie.....                                          | 3 | VesselView 703 Rear Panel Connections.....                                   | 11 |
| VesselView 703.....                                                          | 3 | VesselView 903 Front Controls.....                                           | 11 |
| Testrapporten.....                                                           | 3 | VesselView 903 Front Control Operations.....                                 | 11 |
| Betrokken aangemelde instantie.....                                          | 3 | VesselView 903 Rear Panel Connections.....                                   | 12 |
| VesselView 903.....                                                          | 4 | Overzicht van VesselView Link.....                                           | 12 |
| Testrapporten.....                                                           | 4 | VesselView-verbindingaansluitingen.....                                      | 13 |
| Betrokken aangemelde instantie.....                                          | 4 | Onderhoud van het apparaat.....                                              | 13 |
| Overzicht VesselView.....                                                    | 4 | Displayscherm reinigen.....                                                  | 13 |
| Onderdelen van het VesselView-scherm en hun beschrijving.....                | 5 | Schoonmaken van de mediapoort.....                                           | 13 |
| Home Page.....                                                               | 7 |                                                                              |    |
| Overzicht VesselView 502-bedieningselementen op voorkant.....                | 8 |                                                                              |    |
| Gebruik van de bedieningselementen op de voorkant van de VesselView 502..... | 8 |                                                                              |    |

## Hoofdstuk 2 - Startschermen en setup-wizard

|                                                        |    |                                            |    |
|--------------------------------------------------------|----|--------------------------------------------|----|
| Het adviesscherm bij het opstarten van VesselView..... | 16 | Speed Setup (snelheidsinstelling).....     | 24 |
| Het welkomstscherm.....                                | 16 | Instelling van de Active Trim-functie..... | 24 |
| Instelwizard.....                                      | 17 | Installatiehulp afsluiten.....             | 26 |
| Import Configuration (configuratie importeren).....    | 18 | Schermpopnamen maken.....                  | 27 |
| Motor instellen.....                                   | 18 | De gegevensbron instellen.....             | 30 |
| Weergave instellen.....                                | 20 | Gegevensbronnen.....                       | 30 |
| Systeem instellen.....                                 | 21 | Gegevensschermen vergroten.....            | 31 |
| Units Setup (instelling eenheden).....                 | 21 | Instrumentenbalk.....                      | 33 |
| Tank Configuration (tankconfiguratie).....             | 21 | Engine Data Selection.....                 | 34 |

## Hoofdstuk 3 - Functies en bediening

|                                       |    |                                                              |    |
|---------------------------------------|----|--------------------------------------------------------------|----|
| Onderhoud.....                        | 38 | Curven van de primaire trimprofielen.....                    | 52 |
| Onderhoudsbeurten voor de motor.....  | 38 | Overlappen van de curven van de primaire trimprofielen.....  | 53 |
| Modus Smart Tow.....                  | 39 | SkyHook.....                                                 | 53 |
| Smart Tow (Sleepfunctie).....         | 39 | Overzicht.....                                               | 53 |
| Kenmerken.....                        | 39 | VesselView and the Design 2 Joystick.....                    | 53 |
| Smart Tow uitschakelen.....           | 43 | Functions.....                                               | 54 |
| Modus Cruise control.....             | 43 | SkyHook.....                                                 | 54 |
| Cruisecontrol.....                    | 43 | Heading.....                                                 | 55 |
| Cruise control-modus inschakelen..... | 43 | Auto Heading (automatische koers) inschakelen.....           | 55 |
| Modus Troll Control.....              | 45 | Route.....                                                   | 55 |
| Regeling langzaam varen.....          | 45 | VesselView Devices Supporting SkyHook Advanced Features..... | 58 |
| Active Trim.....                      | 48 | Advanced Features.....                                       | 58 |
| Vereisten.....                        | 48 | Heading Adjust.....                                          | 58 |
| Inleiding tot Active Trim.....        | 49 | BowHook.....                                                 | 58 |
| Hoe het werkt.....                    | 49 | DriftHook.....                                               | 59 |
| GPS.....                              | 50 | Purchasing the SkyHook Advanced Features.....                | 59 |
| Gebruik in ondiep water.....          | 50 | Heading Adjust.....                                          | 59 |
| Aanhangerpositie en Active Trim.....  | 50 | DriftHook.....                                               | 60 |
| Instelling en configuratie.....       | 50 | BowHook.....                                                 | 61 |
| Opmerkingen m.b.t. configuratie.....  | 50 |                                                              |    |
| Configuratieprocedure.....            | 50 |                                                              |    |
| Overzicht van trimprofielen.....      | 52 |                                                              |    |

---

## Hoofdstuk 4 - Setup en kalibraties

---

|                                                      |    |                                                            |    |
|------------------------------------------------------|----|------------------------------------------------------------|----|
| Instellingen activering.....                         | 64 | Sea Temp (Zeewatertemperatuur).....                        | 82 |
| Activating the Settings Menu.....                    | 64 | Motorinstellingen.....                                     | 82 |
| Touch Lock.....                                      | 65 | Engines Shown (Getoonde motoren).....                      | 82 |
| Systeeminstellingen.....                             | 66 | Engine Model (Motormodel).....                             | 83 |
| Navigeren naar het menu Settings (instellingen)..... | 66 | Limits (Grenswaarden).....                                 | 84 |
| Plaats van roeren en instrumenten.....               | 67 | Supported Data (Ondersteunde gegevens).....                | 85 |
| Instelwizard.....                                    | 67 | Cruise/Smart Tow Type (Type Cruise control/Smart Tow)..... | 87 |
| Simulate (Simuleren).....                            | 68 | Trim (Trimmen).....                                        | 87 |
| Vaartuiginstellingen.....                            | 68 | EasyLink-instellingen.....                                 | 88 |
| Tabs (Trimvinnen).....                               | 68 | EasyLink Gauge Integration.....                            | 88 |
| Brandstoftanks.....                                  | 70 | Alarmen.....                                               | 90 |
| Speed (Snelheid).....                                | 72 | Instelling Alarms (Alarmen).....                           | 90 |
| Sturen.....                                          | 75 | Instellingenbestand.....                                   | 90 |
| Vessel Control (Bootbesturing).....                  | 77 | Export (Exporteren).....                                   | 90 |
| Cameras Installed.....                               | 78 | Import (importeren).....                                   | 92 |
| Genset Enabled (Genset ingeschakeld).....            | 78 | Touchscreenkalibratie.....                                 | 93 |
| Autopilot Enabled.....                               | 80 | Kalibratie van het touchscreen.....                        | 93 |
| Maintenance Notification (Onderhoudsmelding).....    | 81 |                                                            |    |
| Prompt Navigation Autopilot.....                     | 81 |                                                            |    |

---

## Hoofdstuk 5 - Waarschuwingssignalen

---

|                                            |    |                                                            |    |
|--------------------------------------------|----|------------------------------------------------------------|----|
| Waarschuwingen—fouten en alarmen.....      | 96 | Alarmen voor ondiep water en bijna lege brandstoftank..... | 98 |
| Waarschuwingen — Storingen en alarmen..... | 96 |                                                            |    |

---

## Hoofdstuk 6 - Procedures voor software-updates

---

|                                                                         |     |                                                                     |     |
|-------------------------------------------------------------------------|-----|---------------------------------------------------------------------|-----|
| Updating the VesselView and VesselView Link Software through Wi-Fi..... | 102 | Update through the Micro SD Card.....                               | 115 |
| Update through Wi-Fi.....                                               | 102 | Downloading the Current Software.....                               | 115 |
| How to Update Your VesselView Display Software.....                     | 114 | Updating the VesselView Software with the Micro SD Memory Card..... | 116 |
| Checking Current Software Version.....                                  | 114 | Updaten van de software voor de VesselView Link Module.....         | 118 |
| Update through Wi-Fi.....                                               | 115 |                                                                     |     |

---

# Hoofdstuk 1 - Om te beginnen

1

## Inhoudsopgave

|                                                   |   |                                                     |    |
|---------------------------------------------------|---|-----------------------------------------------------|----|
| Conformiteitsverklaring.....                      | 2 | Aansluitingen op het achterpaneel van de VesselView |    |
| VesselView 502 .....                              | 2 | 502 .....                                           | 9  |
| Testrapporten .....                               | 2 | Overzicht VesselView 702-bedieningselementen op     |    |
| Betrokken aangemelde instantie .....              | 2 | voorkant .....                                      | 9  |
| VesselView 702 .....                              | 2 | Gebruik van de bedieningselementen op de voorkant   |    |
| Testrapporten .....                               | 3 | van de VesselView 702 .....                         | 9  |
| Betrokken aangemelde instantie .....              | 3 | Aansluitingen op het achterpaneel van de VesselView |    |
| VesselView 703 .....                              | 3 | 702 .....                                           | 10 |
| Testrapporten .....                               | 3 | VesselView 703 Front Controls .....                 | 10 |
| Betrokken aangemelde instantie .....              | 3 | VesselView 703 Front Control Operations .....       | 10 |
| VesselView 903 .....                              | 4 | VesselView 703 Rear Panel Connections .....         | 11 |
| Testrapporten .....                               | 4 | VesselView 903 Front Controls .....                 | 11 |
| Betrokken aangemelde instantie .....              | 4 | VesselView 903 Front Control Operations .....       | 11 |
| Overzicht VesselView.....                         | 4 | VesselView 903 Rear Panel Connections .....         | 12 |
| Onderdelen van het VesselView-scherm en hun       |   | Overzicht van VesselView Link.....                  | 12 |
| beschrijving .....                                | 5 | VesselView-verbindingaansluitingen .....            | 13 |
| Home Page .....                                   | 7 | Onderhoud van het apparaat.....                     | 13 |
| Overzicht VesselView 502-bedieningselementen op   |   | Displayscherm reinigen .....                        | 13 |
| voorkant .....                                    | 8 | Schoonmaken van de mediapoort .....                 | 13 |
| Gebruik van de bedieningselementen op de voorkant |   |                                                     |    |
| van de VesselView 502 .....                       | 8 |                                                     |    |

## Conformiteitsverklaring

### VesselView 502

Mercury Marine verklaart dat het volgende product, waarop deze verklaring betrekking heeft, voldoet aan de eisen van EU-richtlijn **1999/5/EG R&TTE** (Radio and Telecommunication Terminal Equipment), en voldoet aan alle van toepassing zijnde technische regelgeving.

De beoordeling heeft plaatsgevonden overeenkomstig **Annex IV** van bovenstaande richtlijn.

| Product | Mercury Marine VesselView 502 |
|---------|-------------------------------|
|---------|-------------------------------|

Dit product is beproefd conform de onderstaande normen.

| Standaard           | Beschrijving                                                                                                                                                                                                                                                                                    |
|---------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| EN 60950-1:2006     | Information technology equipment - Safety - Part 1: General requirements covering the essential requirements of article 3.1 (a) of the R&TTE Directive.                                                                                                                                         |
| IEC 60945:2002      | Maritime navigation and radiocommunication equipment and systems - General requirements - Methods of testing and required test results. Covering essential requirements of article 3.1(b) of the R&TTE Directive.                                                                               |
| EN 301 489-1 V1.9.2 | Electromagnetic compatibility and Radio spectrum Matters (ERM); ElectroMagnetic Compatibility (EMC) standard for radio equipment and services; Part 1: Common technical requirements [RTTE Article 3(1)(b)].                                                                                    |
| EN 300 328 V1.9.1   | Electromagnetic compatibility and Radio spectrum Matters (ERM); Wideband transmission systems; Data transmission equipment operating in the 2,4 GHz ISM band and using wide band modulation techniques; Harmonized EN covering essential requirements under article 3.2 of the R&TTE Directive. |
| EN 300 440-2 V1.4.1 | Electromagnetic compatibility and Radio spectrum Matters (ERM); Short range devices; Radio equipment to be used in the 1 GHz to 40 GHz frequency range; Part 2: Harmonized EN covering the essential requirements of article 3.2 of the R&TTE Directive.                                        |

### Testrapporten

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

### Betrokken aangemelde instantie

| Naam                   | Adres                                                                       | NB-nummer |
|------------------------|-----------------------------------------------------------------------------|-----------|
| MET Laboratories, Inc. | 914 West Patapsco Avenue, Baltimore, Maryland 21230-3432, Verenigde Staten. | 0980      |

Ik, ondergetekende, verklaar bij deze dat de hierboven vermelde apparatuur voldoet aan de eisen van bovenstaande richtlijn en de normen voor CE-markering voor verkoop in de Europese Gemeenschap.

|              | Gevolmachtigd vertegenwoordiger                                                                                                |
|--------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Adres        | Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939                                                   |
| Handtekening | John Pfeifer, President, Mercury Marine<br> |
| Datum        | 7-6-2016                                                                                                                       |

De koper, installateur en gebruiker worden gewezen op de speciale maatregelen en beperkingen voor gebruik die in aanmerking moeten worden genomen als het product in gebruik wordt genomen teneinde naleving van bovenstaande richtlijnen te behouden. Meer informatie over deze speciale maatregelen en beperkingen vindt u in de handleidingen van de producten in kwestie.

### VesselView 702

Mercury Marine verklaart dat het volgende product, waarop deze verklaring betrekking heeft, voldoet aan de eisen van EU-richtlijn **1999/5/EG R&TTE** (Radio and Telecommunication Terminal Equipment), en voldoet aan alle van toepassing zijnde technische regelgeving.

De beoordeling heeft plaatsgevonden overeenkomstig **Annex IV** van bovenstaande richtlijn.

| Product | Mercury Marine VesselView 702 |
|---------|-------------------------------|
|---------|-------------------------------|

Dit product is beproefd conform de onderstaande normen.

| Standaard       | Beschrijving                                                                                                                                                                                                      |
|-----------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| EN 60950-1:2006 | Information technology equipment - Safety - Part 1: General requirements covering the essential requirements of article 3.1 (a) of the R&TTE Directive.                                                           |
| IEC 60945:2002  | Maritime navigation and radiocommunication equipment and systems - General requirements - Methods of testing and required test results. Covering essential requirements of article 3.1(b) of the R&TTE Directive. |



| Standaard           | Beschrijving                                                                                                                                                                                                                                             |
|---------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| EN 300 440-2 V1.4.1 | Electromagnetic compatibility and Radio spectrum Matters (ERM); Short range devices; Radio equipment to be used in the 1 GHz to 40 GHz frequency range; Part 2: Harmonized EN covering the essential requirements of article 3.2 of the R&TTE Directive. |

## Testrapporten

| Laboratorium               | Nummer rapport                             |
|----------------------------|--------------------------------------------|
| EMC Technologies (NZ) Ltd. | 131216.1, 131216.2                         |
| Austest Laboratories       | 0519NAVNS57evo2_60950, 0409NAVNS57evo2_529 |

## Betrokken aangemelde instantie

| Naam                   | Adres                                                                       | NB-nummer |
|------------------------|-----------------------------------------------------------------------------|-----------|
| MET Laboratories, Inc. | 914 West Patapsco Avenue, Baltimore, Maryland 21230-3432, Verenigde Staten. | 0980      |

Ik, ondergetekende, verklaar bij deze dat de hierboven vermelde apparatuur voldoet aan de eisen van bovenstaande richtlijn en de normen voor CE-markering voor verkoop in de Europese Gemeenschap.

|              | Gevolmachtigd vertegenwoordiger                                                                                              |
|--------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Adres        | Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939                                                 |
| Handtekening | John Pfeifer, President, Mercury Marine<br> |
| Datum        | 7-6-2016                                                                                                                     |

De koper, installateur en gebruiker worden gewezen op de speciale maatregelen en beperkingen voor gebruik die in aanmerking moeten worden genomen als het product in gebruik wordt genomen teneinde naleving van bovenstaande richtlijnen te behouden. Meer informatie over deze speciale maatregelen en beperkingen vindt u in de handleidingen van de producten in kwestie.

## VesselView 703

Mercury Marine declares that the following product to which this declaration relates is in conformity with the requirements of level 1 and 2 in Australia as required by the following notices: Radiocommunication devices (Compliance Labeling) Notice 2003, Radiocommunication Labeling (Electromagnetic Compatibility) Notice 2008 and Radiocommunication (Compliance Labeling - Electromagnetic Radiation) Notice 2003 made under Section 182 of the Radiocommunication Act 1992.

| Product | Mercury Marine VesselView 703 |
|---------|-------------------------------|
|---------|-------------------------------|

| Standaard        | Beschrijving                                                                                                                                                                                                      |
|------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| IEC 60945:2002   | Maritime navigation and radiocommunication equipment and systems - General requirements - Methods of testing and required test results. Covering essential requirements of article 3.1(b) of the R&TTE Directive. |
| EN 300 32 V1.9.1 | Electromagnetic compatibility and Radio spectrum Matters (ERM); Wide band transmission systems; Data transmission equipment operating in the 2.4 GHz band and using wide band modulation techniques.              |

## Testrapporten

| Laboratorium               | Nummer rapport |
|----------------------------|----------------|
| EMC Technologies (NZ) Ltd. | 160816_1       |
| Sporton Lab                | ER402349       |

## Betrokken aangemelde instantie

Ik, ondergetekende, verklaar bij deze dat de hierboven vermelde apparatuur voldoet aan de eisen van bovenstaande richtlijn en de normen voor CE-markering voor verkoop in de Europese Gemeenschap.

|              | Gevolmachtigd vertegenwoordiger                                                                                                |
|--------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Adres        | Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939                                                   |
| Handtekening | John Pfeifer, President, Mercury Marine<br> |
| Datum        | 02/16/2017                                                                                                                     |

## Hoofdstuk 1 - Om te beginnen

De koper, installateur en gebruiker worden gewezen op de speciale maatregelen en beperkingen voor gebruik die in aanmerking moeten worden genomen als het product in gebruik wordt genomen teneinde naleving van bovenstaande richtlijnen te behouden. Meer informatie over deze speciale maatregelen en beperkingen vindt u in de handleidingen van de producten in kwestie.

### VesselView 903

Mercury Marine declares that the following product to which this declaration relates is in conformity with the requirements of level 1 and 2 in Australia as required by the following notices: Radiocommunication devices (Compliance Labeling) Notice 2003, Radiocommunication Labeling (Electromagnetic Compatibility) Notice 2008 and Radiocommunication (Compliance Labeling - Electromagnetic Radiation) Notice 2003 made under Section 182 of the Radiocommunication Act 1992.

| Product          | Mercury Marine VesselView 903                                                                                                                                                                                     |
|------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Standaard        | Beschrijving                                                                                                                                                                                                      |
| IEC 60945:2002   | Maritime navigation and radiocommunication equipment and systems - General requirements - Methods of testing and required test results. Covering essential requirements of article 3.1(b) of the R&TTE Directive. |
| EN 300 32 V1.9.1 | Electromagnetic compatibility and Radio spectrum Matters (ERM); Wide band transmission systems; Data transmission equipment operating in the 2.4 GHz band and using wide band modulation techniques.              |

### Testrapporten

| Laboratorium               | Nummer rapport |
|----------------------------|----------------|
| EMC Technologies (NZ) Ltd. | 160910_1       |
| Sporton Lab                | ER4O2349       |

### Betrokken aangemelde instantie

Ik, ondergetekende, verklaar bij deze dat de hierboven vermelde apparatuur voldoet aan de eisen van bovenstaande richtlijn en de normen voor CE-markering voor verkoop in de Europese Gemeenschap.

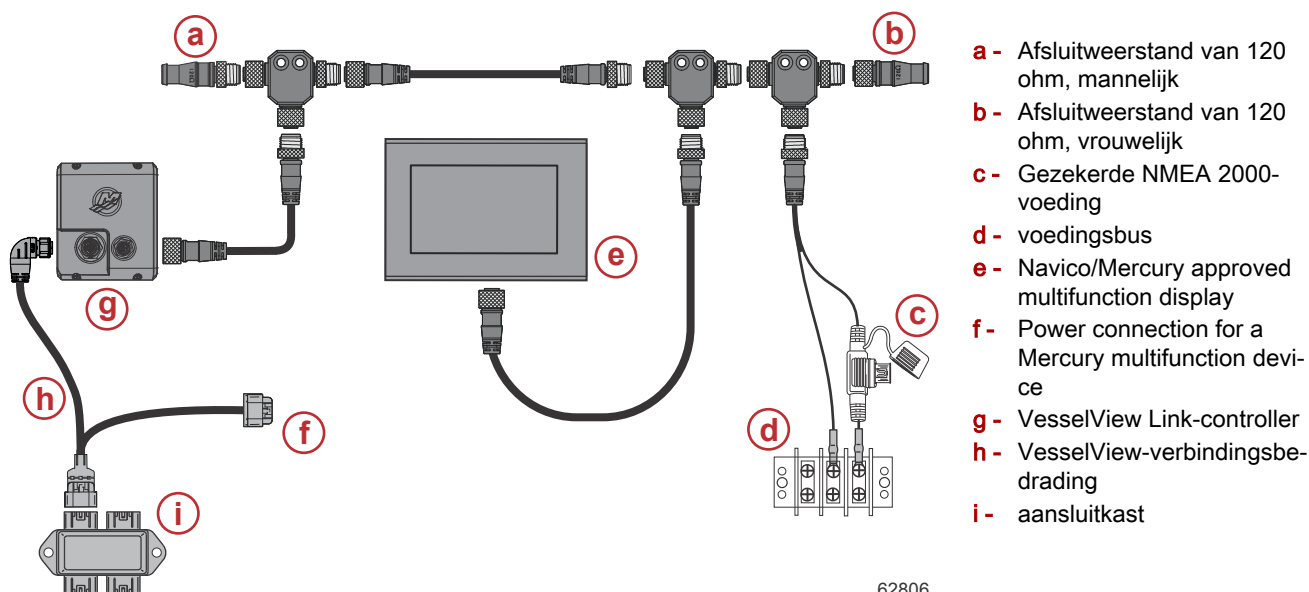
|              | Gevolmachtigd vertegenwoordiger                                                                                                |
|--------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Adres        | Mercury Marine, W6250 Pioneer Road, P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939                                                   |
| Handtekening | John Pfeifer, President, Mercury Marine<br> |
| Datum        | 02/16/2017                                                                                                                     |

De koper, installateur en gebruiker worden gewezen op de speciale maatregelen en beperkingen voor gebruik die in aanmerking moeten worden genomen als het product in gebruik wordt genomen teneinde naleving van bovenstaande richtlijnen te behouden. Meer informatie over deze speciale maatregelen en beperkingen vindt u in de handleidingen van de producten in kwestie.

### Overzicht VesselView

**BELANGRIJK:** De VesselView is een multifunctionele display (MFD) die kan worden gebruikt met producten die zijn vervaardigd door Mercury Marine Outboards, Mercury MerCruiser en Mercury Diesel. De VesselView-software kan tevens worden geïnstalleerd op compatibele display-apparatuur van de merken Lowrance® en Simrad®. Sommige functies die in deze handleiding zijn uiteengezet zullen niet werken, afhankelijk van de motorinstallatie waarmee de eenheid is verbonden.

Het VesselView bootmanagementsysteem omvat twee onderdelen: de VesselView-unit en de VesselView Link Module. De VesselView Link leest de Mercury SmartCraft-gegevens en verzendt die informatie over het NMEA 2K-netwerk.



VesselView is een uitgebreide functionaliteit die informatie over de boot weergeeft voor maximaal vier benzinemotoren of dieselmotoren. Het systeem registreert en meldt continu bedrijfsgegevens en verdere gedetailleerde informatie zoals de watertemperatuur en de waterdiepte, de trimstatus, de vaarsnelheid, de stuurhoek en de status van de tanks voor brandstof, olie, drinkwater en vuilwater.

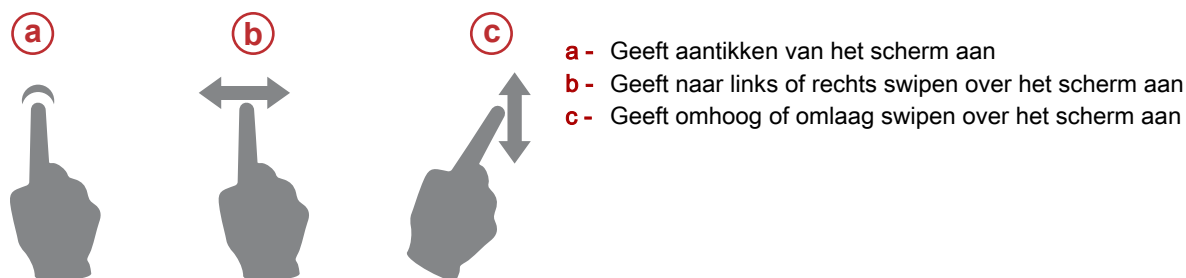
VesselView kan volledig geïntegreerd worden met het GPS-systeem van de boot of een ander apparaat dat geschikt is voor NMEA, zodat er direct informatie beschikbaar is over navigatie, vaarsnelheid en actieradius.

De VesselView is een display-uitbreiding voor Autopilot- en joystickhandelingen. Alle functies van deze besturingsorganen worden geregeld via de CAN-pad (CAN = control area network) van de Mercury Marine Autopilot. VesselView geeft aan of de modus actief of stand-by is; er verschijnen pop-ups als een boot op een routepunt arriveert die om bevestiging voor een bocht vragen. Daarnaast kan aanvullende schermtekst worden gebruikt voor het afstellen van de motoren en aandrijvingen voor een maximaal rendement.

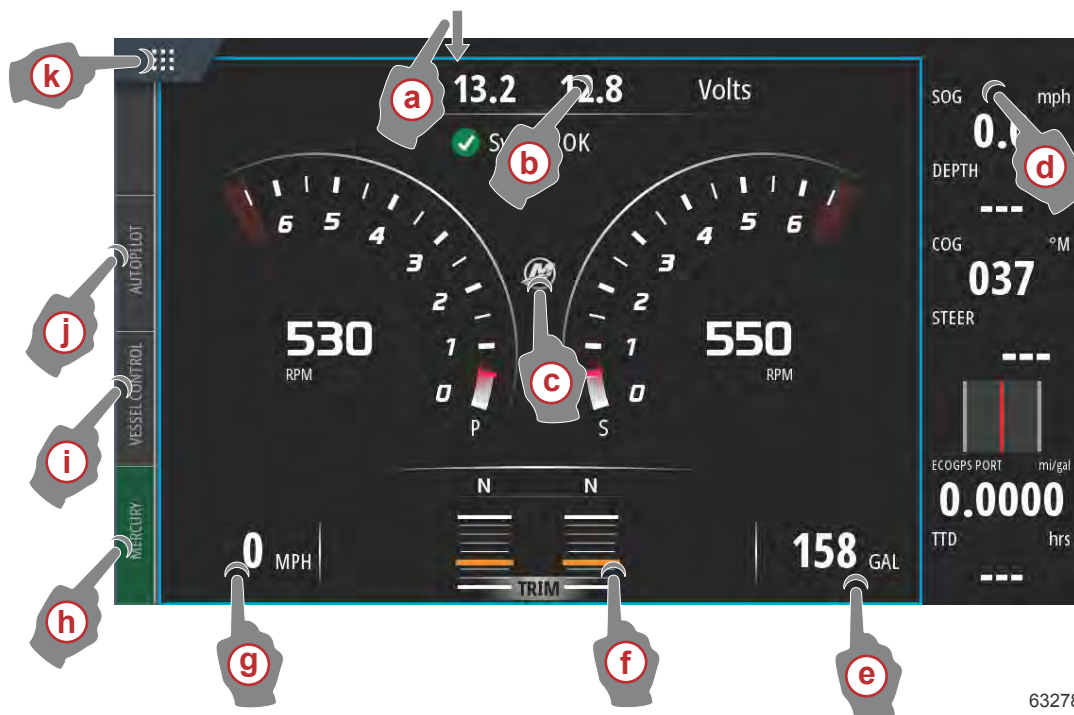
De VesselView heeft tevens een poort voor een micro-SD-kaart waarmee de configuratie van de 'vessel personality' geïmporteerd kan worden. Die kan ook door de eigenaar worden gebruikt om naar de nieuwste softwareversie te upgraden. Als er meerdere VesselViews worden gebruikt voor een toepassing met drie of vier motoren of een tweede roer, kan deze micro-SD-kaart ook voor het downloaden van die configuraties naar elke VesselView-eenheid worden gebruikt.

## Onderdelen van het VesselView-scherm en hun beschrijving

Het VesselView-scherm is opgebouwd uit meerdere velden waarin motorgegevens en actieve modi worden weergegeven. Voor het activeren en weergeven van informatie op het touchscreen kan de gebruiker de volgende handbewegingen gebruiken.



60139

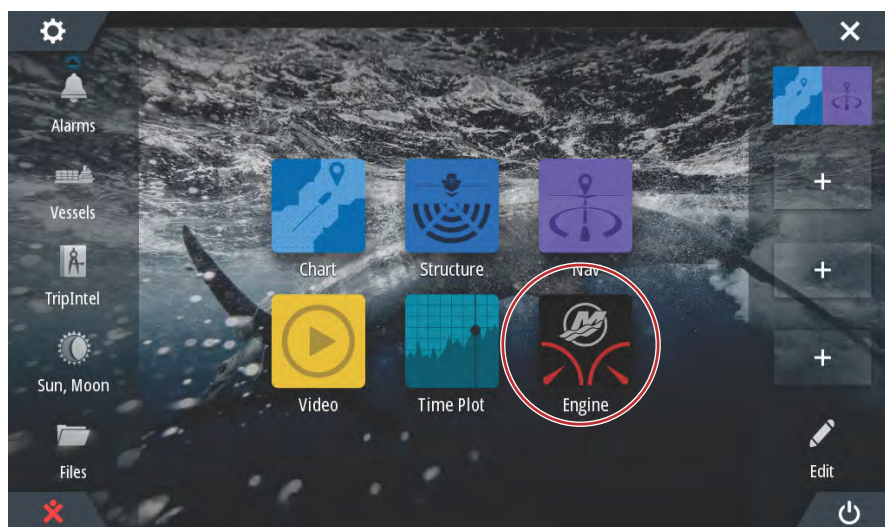


63278

- a** - Bij van buiten het touchscreen omlaag swipen over het touchscreen wordt het menu System Controls (Bedieningselementen systeem) geopend. Hier kan de gebruiker de systeeminstellingen, de stand-bymodus, de helderheid en de draadloze opties selecteren en de instrumentenbalk rechts op het scherm weergeven.
- b** - Touching this district of the screen will enlarge the data displayed
- c** - Touching the Mercury logo icon will bring up the engine data screen
- d** - Als u dit onderdeel van het scherm aanraakt terwijl de instrumentenbalk actief is, kunt u de in de instrumentenbalk weergegeven gegevens wijzigen of aanpassen. Boven de instrumentenbalk verschijnt dan de tab MENU. Op het tabblad MENU kunt u de tegels voor Autopilot of Audio in- en uitschakelen, de gegevens in balk 1 en balk 2 definiëren, aangeven hoelang de animatie van gegevens moet duren, en de opties voor gegevensweergave bewerken.
- e** - Touching this district of the screen will enlarge the data on-screen
- f** - Touching this district of the screen will enlarge the trim and tab data on-screen
- g** - Touching this district of the screen will enlarge the data on-screen
- h** - Als u de Mercury-tab aanraakt, worden de motor- en vaartuiggegevens links op het scherm weergegeven. Dit is handig als het hoofdscherm is gevuld met de gegevensschermen voor Autopilot of wordt gebruikt met een vergrote gegevensdisplay.
- i** - Touching the Vessel Control tab will bring up the autopilot features associated with VesselView
- j** - Touching the Autopilot tab will bring up Mercury autopilot features. Features are dependant on power package, and some features are downloadable through the GoFree Shop.
- k** - Touching the HOME menu will take the user to the main HOME menu screen of the VesselView unit. This screen shows the user the Navico® side of the MFD and its features, options, and settings menus. VesselView can be started by touching the Mercury Tile on this screen.

## Home Page

Soms zal de bestuurder op de VesselView de vertrouwde schermen van Mercury Marine moeten verlaten. Deze menu's en opties worden aangeduid als de Navico®-kant van VesselView. Mercury Marine biedt geen ondersteuning voor deze componenten van de unit. Neem voor meer informatie over deze kant van de VesselView contact op met Navico®. Om terug te gaan naar de navigatieschermen van de Mercury Marine-kant van de unit drukt u op de knop Home: de tegel Mercury Engine wordt dan geopend. Selecteer deze tegel om terug te gaan naar het VesselView-scherm.



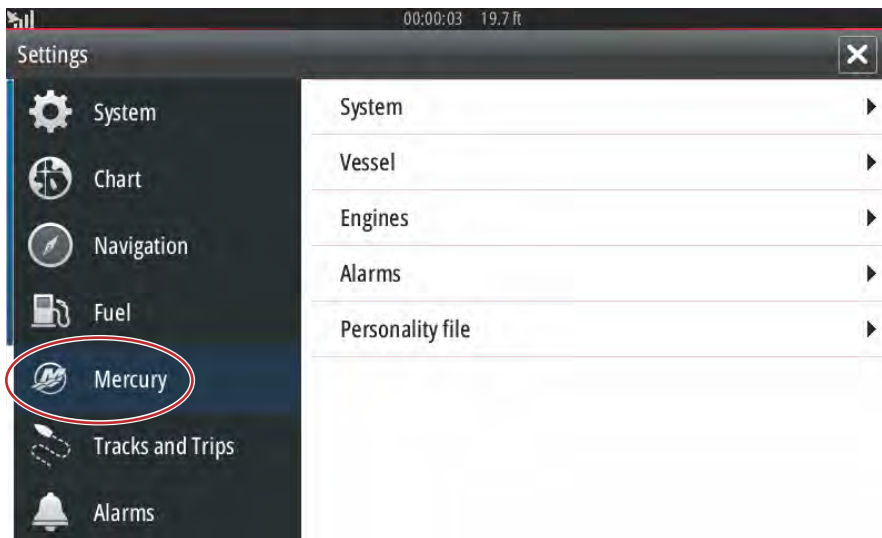
61481

U opent het scherm System Controls (Bedieningselementen systeem) door van boven het touchscreen omlaag te swipen over het touchscreen. Hier kunt u het Mercury-menu Settings (Instellingen) gebruiken, de unit in stand-by zetten, de helderheid van het scherm aanpassen, de nachtmodus gebruiken, de Touch-vergrendelingsfunctie inschakelen, de draadloze connectiviteit aanpassen en de instrumentenbalk rechts op het scherm activeren.



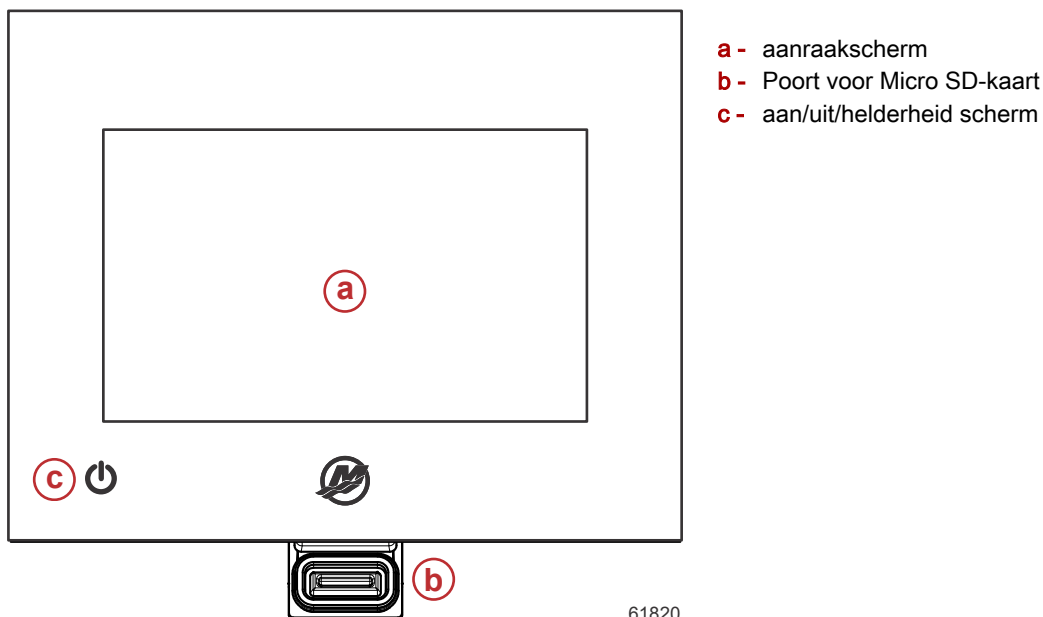
61482

Selecteer in het menu Settings (Instellingen) van het venster System Controls (Bedieningselementen systeem) het Mercury-symbool om wijzigingen aan te brengen in de VesselView-functies. Alle voorkeuren en instellingen voor VesselView zijn ondergebracht onder de Mercury-instellingen. Alle andere menu-opties zijn van toepassing op de Navico®-kant van de MFD. Voor informatie over deze functies moet u zich direct wenden tot Navico®.



61483

### Overzicht VesselView 502-bedieningselementen op voorkant



61820

### Gebruik van de bedieningselementen op de voorkant van de VesselView 502

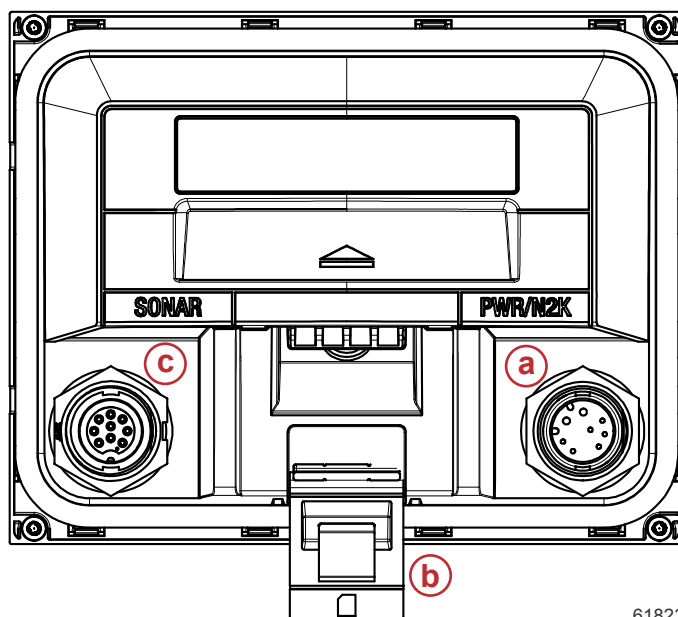
**Touch screen:** The screen on VesselView 502 has numerous districts that are touch sensitive and operated with a touch, or with a vertical or horizontal swipe.

**Poort voor Micro SD-kaart:** Via de kaartlezer kunt u de VesselView-software upgraden, navigatiekaarten uploaden en routepunten en instellingen opslaan.

**Power/brightness:** Press once to display the System controls dialogue. Repeat short presses to cycle the backlight brightness. Press and hold to turn the unit ON/OFF.



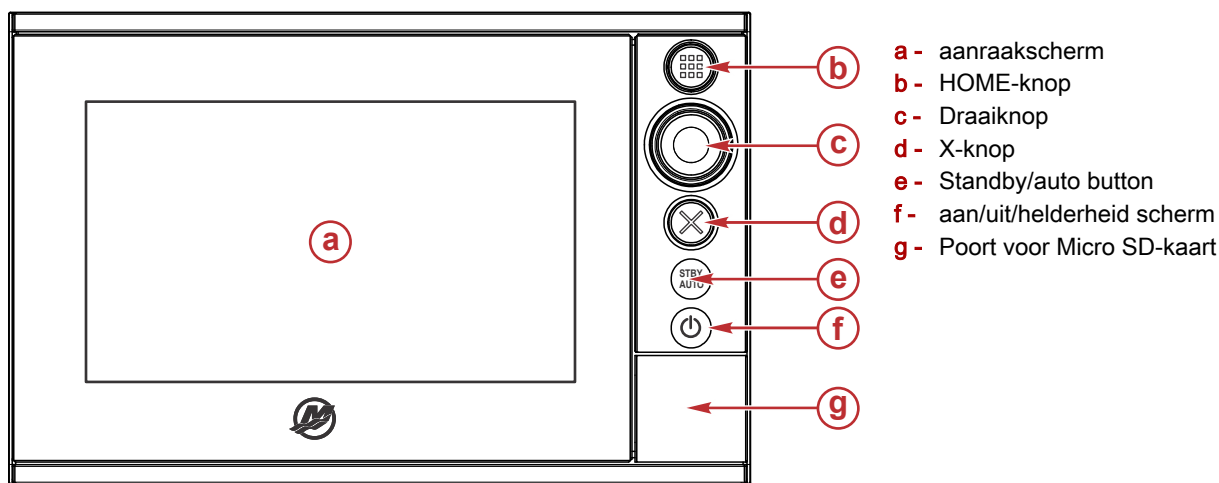
## Aansluitingen op het achterpaneel van de VesselView 502



61823

| Item | Functie                   | Beschrijving                                                       |
|------|---------------------------|--------------------------------------------------------------------|
| a    | Voeding/NMEA 2K           | Voor aansluiting van de voeding/aansluiting op het NMEA 2K-netwerk |
| b    | Poort voor Micro SD-kaart | Voor het overzetten en opslaan van bestanden                       |
| c    | Sonar                     | Aansluitpunt voor sonar                                            |

## Overzicht VesselView 702-bedieningselementen op voorkant



61396

## Gebruik van de bedieningselementen op de voorkant van de VesselView 702

**Aanraakscherm:** Het scherm op de VesselView 702 bevat diverse deelvensters die aanrakingsgevoelig zijn en die door aanraking of met verticale of horizontale swipecbewegingen worden bediend.

**HOME:** Druk hier een keer op om de Home-pagina te openen. Druk herhaaldelijk kort hierop om de knoppen met Favorieten te doorlopen. Houd ingedrukt om het deelvenster Favorite (Favorieten) als overlay op een actieve pagina weer te geven. Druk herhaaldelijk kort hierop om de knoppen met Favorieten te doorlopen.

**Draaiknop:** Draaien om door menu-items te lopen en indrukken om een selectie te bevestigen. Draaien om een waarde te wijzigen. Draaien om in/uit te zoomen in een deelvenster waar dat mogelijk is.

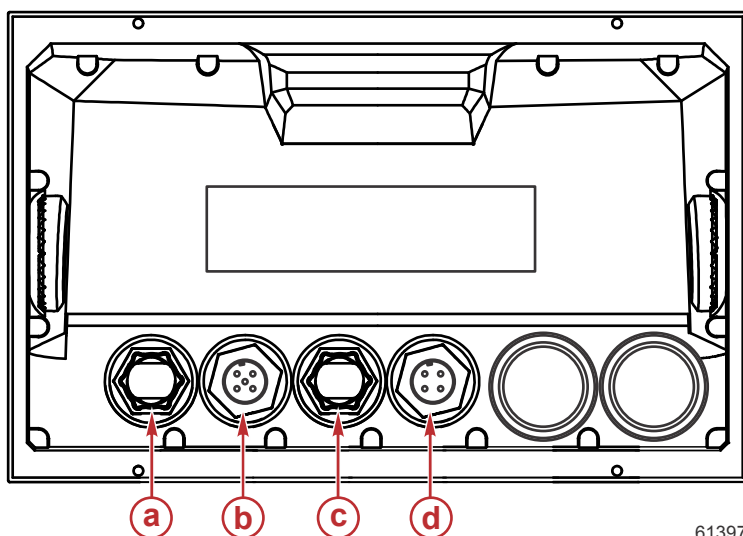
**X:** Een keer drukken om een dialoogvenster te sluiten, naar een vorig menuniveau te gaan en om de cursor van het scherm te verwijderen.

**STBY/AUTO:** Met Autopilot in een automatische modus: drukken om Autopilot in de modus stand-by te zetten. Met Autopilot in de modus stand-by: drukken om het pop-upvenster voor selectie van de Autopilot-modus te openen.

**Power/brightness:** Press once to display the System controls dialogue. Repeat short presses to cycle the backlight brightness. Press and hold to turn the unit ON/OFF.

**Poort voor Micro SD-kaart:** Via de kaartlezer kunt u de VesselView-software upgraden, navigatiekaarten uploaden en routepunten en instellingen opslaan.

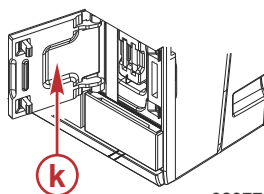
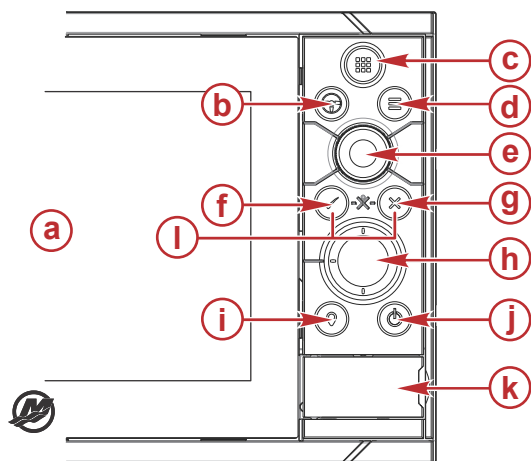
## Aansluitingen op het achterpaneel van de VesselView 702



61397

| Item | Functie      | Beschrijving                             |
|------|--------------|------------------------------------------|
| a    | Ethernet     | Voor aansluiting op een Ethernet-netwerk |
| b    | NMEA 2K      | Voor aansluiting op het NMEA 2K-netwerk  |
| c    | Video-ingang | Twee ingangen voor composite video       |
| d    | Vermogen     | Dit is de voedingsverbinding             |

## VesselView 703 Front Controls



62977

- a - aanraakscherm
- b - Wheel key
- c - Pages/home key
- d - Menu key
- e - Draaiknop
- f - Enter key
- g - Exit key
- h - Arrow keys
- i - Mark key
- j - Power key
- k - klepje kaartlezer
- l - Man overboard (MOB) mark combination keys

## VesselView 703 Front Control Operations

**Touch screen:** The screen on VesselView 703 has numerous districts that are touch sensitive and operated with a touch, or with a vertical or horizontal swipe.

**Pages/home key** - press to open the Home page for page selection and setup options.

**Wheel key** - user configurable key, refer to Operator manual. Default without autopilot in system: Short press toggles between panels on split screen. Long press maximizes active panel on split screen. Default with autopilot in system: Short press opens autopilot controller and places autopilot in standby mode. Long press toggles between panels on split screen.

**Menu key** - press to display the active panel's menu.

**Rotary knob** - turn to zoom or scroll the menu, press to select an option.

**Enter key** - press to select an option or save settings.

**Exit key** - press to exit a dialog, return to previous menu level, and clear cursor from panel.

**MOB keys** - press simultaneously the **Enter** and **Exit** keys to create a MOB (Man overboard) at the vessel's position.

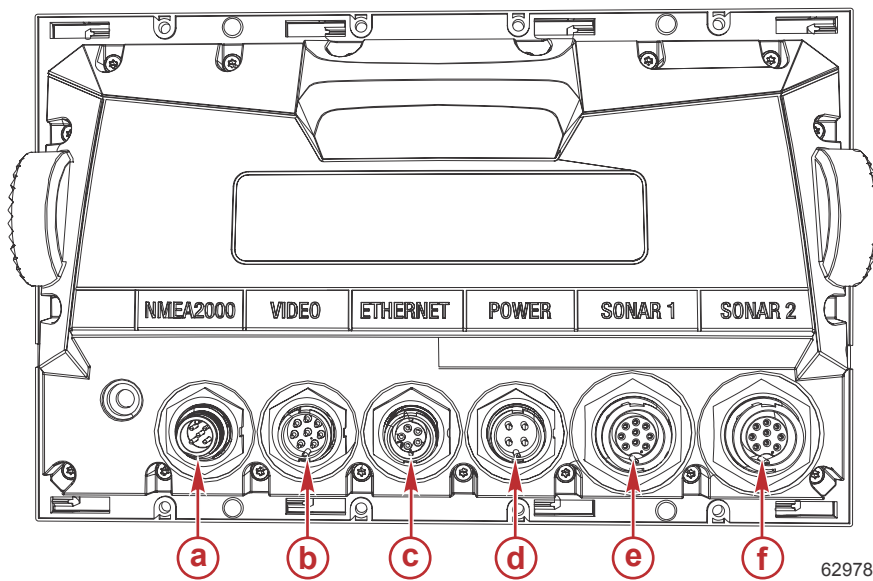
**Arrow keys** - press to activate cursor or to move cursor. Menu operation: press to navigate through menu items and to adjust a value.

**Mark key** - press to place waypoint at vessel position, or at cursor position when cursor is active.

**Power key** - press and hold to turn the unit ON/OFF. Press once to display the System control dialog, additional presses will toggle through 3 default dimming levels.

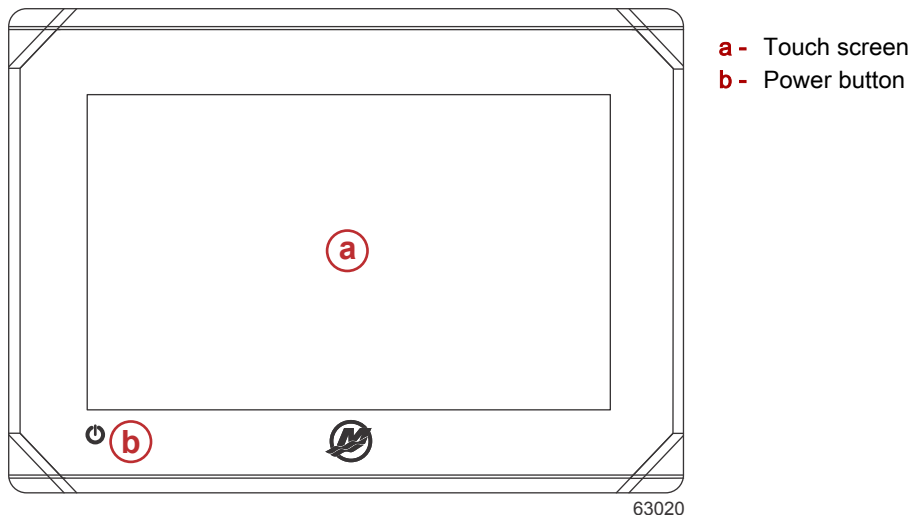


VesselView 703 Rear Panel Connections



| Item | Functie      | Beschrijving                                                                                          |
|------|--------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| a    | NMEA 2000    | Voor aansluiting op het NMEA 2K-netwerk                                                               |
| b    | Video-ingang | Provides input for video sources such as cameras, and NMEA 0183 port                                  |
| c    | Ethernet     | Connection to high bandwidth network modules                                                          |
| d    | Vermogen     | Dit is de voedingsverbinding                                                                          |
| e    | Sonar 1      | For single channel CHIRP, 50/200 kHz conventional or HDI transducer                                   |
| f    | Sonar 2      | For single channel CHIRP, 50/200 kHz conventional, TotalScan, StructureScan or ForwardScan transducer |

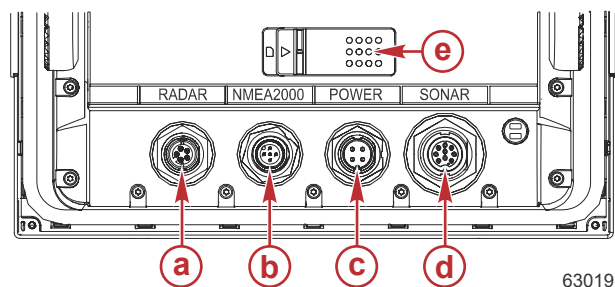
VesselView 903 Front Controls



VesselView 903 Front Control Operations

- Touch screen** - allows touch navigation of vessel data screens.
- Power button** - press and hold to turn the unit ON/OFF. Press once to display the System Controls dialogue.

## VesselView 903 Rear Panel Connections



63019

| Item | Functie            | Beschrijving                                                                   |
|------|--------------------|--------------------------------------------------------------------------------|
| a    | Radar/ethernet     | Connects to vessel radar signal or ethernet connection                         |
| b    | NMEA 2000          | Connect to the NMEA 2000 network                                               |
| c    | Vermogen           | Dit is de voedingsverbinding                                                   |
| d    | Sonar              | CHIRP, Broadband, DownScan, and SideScan imaging (dependent on the transducer) |
| e    | Micro SD card door | Provides two card slot for uploading charts and software updates               |

## Overzicht van VesselView Link

VesselView Link integreert de SmartCraft-gegevens en het besturingssysteem op een boot met Mercury-motor(en) met specifieke instrumenten van Simrad en Lowrance, zodat u ook op de displays van die merken kunt beschikken over een geheel functionele Mercury VesselView gebruikersinterface. Er is een interface voor een enkele motor of een voor meerdere (twee tot vier) motoren beschikbaar, en Mercury VesselView Link wordt gemakkelijk onder het dashboard van de boot gemonteerd. Het systeem is ontworpen voor gebruik met de volgende instrumenten:

### Mercury VesselView Displays

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

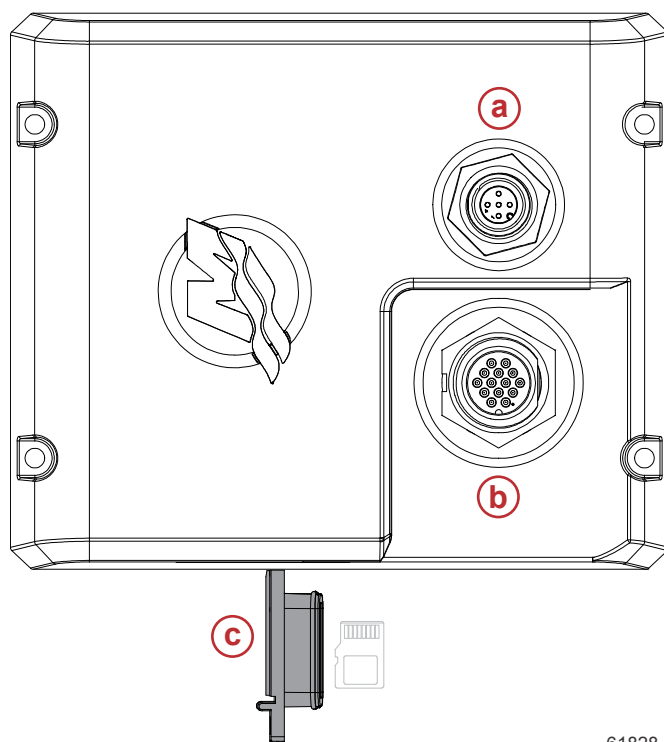
### Simrad Compatible Displays

- NSS evo2 and evo3
- NSO evo2
- GO XSE

### Lowrance Compatible Displays

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

## VesselView-verbindingsaansluitingen



- a** - Aansluiting NMEA 2K
- b** - Voedingsaansluiting SmartCraft
- c** - Poort voor Micro SD-kaart

61828

## Onderhoud van het apparaat

**BELANGRIJK:** Als het apparaat niet wordt gebruikt, raden we aan de meegeleverde witte plastic zonnekap ter bescherming te installeren.

### Displayscherm reinigen

Het wordt aanbevolen om het displayscherm regelmatig te reinigen om ophoping van zout en ander omgevingsvuil te voorkomen. Uitgekristalliseerd zout kan krassen maken op de coating van de display als u deze met een droge of vochtige doek schoonmaakt. Zorg dat de doek is bevochtigd met voldoende zoet water om de zoutafzetting op te lossen en te verwijderen. Druk niet te hard op het scherm als u het schoonmaakt.

Als de watervlekken niet met het doekje kunnen worden verwijderd, bereid dan een oplossing van 1 deel warm water en 1 deel reinigingsalcohol om het scherm schoon te maken. Gebruik hiervoor nooit aceton, aardoliederivaten, terpentineachtige oplosmiddelen of reinigingsproducten met ammoniak. Het gebruik van sterke oplos- of reinigingsmiddelen kan de anti-glanscoating, de kunststof en de rubberen toetsen beschadigen.

Installeer de zonnekap als u het apparaat niet gebruikt om beschadiging van de kunststof schermlijsten en rubberen toetsen door ultraviolette straling te voorkomen.

### Schoonmaken van de mediapoort

Maak de omgeving van het klepje van de mediapoort regelmatig schoon om afzetting van zoutkristallen en ander vuil te voorkomen.

## Aantekeningen:

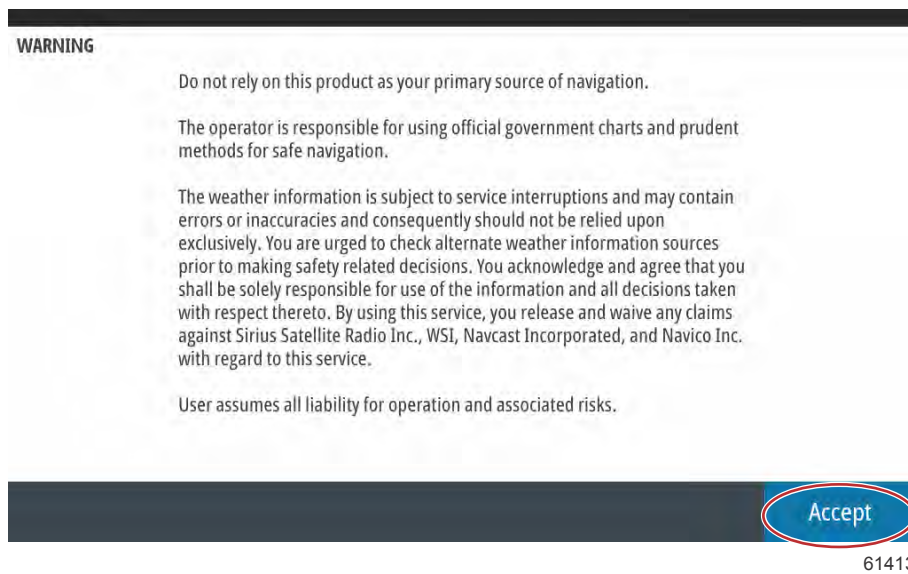
# Hoofdstuk 2 - Startschermen en setup-wizard

## Inhoudsopgave

|                                                        |    |                                             |    |
|--------------------------------------------------------|----|---------------------------------------------|----|
| Het adviesschermbij het opstarten van VesselView.....  | 16 | Speed Setup (snelheidsinstelling) .....     | 24 |
| Het welkomtschermbij het opstarten van VesselView..... | 16 | Instelling van de Active Trim-functie ..... | 24 |
| Instelwizard.....                                      | 17 | Installatiehulp afsluiten .....             | 26 |
| Import Configuration (configuratie importeren) .....   | 18 | Schermopnamen maken.....                    | 27 |
| Motor instellen .....                                  | 18 | De gegevensbron instellen.....              | 30 |
| Weergave instellen .....                               | 20 | Gegevensbronnen .....                       | 30 |
| Systeem instellen .....                                | 21 | Gegevensschermen vergroten.....             | 31 |
| Units Setup (instelling eenheden) .....                | 21 | Instrumentenbalk.....                       | 33 |
| Tank Configuration (tankconfiguratie) .....            | 21 | Engine Data Selection.....                  | 34 |

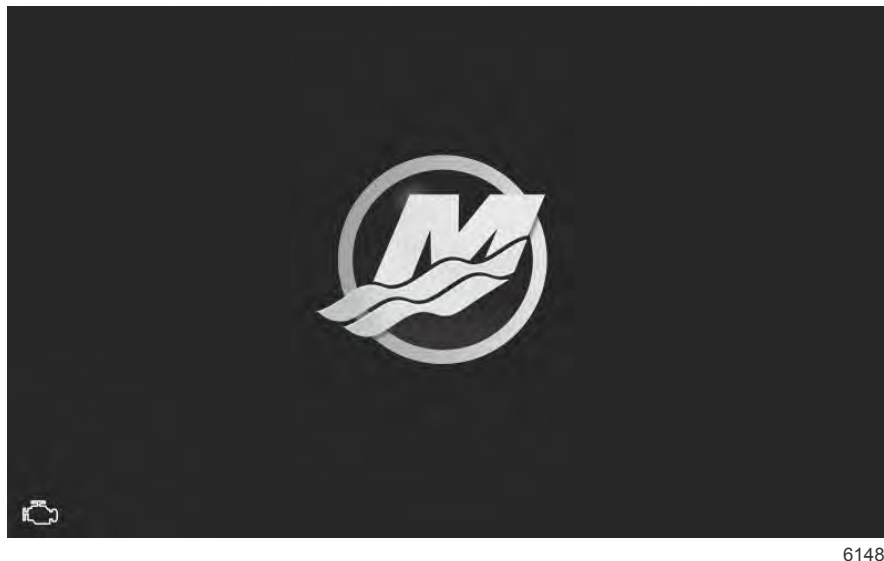
### Het adviesschermbij het opstarten van VesselView

Als VesselView wordt opgestart, verschijnt er een waarschuwingsschermbij dat u er aan herinnert dat u het product niet als primaire navigatiebron mag gebruiken en dat u als enige verantwoordelijk bent voor het gebruik en hiermee gepaard gaande risico's.



### Het welkomstschermbij

Als de contactsleutel naar aan wordt gedraaid, verschijnt er een Mercury welkomtschermbij. Het Mercury-logo verschijnt midden op het scherm. Het logo blijft tijdens de gehele vertrekprocedure zichtbaar. Probeer niet om de vertrekprocedure te versnellen door in deze fase op schermknoppen te drukken. Voor motorinstallaties met emissieregeling wordt linksonder op het scherm een motorpictogram weergegeven.



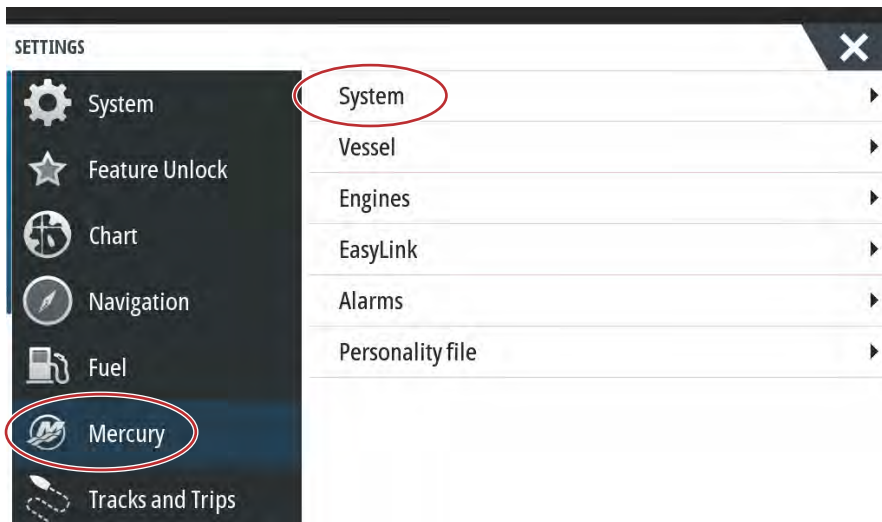
## Instelwizard

The VesselView Setup wizard guides you through the first steps of configuring the VesselView. The Setup wizard can be accessed at any time through the **Settings** menu. Open the **System Controls** window. The **System Controls** window can be brought up by swiping from the top of the unit onto the screen. Select the **Settings** tile.



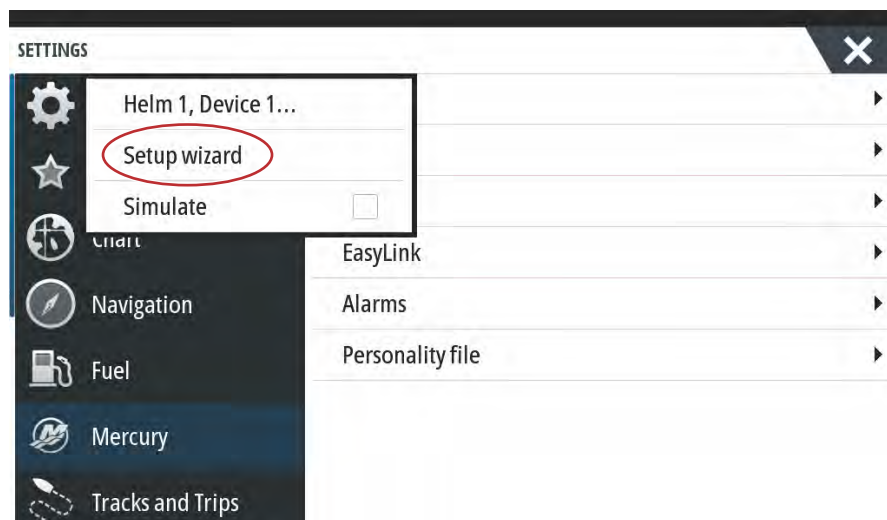
61504

Select the **Mercury** option on the left-hand side of the screen. Select the **System** option.



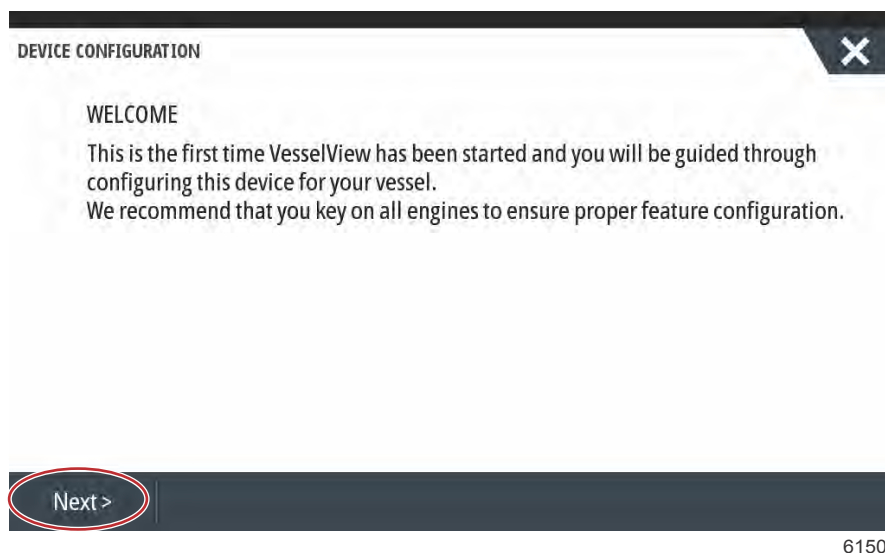
61505

In the **System** menu, select the **Setup wizard** option.



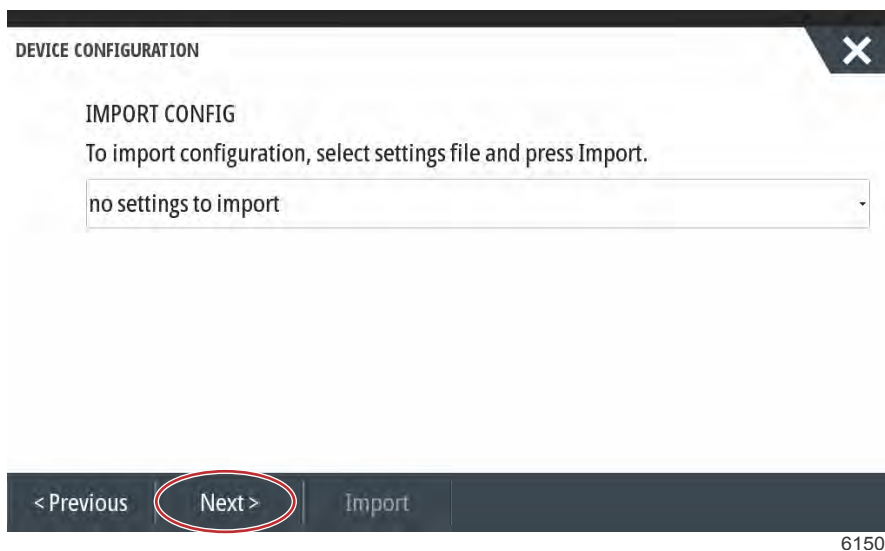
61506

On the Device Configuration WELCOME screen select **Next** to begin the Setup wizard.



### Import Configuration (configuratie importeren)

Om een bestaande vaartuigconfiguratie te importeren, steekt u een FAT- of FAT 32 micro-SD-kaart met het configuratiebestand in de poort en selecteert u dit bestand in het vervolgkeuzelijst. Als er geen importbestand is, selecteert u Next (Volgende) om verder te gaan.

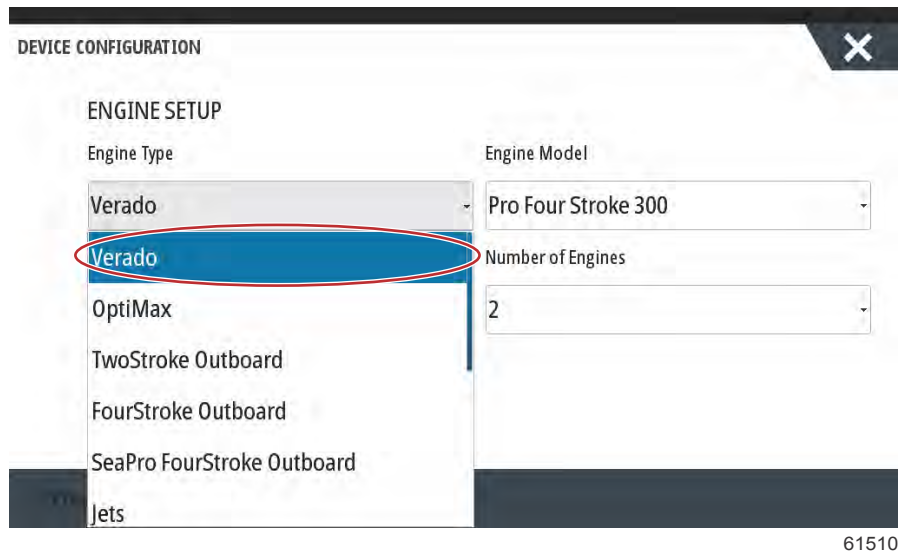


### Motor instellen

1. In the **Engine Setup** screen, use the rotary knob or touch the menu fields to select the correct option.

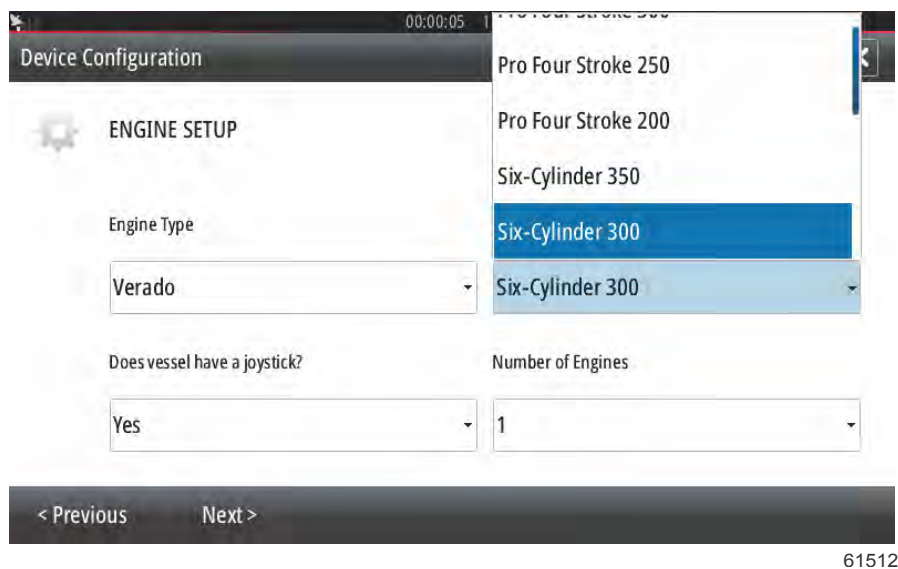


2. Complete selections in the **Engine Setup** screen.



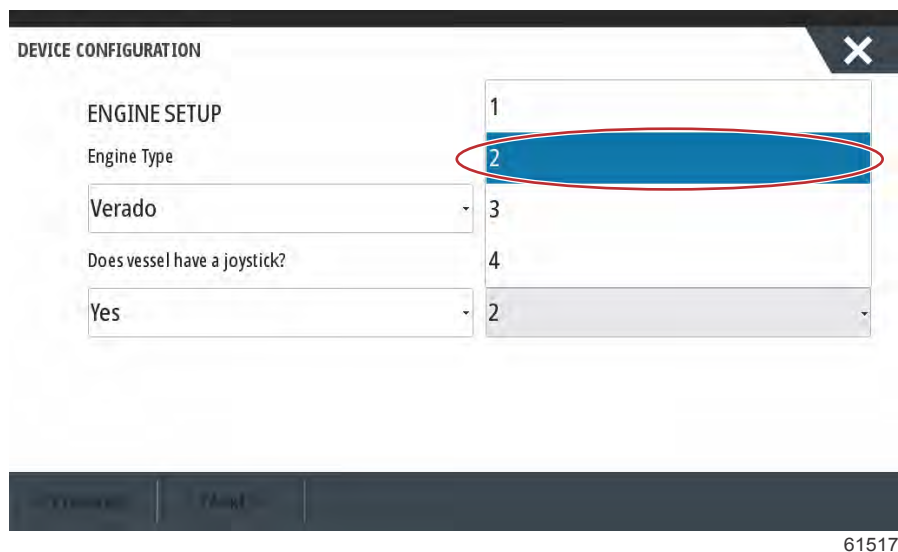
The screenshot shows the 'DEVICE CONFIGURATION' window with the 'ENGINE SETUP' section. The 'Engine Type' dropdown menu is open, displaying a list of options: Verado, OptiMax, TwoStroke Outboard, FourStroke Outboard, SeaPro FourStroke Outboard, and Jets. The 'Verado' option is highlighted with a blue background and a red oval. The 'Engine Model' dropdown is set to 'Pro Four Stroke 300', and the 'Number of Engines' dropdown is set to '2'.

#### Engine family selection



The screenshot shows the 'DEVICE CONFIGURATION' window with the 'ENGINE SETUP' section. The 'Engine Type' dropdown is set to 'Verado'. The 'Engine Model' dropdown menu is open, displaying a list of options: Pro Four Stroke 250, Pro Four Stroke 200, Six-Cylinder 350, Six-Cylinder 300, and Six-Cylinder 300. The 'Six-Cylinder 300' option is highlighted with a blue background and a red oval. The 'Does vessel have a joystick?' dropdown is set to 'Yes', and the 'Number of Engines' dropdown is set to '1'.

#### Engine model selection



The screenshot shows the 'DEVICE CONFIGURATION' window with the 'ENGINE SETUP' section. The 'Engine Type' dropdown is set to 'Verado', and the 'Does vessel have a joystick?' dropdown is set to 'Yes'. The 'Number of Engines' dropdown menu is open, displaying a list of options: 1, 2, 3, 4, and 2. The '2' option is highlighted with a blue background and a red oval.

#### Number of engines

00:00:09 19.7 ft

Device Configuration

ENGINE SETUP

Engine Type

Engine Model

Number of Engines

< Previous Next >

61514

### Joystick selection

- When finished making selections, select **Next** to continue.

## Weergave instellen

Depending on the number of engines indicated in the **Engine Setup** screen, select the engines to be displayed by this VesselView unit. Up to four engines can be selected. Select **Next** to continue.

00:00:09 19.7 ft

DEVICE CONFIGURATION

DISPLAY SETUP

Select which engines to show on this display.

☒ Port

☒ Stbd

< Previous Next >

61522

## Systeem instellen

Gebruik in het scherm Device Setup (apparaatinstelling) de draaiknop of raak de menuvelden aan om de gewenste opties te selecteren. Wanneer meerdere VesselView-apparaten worden gebruikt dient u elk apparaat een uniek nummer te geven, om problemen met gegevens te voorkomen. Roernummers moeten overeenkomen met de locatie van het afzonderlijke VesselView-apparaat. Meestal krijgt het primaire roer nummer 1 en het secundaire roer nummer 2. Selecteer Next (Volgende) om verder te gaan.

**DEVICE CONFIGURATION**

**DEVICE SETUP**

Unique VesselView ID:

1 **a**

Helm ID:

1 **b**

< Previous    Next >

61523

## Units Setup (instelling eenheden)

Selecteer de maateenheden voor snelheid, afstand en inhoud waarin VesselView de gegevens op het scherm zal weergeven. Bepaalde maateenheden kunnen later worden gewijzigd.

**Device Configuration**

**UNITS SETUP**

What units of measure do you want to use?

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

U.S. Standard

Metric

U.S. Standard

< Previous    Next >

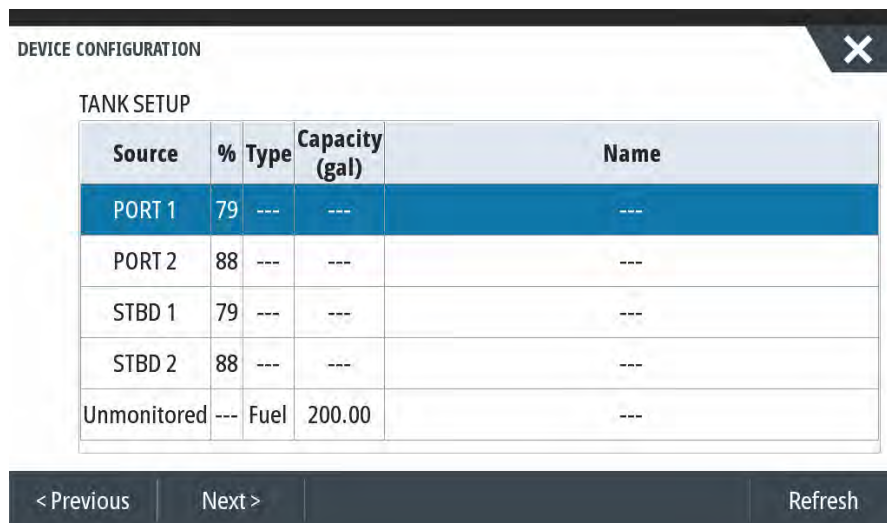
61521

## Tank Configuration (tankconfiguratie)

In the tank setup screen, tank type, capacity, and tank name can be assigned. The % column will display the live tank volume. Selecting the refresh button will query the tank sensors and refresh the readings.

An unmonitored tank is a tank that does not have a sensor associated with it. The fuel level changes based off calculated fuel used from the engines.

Selecteer de rij van de tank die u wilt aanpassen.



DEVICE CONFIGURATION

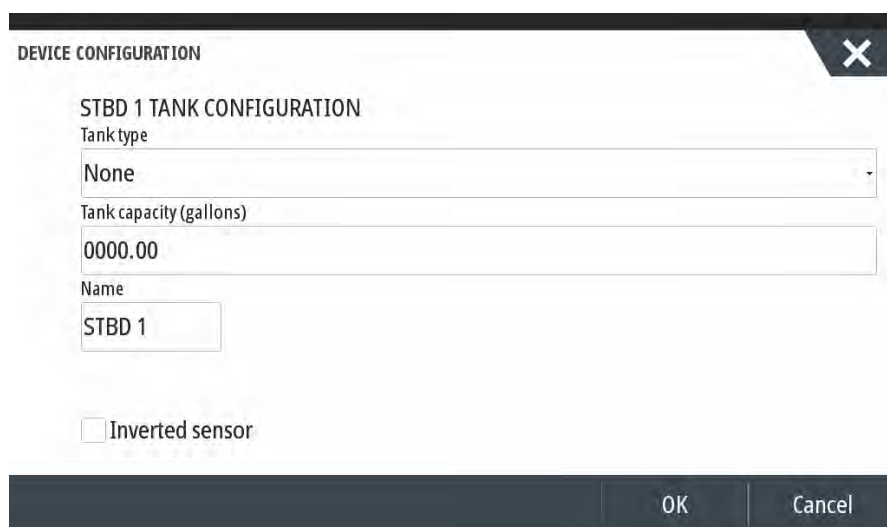
TANK SETUP

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

< Previous      Next >      Refresh

61524

Tank types include; fuel, oil, water, gray water, black water, and genset. Selecting genset as a tank type will not add the volume of the genset tank to the overall volume of the vessel propulsion fuel tanks.



DEVICE CONFIGURATION

STBD 1 TANK CONFIGURATION

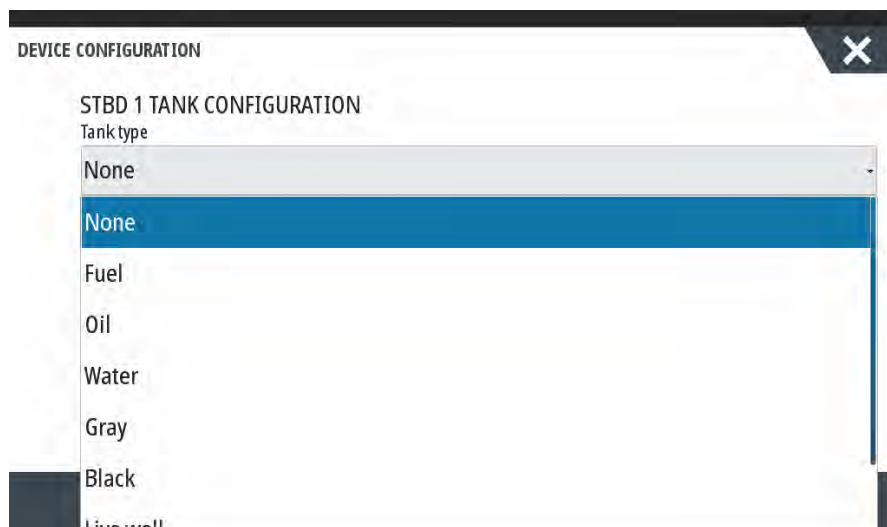
Tank type  
None

Tank capacity (gallons)  
0000.00

Name  
STBD 1

☐ Inverted sensor

OK      Cancel



DEVICE CONFIGURATION

STBD 1 TANK CONFIGURATION

Tank type  
None

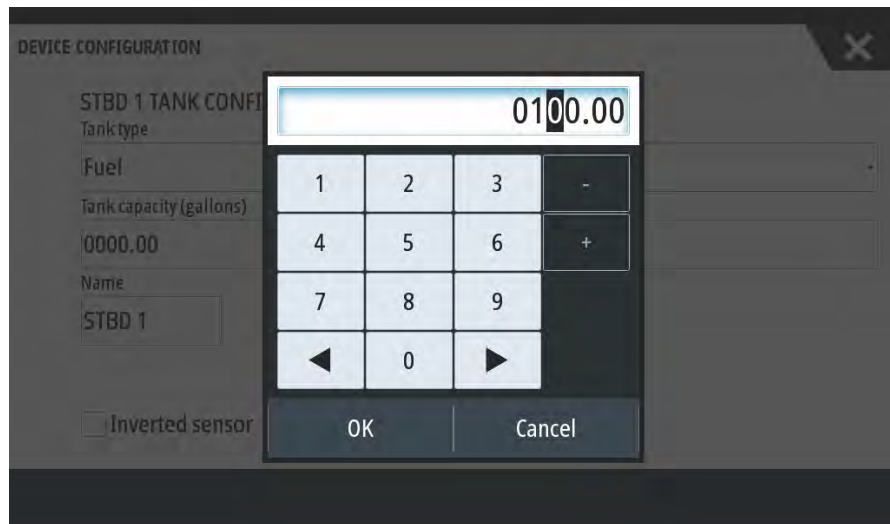
- None
- Fuel
- Oil
- Water
- Gray
- Black
- Livewell

61525

Selecteer het tanktype.

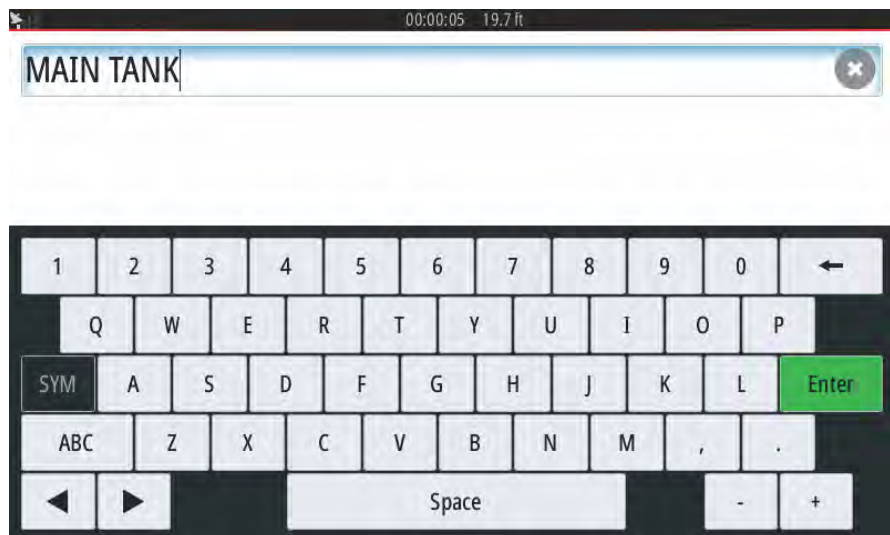
Use the on-screen keypad to enter the capacity. When finished entering tank capacity data, select **OK** to close the keypad.

VesselView gives the operator the ability to invert the volume value of the tanks being monitored. This option is available to accommodate some tank senders that transmit data opposite of senders manufactured for use in North America.



61526

In het veld Name (Naam) komt de tanknaam te staan. Om de naam van de tank te wijzigen, selecteert u het veld en gebruikt u het schermtoetsenblok om de tanknaam aan te passen.

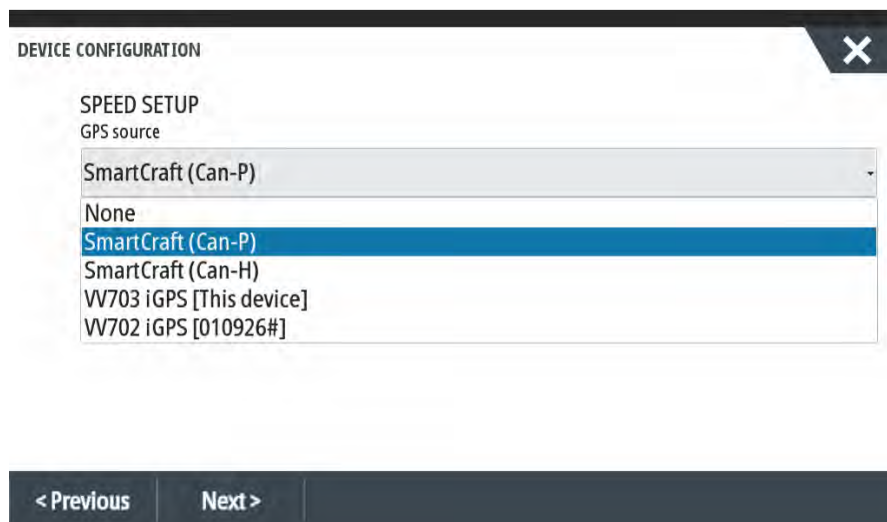


61528

After entering a tank name, select **Enter** on the keyboard to continue to the next tank row in the Tank Setup screen. When all tank customization data has been entered, select the **Refresh** button in the lower corner. Check all data fields for accuracy, and select **Next** to continue with the Setup wizard.

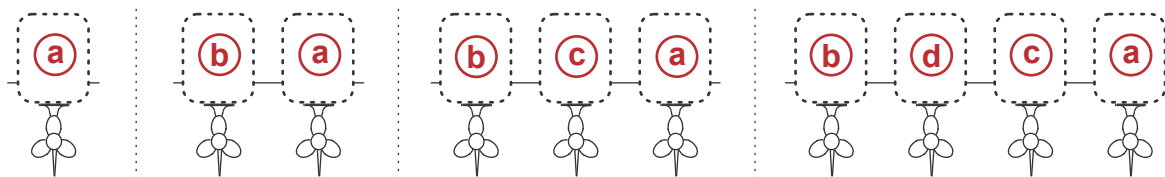
## Speed Setup (snelheidsinstelling)

In the Speed Setup menus, there are three options for determining how VesselView will acquire speed information. If the vessel is equipped with a GPS, the drop-down menu will allow selection of available devices. If the vessel is equipped with a pitot sensor, this option will be selected. If the vessel is equipped with a paddle wheel, then an option to select will drop-down. After the speed source has been selected, select **Next** to continue.



61529

In de onderstaande afbeelding ziet u de selectie van pitotsensor en schoepenwiel als bron. Selecteer de motor of aandrijfeenheid die de snelheidsgegevens naar VesselView stuurt.



60056

- a** - PCM0 = stuurboord buiten
- b** - PCM1 = bakboord buiten
- c** - PCM2 = stuurboord binnen of midden
- d** - PCM3 = bakboord binnen

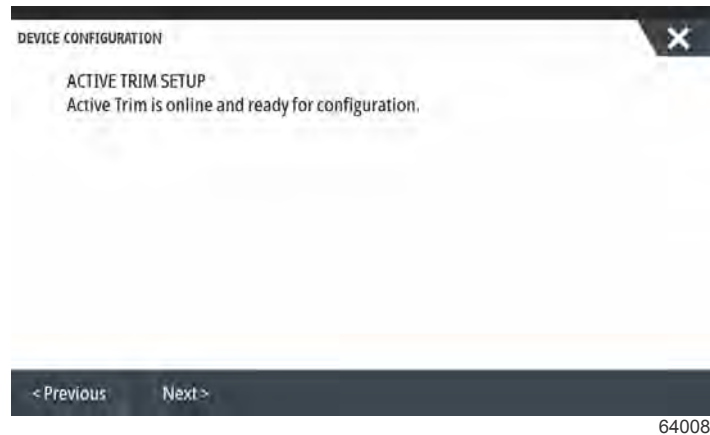
## Instelling van de Active Trim-functie

The Setup Wizard will take the operator through the setup and configuration of Active Trim. Follow the on-screen instruction for each step.

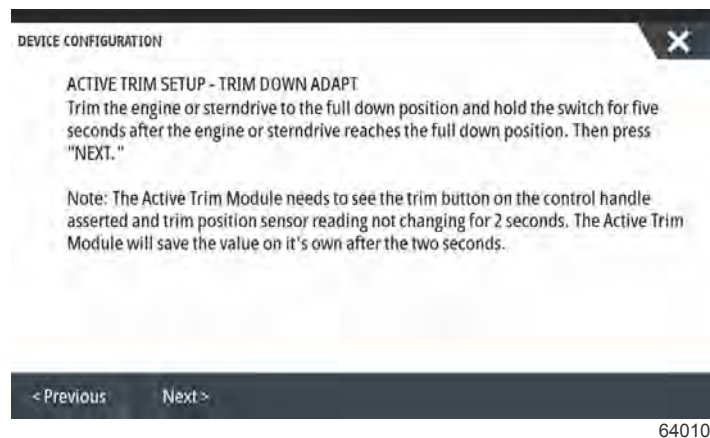


64007

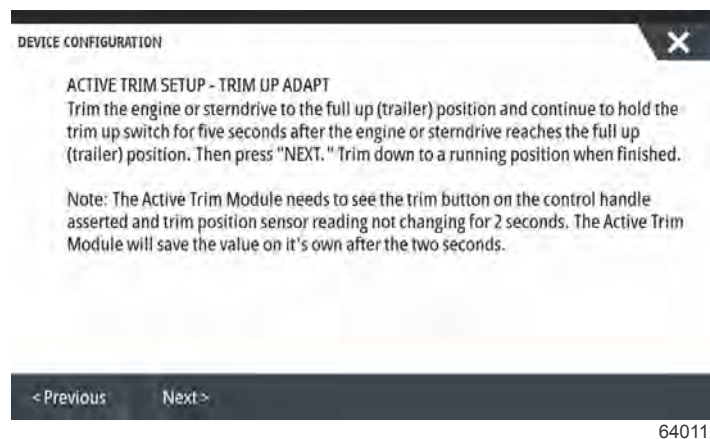
Selecting the Active Trim feature



Active Trim activation screen

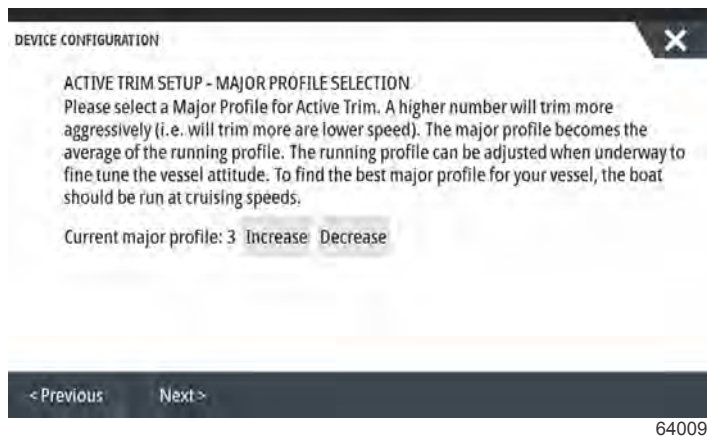


Trim down adapt screen



Trim up adapt screen

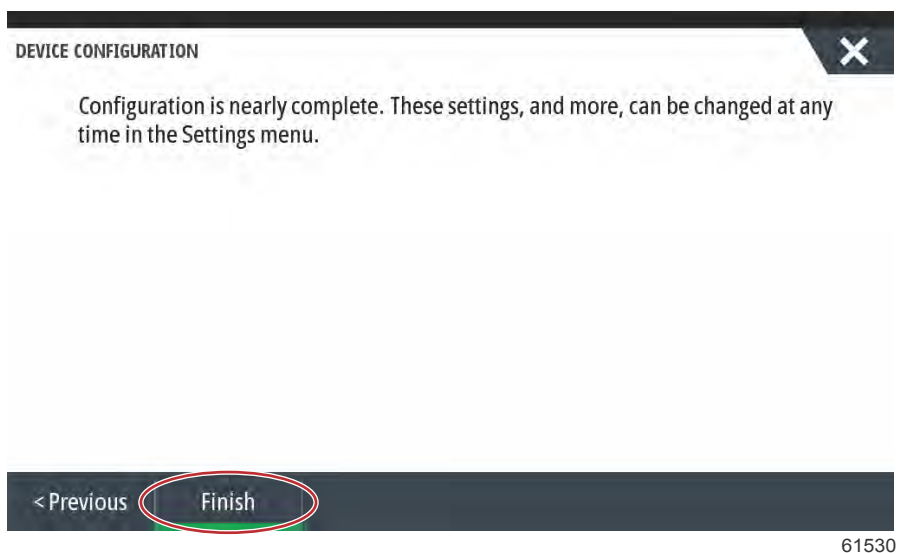




Major profile selection screen

### Installatiehulp afsluiten

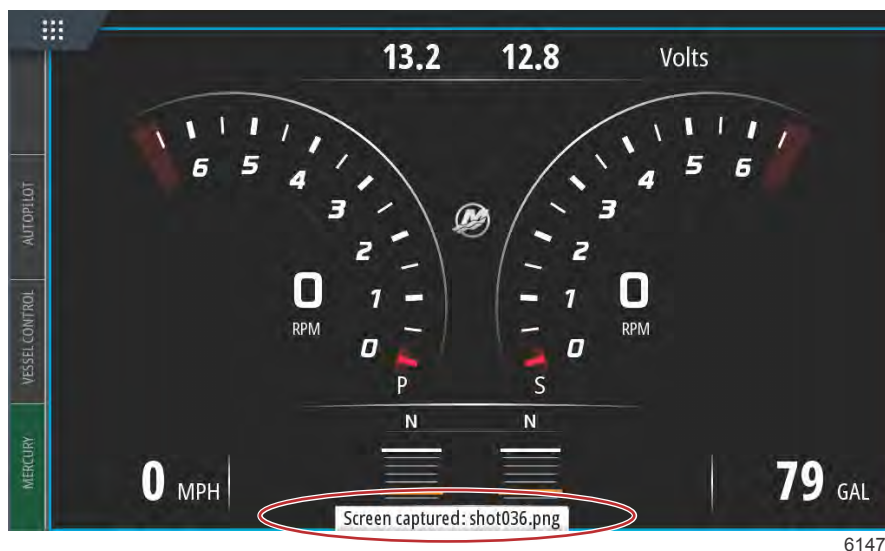
Select **Finish** to complete the Setup wizard on the VesselView. Do not power off the unit until the Finish screen is replaced by the vessel activity screen.





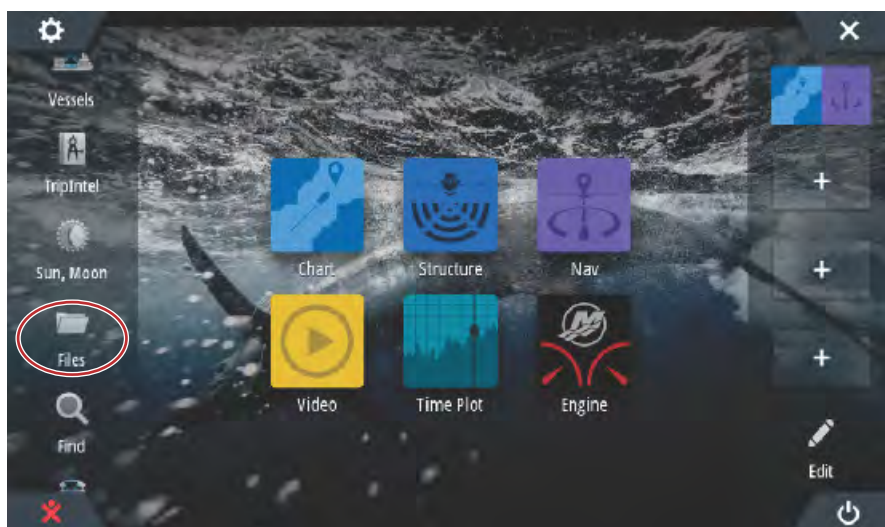
## Schermopnamen maken

VesselView has the ability to capture complete screens and store them for download to a SD card. For VesselView 502 and 903 screen captures, turn on the **Screen Capture** option in **Settings>System** menu. Double tap the top edge of the screen area to activate a screen capture. For screen captures from VesselView 702 and 703, press the **Power** button and the **Home** button at the same time. On the VesselView 502, screenshots can be captured by double-touching the header bar of an open dialog box, or by double-touching the screen header bar, if no dialog box is open. A notification tab will appear on the bottom of the screen, containing the image number of the screen capture. This notification tab will not be present on the captured screen.



61472

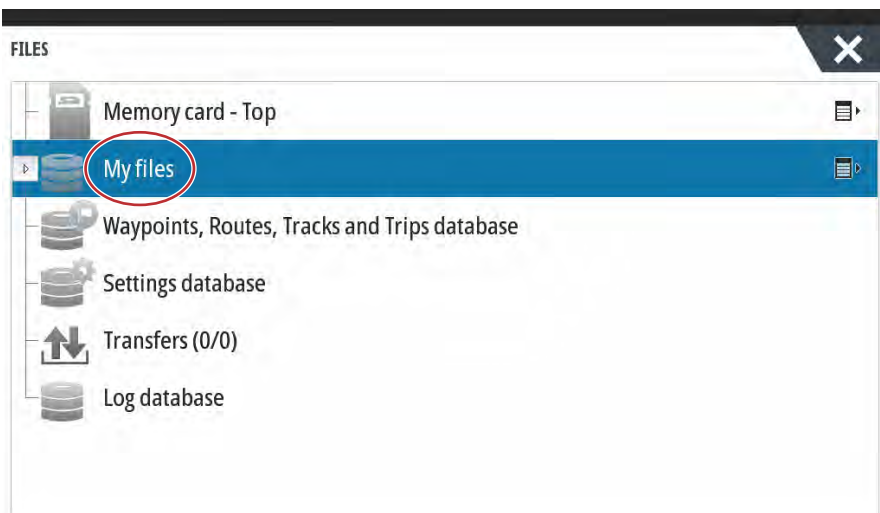
VesselView has an internal memory capacity for screen captures. It is recommended that files such as screen captures, waypoints, tracks, and routes be backed up on an SD card or other external storage device, and the internal memory kept as clear as possible. By default, all of the screen captures are stored in a Screenshots folder in My Files. The My Files folder can be accessed by swiping from the top of the unit onto the screen to bring up the left-hand side options. Select Files.



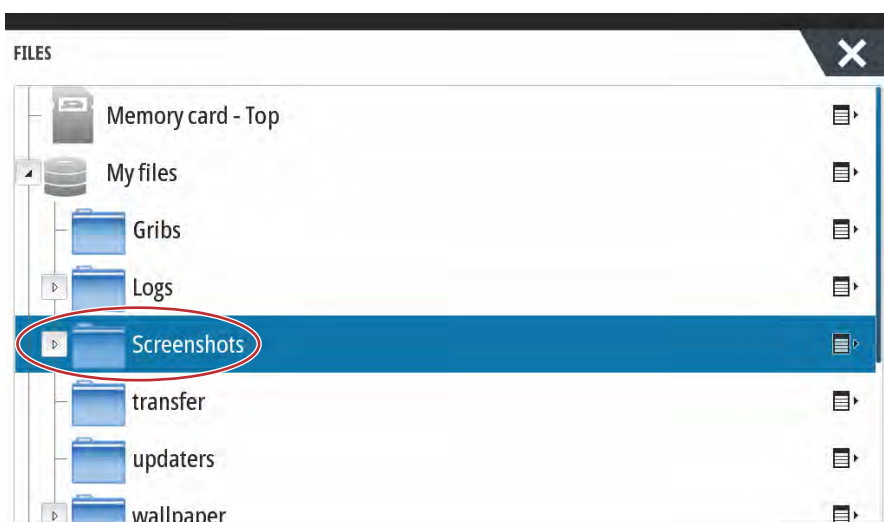
61473

## Hoofdstuk 2 - Startschermen en setup-wizard

Open de map My Files (Mijn bestanden) en navigeer naar de map Screenshots (Schermopnamen). In de map Screenshots (Schermopnamen) worden alle vastgelegde schermopnamen weergegeven. U kunt de opnamen op de SD-kaart kopiëren om ze over te zetten op een computer of mobiel apparaat.

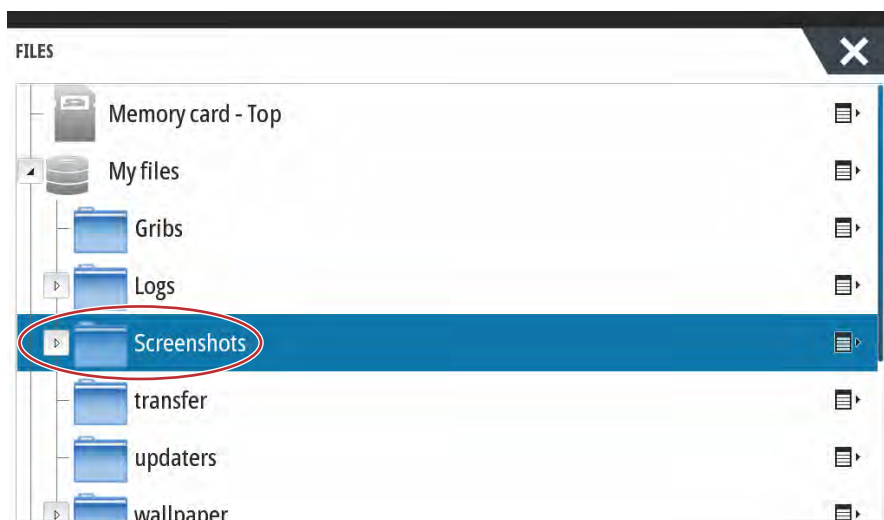


61474

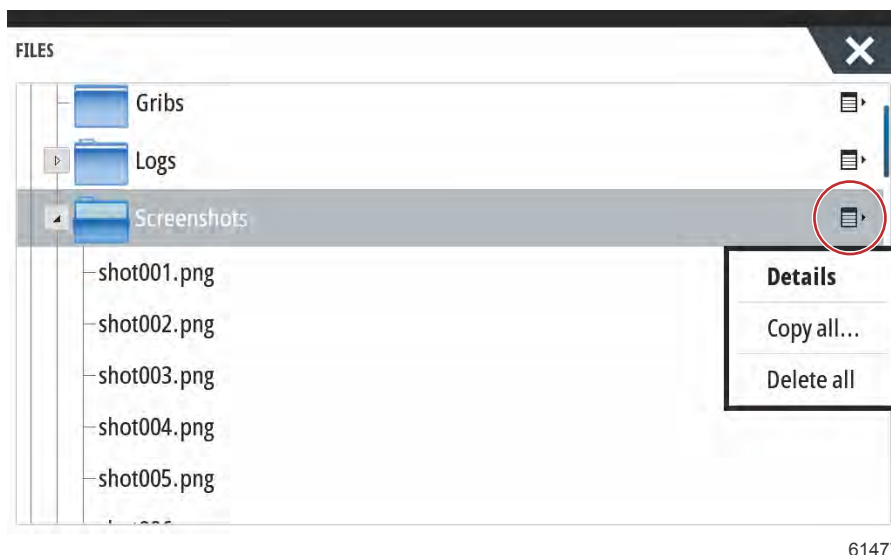


61475

Individual screenshots can be accessed by selecting them. All screenshots can be accessed at once using the **Details** icon on the right-hand side of the files window. Selecting this icon will allow viewing of the screenshot details, copying all the screenshots, or deleting all of the screenshots.

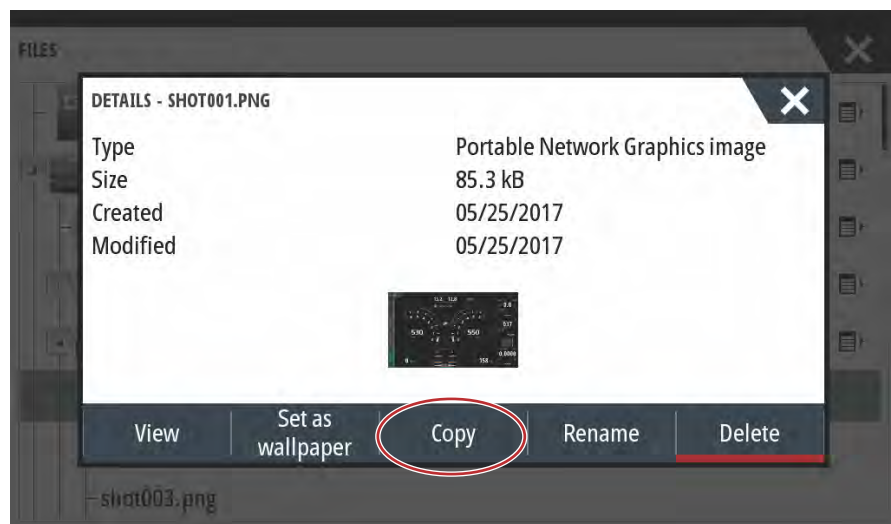


61475



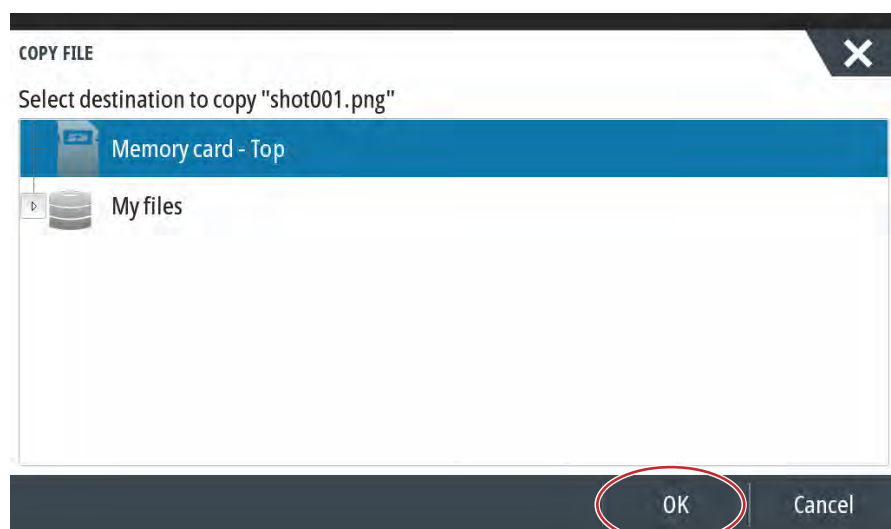
61477

Als u een afzonderlijke schermopname selecteert, wordt er een venster geopend met de opties View (Weergeven), Set as wallpaper (Als behang instellen), Copy (Kopiëren), Rename (Andere naam geven) en Delete (Verwijderen). Selecteer Copy (Kopiëren) om de afbeelding van de VesselView te downloaden.



61479

Zorg dat er een SD-kaart is geladen in de VesselView, selecteer Memory Card (Geheugenkaart) als de bestemmingsmap en druk op OK. Selecteer de X rechtsboven op het scherm om het venster te sluiten. Dit brengt u terug naar de map Screenshots (Schermopnamen). Volg deze procedure om nog meer afbeeldingen te downloaden.



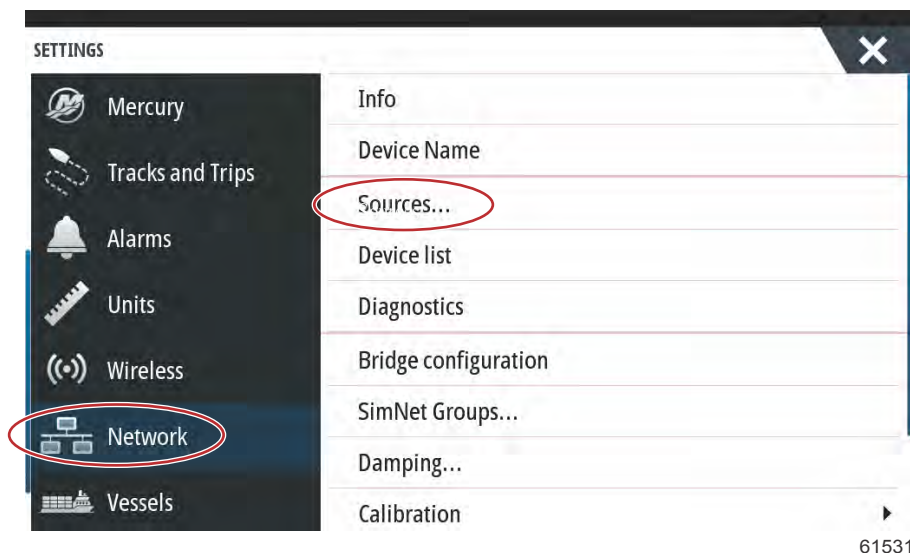
61480

## De gegevensbron instellen

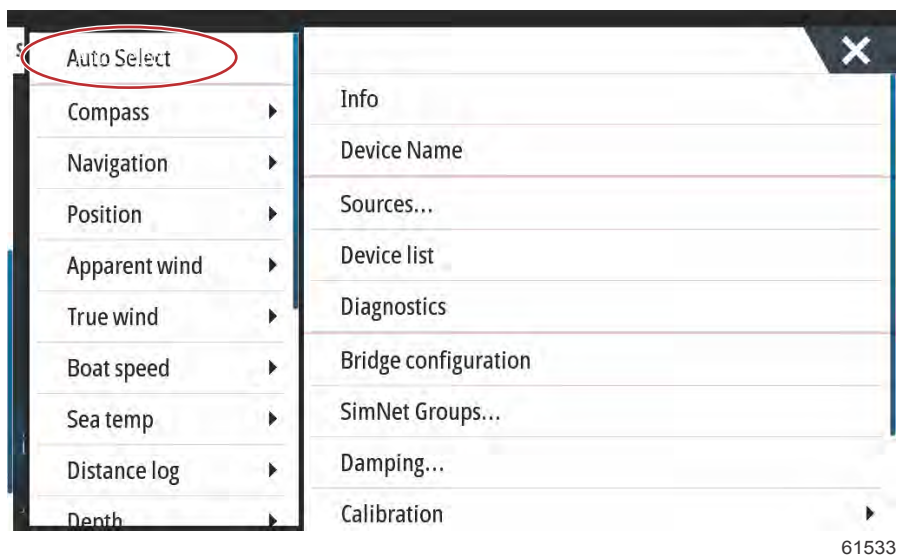
### Gegevensbronnen

Selecteer de HOME-tab boven aan het scherm om gegevensbronnen in te stellen.

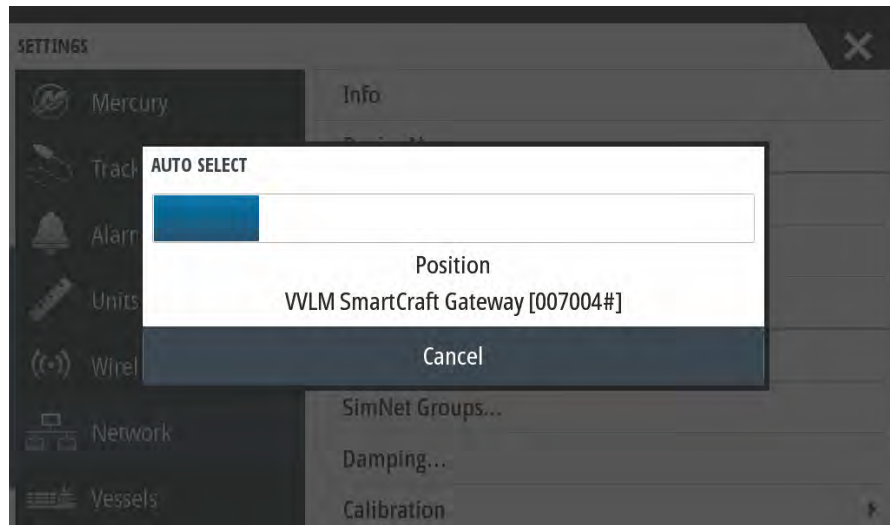
Zet alle producten aan en schakel alle motoren in zodat alle bronnen die gegevens genereren kunnen worden gedetecteerd. Open het menu System Controls (Bedieningselementen systeem). U opent het scherm System Controls (Bedieningselementen systeem) door van boven het touchscreen omlaag te swipen over het touchscreen. Selecteer de tegel Settings (Instellingen). Selecteer de optie Network (Network) links op het scherm. Selecteer Sources... (Bronnen...). .



VesselView toont alle instrumenten die de bron van gegevens kunnen vormen. Selecteer voor een algemene zoekopdracht naar alle instrumenten die op de boot beschikbaar zijn de optie Auto Select (Automatische selectie) bovenaan in de lijst.



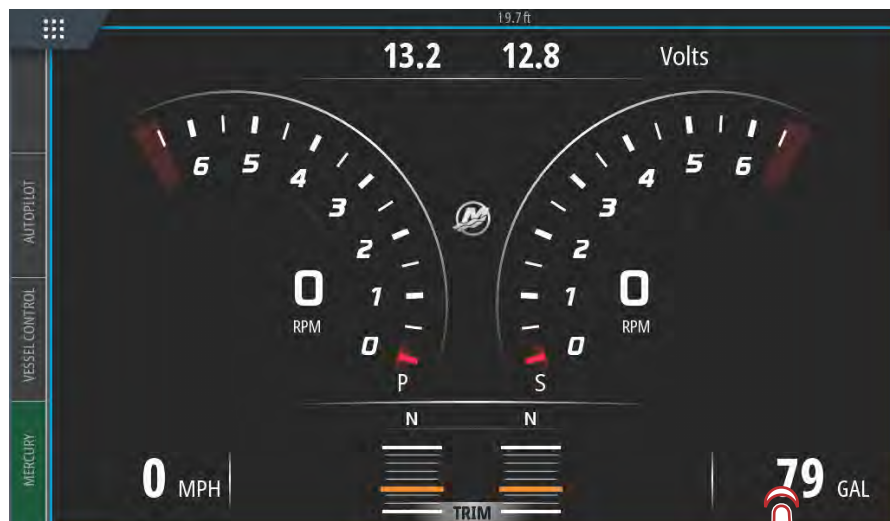
De functie Auto Select doorzoekt het netwerk en stelt een lijst op van alle instrumenten die tijdens de procedure zijn gedetecteerd. U kunt het menu Settings (Instellingen) sluiten door de X rechtsboven op het scherm te selecteren nadat de voortgangsbalk helemaal gevuld is.



61534

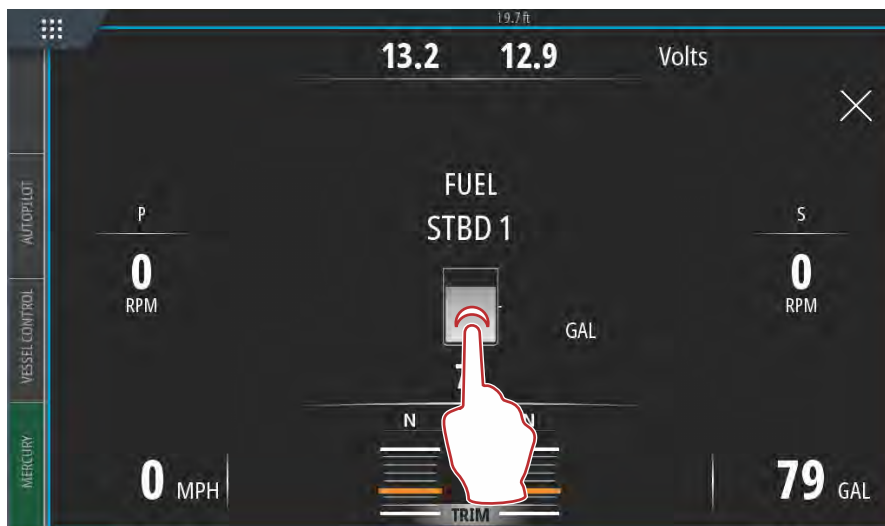
## Gegevensschermen vergroten

Om een gegevensveld op een van de primaire VesselView-schermen te vergroten, selecteert u het veld.



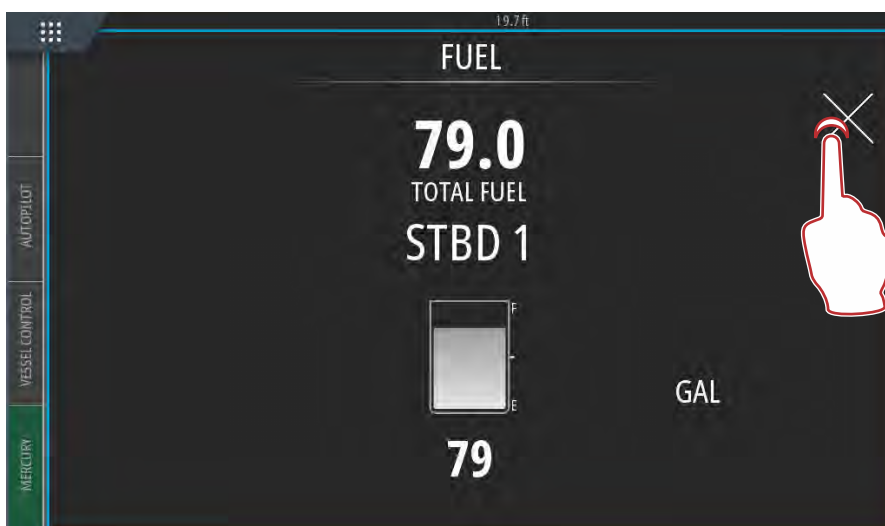
61725

De gegevens worden dan met gemiddelde grootte op het scherm weergegeven.



61726

Als u het gegevensinfelveld opnieuw selecteert, worden de geselecteerde gegevens schermvullend weergegeven. Dit kan handig zijn als u het scherm vanaf enige afstand moet bekijken, als u bijvoorbeeld stuurt met een aanvullende joystick. Als u de X selecteert, wordt het hoofdnavigatiescherm van VesselView weer weergegeven.

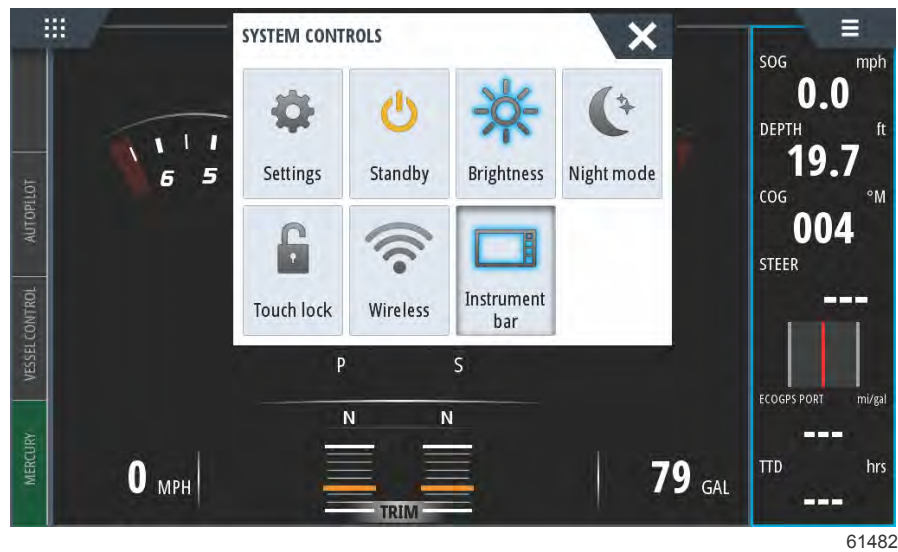


61727



## Instrumentenbalk

Om de instrumentenbalk te activeren, swipet u van buiten het touchscreen omlaag naar de bovenkant van het touchscreen. Het venster System Controls (Bedieningselementen systeem) wordt geopend. Selecteer de tegel Instrument Bar (Instrumentenbalk) om de instrumentenbalk te activeren.



The Instrument bar is located on the right-hand side of the display. The Instrument bar contains text and numeric data in numerous tiles. Each tile in the Instrument bar can be changed by the operator. There are also boating lifestyle options that will populate the data tiles with useful information for your type of boating.

You can configure the Instrument bar to display either one or two bars. If you specify to display two bars you can set it to alternate the bars automatically by selecting the **Animate** box. The time period for the bar data to be displayed can also be selected.



Use the menu to select a predefined activity for one or both of the bars. When an activity bar is selected, predefined instrument gauges are displayed in the bar.

**NB:** This only turns the Instrument bar off for the current page.

### Turning the Instrument bar on/off

1. Activate the Instrument bar by selecting it.
2. Select the **MENU** button to open the menu.
3. Select **Bar 1** or **Bar 2** and then a predefined activity bar.

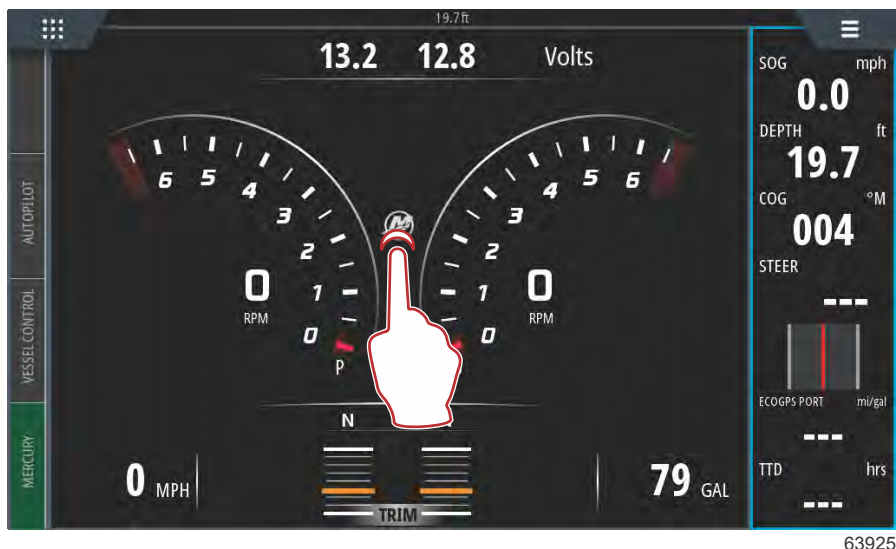
### Edit the content of the Instrument bar

1. Activate the Instrument bar by selecting it.
2. Select the **MENU** button to open the menu.
3. Select **Edit** to change an instrument gauge followed by the gauge you want to change.
4. Select the content you want to display from the **Choose Data** dialog.

5. Select Menu and then **Finish editing** to save your changes.

### Engine Data Selection

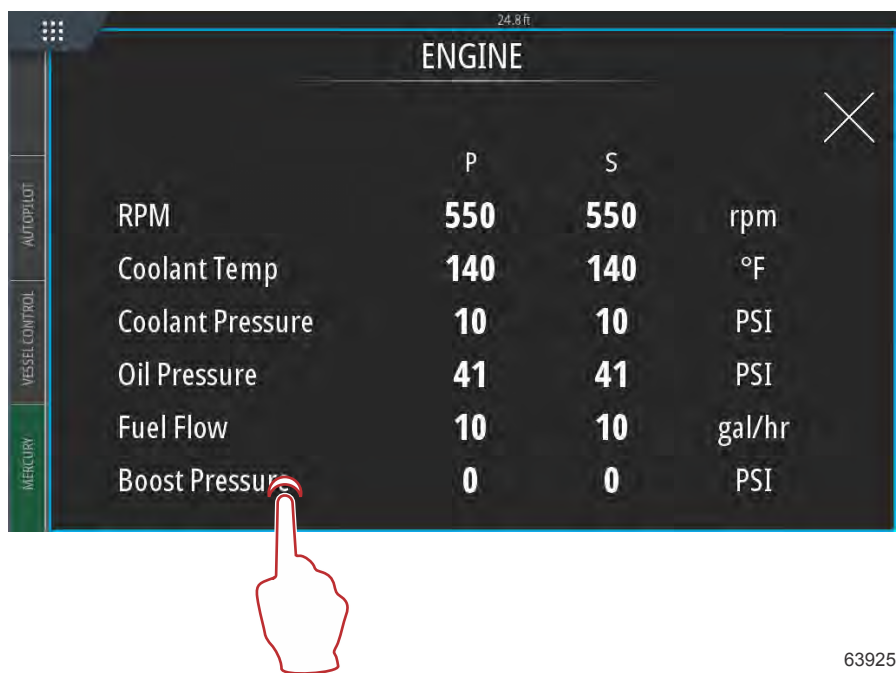
VesselView has an engine data selection feature that can be accessed by touching and holding the Mercury M-logo in the center of the screen.



63925

M-logo location

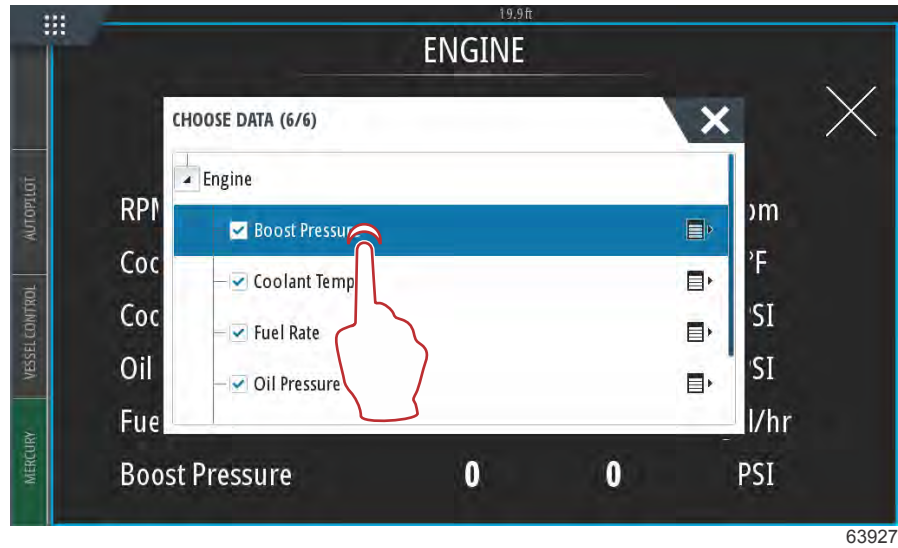
VesselView will display a screen of all of the engine parameters that are currently checked, or active, on the display. Touching and holding any of the displayed engine data lines will bring up the file menu of available engine data items. The operator can turn data on or off by selecting the entry. A checked box will indicate that the data will display and an unchecked box will delete that data from the VesselView displayed data.



63925

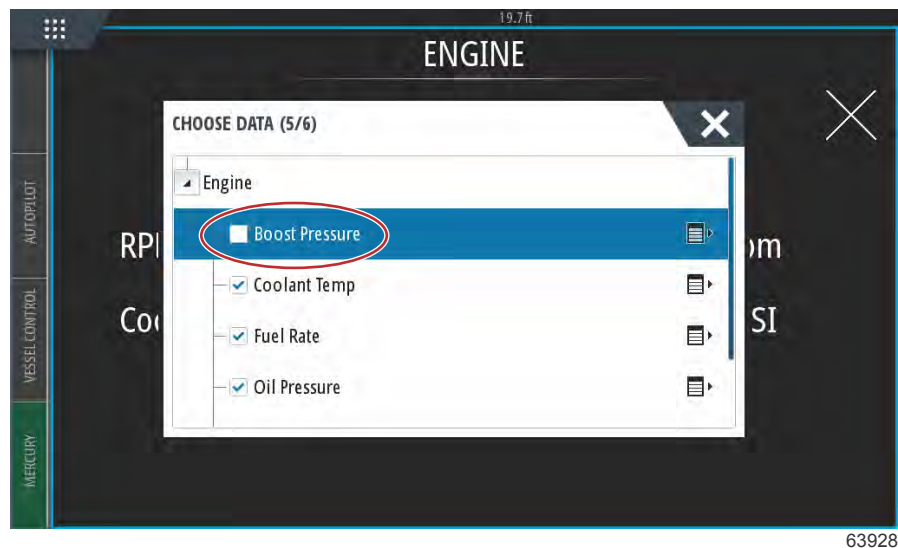
Selecting an engine data item





**Touch to turn on or off an item**

Depending on the power package of the vessel, as input during the Setup Wizard, some items may not display any live data because the engine does not use or transmit that data. For example: a diesel inboard engine will transmit turbocharger boost pressure, while a MerCruiser gas engine will not, because it contains no turbocharger.



**Unchecked items will not display data**

## Aantekeningen:

# Hoofdstuk 3 - Functies en bediening

## Inhoudsopgave

|                                        |    |                                                              |    |
|----------------------------------------|----|--------------------------------------------------------------|----|
| Onderhoud.....                         | 38 | Curven van de primaire trimprofielen .....                   | 52 |
| Onderhoudsbeurten voor de motor.....   | 38 | Overlappen van de curven van de primaire trimprofielen ..... | 53 |
| Modus Smart Tow.....                   | 39 | SkyHook.....                                                 | 53 |
| Smart Tow (Sleepfunctie).....          | 39 | Overzicht.....                                               | 53 |
| Kenmerken .....                        | 39 | VesselView and the Design 2 Joystick.....                    | 53 |
| Smart Tow uitschakelen .....           | 43 | Functions.....                                               | 54 |
| Modus Cruise control.....              | 43 | SkyHook .....                                                | 54 |
| Cruisecontrol.....                     | 43 | Heading .....                                                | 55 |
| Cruise control-modus inschakelen ..... | 43 | Auto Heading (automatische koers) inschakelen .....          | 55 |
| Modus Troll Control.....               | 45 | Route .....                                                  | 55 |
| Regeling langzaam varen.....           | 45 | VesselView Devices Supporting SkyHook Advanced Features..... | 58 |
| Active Trim.....                       | 48 | Advanced Features.....                                       | 58 |
| Vereisten.....                         | 48 | Heading Adjust .....                                         | 58 |
| Inleiding tot Active Trim.....         | 49 | BowHook .....                                                | 58 |
| Hoe het werkt .....                    | 49 | DriftHook .....                                              | 59 |
| GPS .....                              | 50 | Purchasing the SkyHook Advanced Features ...                 | 59 |
| Gebruik in ondiep water .....          | 50 | Heading Adjust .....                                         | 59 |
| Aanhangerpositie en Active Trim .....  | 50 | DriftHook .....                                              | 60 |
| Instelling en configuratie.....        | 50 | BowHook .....                                                | 61 |
| Opmerkingen m.b.t. configuratie .....  | 50 |                                                              |    |
| Configuratieprocedure .....            | 50 |                                                              |    |
| Overzicht van trimprofielen.....       | 52 |                                                              |    |

## Onderhoud

### Onderhoudsbeurten voor de motor

Als er tijdens een systeemscan wordt gedetecteerd dat er een herinnering voor een onderhoudsbeurt is, wordt de Mercury-tab linksonder op het scherm blauw weergegeven. Bescherm uw investering en controleer regelmatig uw motorolie, bij voorkeur vooraf aan elk gebruik.

Als het tijdstip voor de onderhoudsbeurt is gekomen, wordt na de opstartscan een pop-upvenster voor de onderhoudsbeurt geopend. De bestuurder kan het pop-upvenster sluiten, maar deze herinnering zal tekens als het systeem wordt ingeschakeld opnieuw verschijnen. Bij bevestiging van de onderhoudsherinnering wordt het tijdperk voor het onderhoud in VesselView gereset. Navigeer voor specifieke informatie over de onderhoudsbeurt naar het beschrijvende onderhoudstekstbericht aan de hand van onderstaande instructies. Gebruikers kunnen op elk gewenst tijdstip de onderhoudsbalk weergeven om te zien hoeveel tijd er resteert tot de volgende onderhoudsbeurt. Dit is handig om afspraken voor onderhoud te maken met de dealer als de onderhoudsprocedure niet door de eigenaar zelf wordt uitgevoerd.

Select the Mercury tab in the lower left-hand corner of the screen.



61536

Select the **MORE** option.



61536

To view the remaining time before scheduled maintenance, select the **MAINTENANCE LIFE** option. The more of the progress bar shown in blue, the sooner scheduled maintenance is needed.



61540

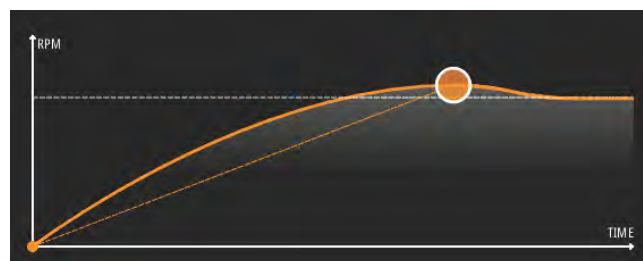
Maintenance life

## Modus Smart Tow

### Smart Tow (Sleepfunctie)

Smart Tow is een gemakkelijk te gebruiken programma voor het regelen van de bootacceleratie en het instellen van streefsnelheden voor het slepen van waterskiërs, tubers of watersportuitrusting van uiteenlopende aard. Met Smart Tow hoeft u niet langer te gissen bij acceleratieproblemen zoals te veel 'hole shot', te veel doorschieten, deceleratie en streefwaarden voor een constante vaarsnelheid. Selecteer een profiel, selecteer Enable (Inschakelen) en zet de bedieningshendel op vol gas: Smart Tow doet dan de rest.

Op het Smart Tow-scherm kunt u instellingen voor de Smart Tow-functie selecteren, instellen en wijzigen. De stip met de openingsanimatie is zichtbaar als Smart Tow actief is en de openingsprocedure doorloopt. De stip beweegt door het openingstraject om te laten zien welk deel van de openingsprocedure op dat moment door het systeem wordt uitgevoerd.



61785

De Smart Tow-functie is gebaseerd op het motortoerental, tenzij er op de boot een GPS is geïnstalleerd dat op het control area network is aangesloten. Als er een GPS aan boord is, kunt u voor de regelfuncties voor Smart Tow gebruik van snelheidsstreefwaarden of toerentalstreefwaarden selecteren. U kunt daarnaast ook aangepaste vertrekprofielen aanmaken.

### Kenmerken

In Smart Tow gebruikt u het gebruiker-geselecteerde gegevensvenster en de voettekst voor het aanpassen van de instellingen. Druk of swipe om de velden in het selectievak te doorlopen. In de voettekst kunt u Smart Tow in- of uitschakelen, opslaan of afsluiten. De items in de voettekst van het gegevensvenster kunt u markeren en accepteren met de draaiknop of door erop te drukken.

Smart Tow omvat vijf in de fabriek ingestelde vertrekprofielen, of de bestuurder kan nieuwe, aangepaste vertrekprofielen maken. Aangepaste profielen zijn handig als de vaardigheden in het varen met watersportuitrusting tussen de opvarenden uiteenlopen. De bestuurder kan een agressievere vertrekprocedure maken voor ervaren waterskiërs en een meer voorzichtige aanpak voor kinderen of voor het slepen van opblaasbare items.



63947



**a** - Launch profile selections

61786

Elk profiel bevat vijf keuzevelden. U wijzigt de profielselectie door ze aan te raken of u gebruikt de draaiknop.

- Toerental en snelheid. De bestuurder kan het toerental of de snelheid wijzigen door het onderdeel in het gegevensvenster te selecteren.
- Ramp (Toenametijd) is de periode die de boot nodig heeft om de ingestelde vaarsnelheid te bereiken.
- Overshoot is het percentage dat de boot voorbij het instelpunt zal schieten.



- Time (Tijd) is de periode waarin de boot met meer dan de geselecteerde vaarsnelheid zal varen.



61787

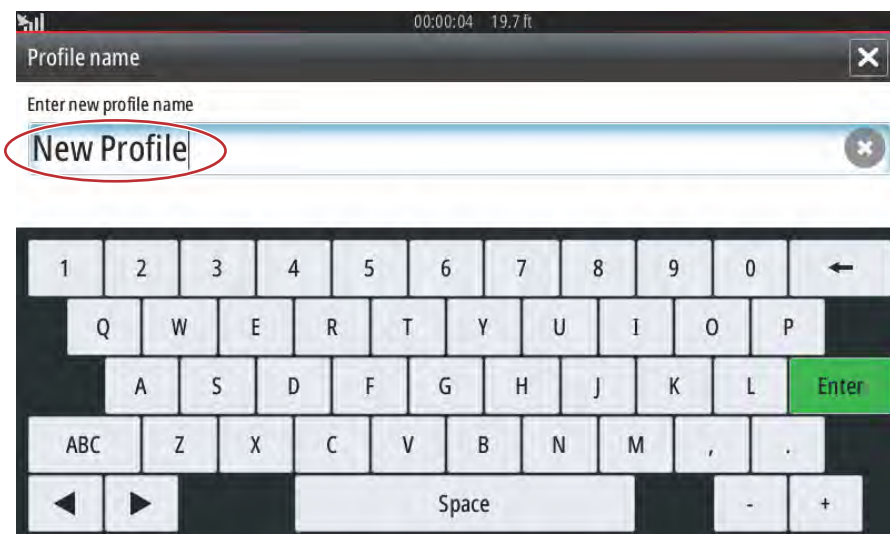
### Vijf selectievelden voor het aanmaken van een profiel

Selecteer Add Profile (Profiel toevoegen) om een nieuw profiel te maken.



61788

Gebruik het toetsenbord op het scherm om het vertrekprofiel een naam te geven.



61789

In het scherm New Profile (Nieuw profiel) kan de bestuurder de vijf selectievelden bewerken. Nadat alle selecties zijn bewerkt, selecteert u de knop Use (Gebruiken) om het nieuwe vertrekprofiel voor Smart Tow te gebruiken.



61790



64508

### Use button

Een Smart Tow-vertrekprofiel activeren. Selecteer de optie Enable (Inschakelen) en zet de gashendels in vooruit en vol gas. Smart Tow regelt dan de rest.



61791



### Smart Tow uitschakelen

Om Smart Tow uit te schakelen, selecteert u Disable (Uitschakelen). VesselView draagt de regeling van de gasfunctie dan weer over aan de bestuurder. Als Smart Tow is ingeschakeld en u de gashendel op een punt onder de streefsnelheid zet, wordt de vaarsnelheid van de boot verlaagd; het is echter niet mogelijk om de topsnelheid van de boot tot meer dan de streefsnelheid te verhogen.



61792

## Modus Cruise control

### Cruisecontrol

Met cruise control kunt u een instelpunt selecteren en de waarde hiervan aanpassen, zodat de boot met een vaste snelheid of vast motortoerental blijft varen.

- Cruise control wordt op het toerental gebaseerd, tenzij in het CAN-netwerk van de boot een Mercury Marine GPS is opgenomen.
- Als er een Mercury Marine GPS aan boord is, is de standaardinstelling de bootsnelheid.
- U kunt op het toerental of op de snelheid gebaseerde instelpunten selecteren. Het type cruise control kan in het menu Settings (Instellingen) worden gewijzigd.

**NB:** U kunt cruise control uitschakelen door de afstandsbedieningshendels op neutraal te zetten.

### Cruise control-modus inschakelen

Om de optie Cruise control voor Autopilot te activeren, selecteert u de tab Vessel Control (Bootbesturing) links op het scherm.



61767

Selecteer de tegel Cruise Control in de balk Vessel Control (Bootbesturing).

Gebruik de pijl-omhoog of pijl-omlaag om de gewenste snelheid in te stellen.

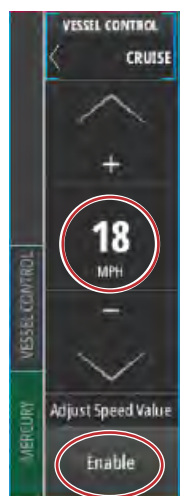


64509



61769

Selecteer de tegel Enable (Inschakelen) op de cruise control-balk als de gewenste cruise-snelheid is ingesteld. Zet de afstandsbedieningshendels in vooruit en zet de gashendels op de stand voor vol gas. VesselView verhoogt de vaarsnelheid tot het punt dat de bestuurder heeft geselecteerd.



61770

Als cruise control is geactiveerd, is de tab Vessel Control (Bootbesturing) oranje, om de bestuurder eraan te herinneren dat er een Autopilot-modus is ingeschakeld.



De cruise control-modus kan geannuleerd worden door de afstandsbedieningshendels op Neutraal te zetten of door de tegel Disable (Uitschakelen) onder in de cruise control-balk te selecteren. Om de tegel Disable (Uitschakelen) te zien, selecteert u de tab Vessel Control (Bootbesturing) links op het scherm: dit opent de Cruise Control-balk en de optie Disable (Uitschakelen).

## Modus Troll Control

### Regeling langzaam varen

Troll RPM ranges are power package dependent, but the maximum RPMs for all engines or outboards is 1000 RPM. Selecteer voor het inschakelen van de Langzaam varen-modus de tab Vessel Control (Bootbesturing) links op het scherm. Select the Troll Control tile in the Vessel Control bar.



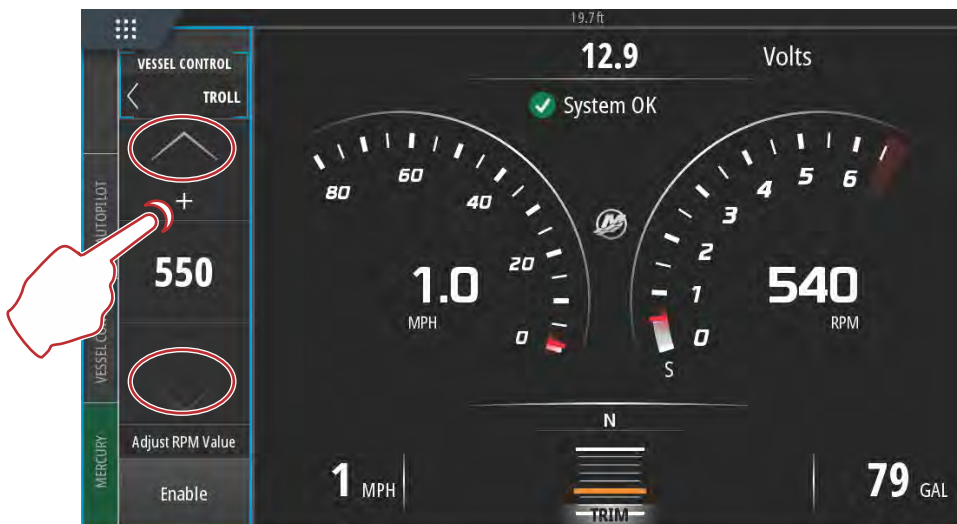
## Hoofdstuk 3 - Functies en bediening

De boot moet in versnelling staan en de gashendel moet op stationair staan. Als dit niet het geval is, verschijnt er een waarschuwingspictogram met tekst die aan de bestuurder uitlegt hoe de functie voor langzaam varen beschikbaar gemaakt kan worden.

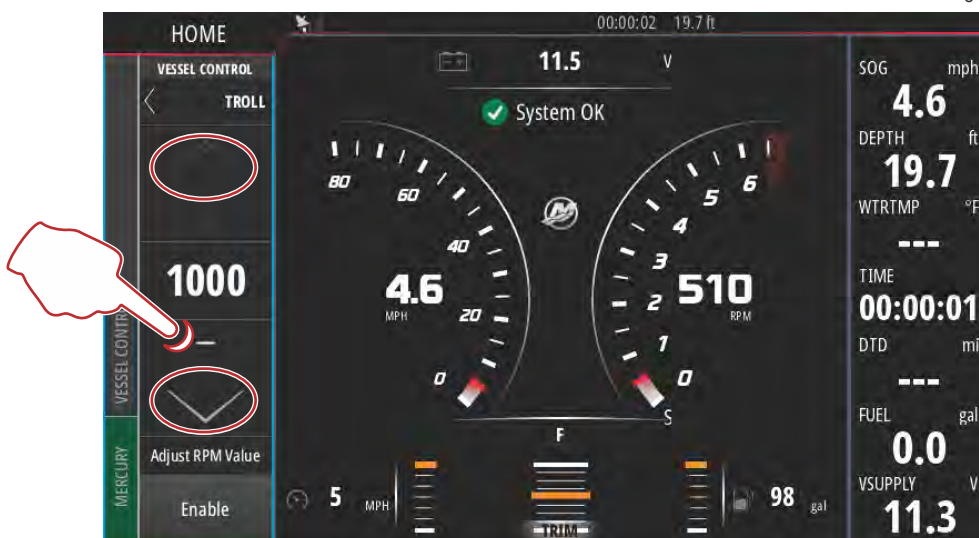


61759

Als aan de voorwaarden voor versnelling en gasklepstand wordt voldaan, worden op de balk Vessel Control (Bootbesturing) de opties voor langzaam varen weergegeven. De pijlen voor verhogen of verlagen zijn grijs (niet beschikbaar) als de minimale of maximale toerentalwaarde is geselecteerd. Selecteer de pictogrammen + of – op het scherm om de waarde voor het toerental aan te passen.



61760



61761



Selecteer de tegel Enable (Inschakelen) als de gewenste toerentalwaarde is ingesteld. De functie Langzaam varen wordt nu gestart en het motortoerental neemt toe tot het gewenste toerental.



61762

De tegel Enable (Inschakelen) wordt oranje en de tekst verandert in Disable (Uitschakelen). De tab Vessel Control (Bootbesturing) wordt oranje en vertoont een waarschuwingssymbool en de tekst Troll Active (Langzaam varen ingesteld).



61763

Tijdens gebruik van de functie Langzaam varen kan de balk Vessel Control (Bootbesturing) geminimaliseerd worden zonder dat dit van invloed is op de Autopilot-functie Langzaam varen. Selecteer de pijl linksboven op de balk Vessel Control (Bootbesturing) om de balk te minimaliseren.



61764

Het hoofdscherm krijgt weer de normale grootte, de tab Troll Active (Langzaam varen ingeschakeld) is oranje en is links op het scherm zichtbaar.



61765

Om de functie voor langzaam varen uit te schakelen, selecteert u de tab Troll Active (Langzaam varen ingeschakeld): dit opent de balk met opties voor langzaam varen. Selecteer Disable (Uitschakelen) om de functie Langzaam varen uit te schakelen.



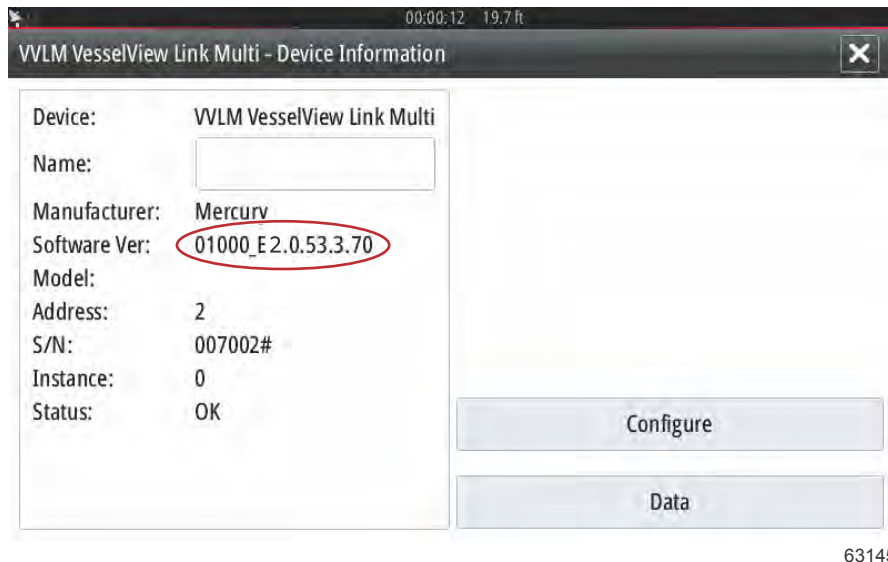
61766

## Active Trim

### Vereisten

In order for Active Trim to function on VesselView, the VesselView Link software must be at version 2 or later. See **Section 6 – How to Update Your VesselView Link Module Software**.

Additional hardware for your vessel may be required for the Active Trim features to function. See your authorized Mercury Marine dealer for information on required hardware.



VesselView Link software version location

## Inleiding tot Active Trim

Active Trim is het geotrooieerde, op GPS gebaseerde automatische trimsysteem van Mercury Marine. Dit intuïtieve handsfree-systeem past de trimstand van de motor of aandrijving voortdurend aan op basis van veranderingen in de vaaromstandigheden voor betere prestaties, zuiniger brandstofverbruik en groter bedieningsgemak. Het systeem reageert nauwkeurig op vaarbewegingen, wat voor de schipper een aangename vaarbeleving oplevert. Voor het gebruik van Active Trim hoeft u verder niets te weten over het trimmen van motoren of aandrijvingen.

- Wanneer de vaarsnelheid toeneemt, wordt de motor of aandrijving uitgetrimd.
- Wanneer de vaarsnelheid afneemt (bijvoorbeeld om een bocht te maken), wordt de motor of aandrijving ingetrimd.
- De Active Trim-functie kan altijd worden opgeheven door gebruik van de gewone knoppen voor handmatig trimmen.
- Met Active Trim kan de schipper compenseren voor veranderingen in de belasting van de boot, voor voorkeuren van de schipper en voor de weersomstandigheden, met behoud van geheel automatische regeling.

## Hoe het werkt

Het Active Trim-systeem heeft vier bedrijfsmodi:



- 1. Idle speeds**  
Maintains the existing trim position.



- 2. Acceleratie ('hole shot')**  
Brengt de motor of aandrijving omlaag om omhoog komen van de boeg te beperken en de tijd tot planee te verbeteren.



- 3. Planing speeds**  
Progressively trims the engine or drive based on GPS speed to maintain the most efficient running attitude.



- 4. Opheffing**  
Als de bestuurder de handmatige trimfunctie gebruikt, wordt de Active Trim-functie meteen uitgeschakeld en verkrijgt de bestuurder volledige controle terug over de trimfunctie.

Bij het starten van de motor wordt Active Trim weer in- of uitgeschakeld, afhankelijk van de status toen de motor het laatst werd uitgeschakeld. Als de Active Trim-functie Aan was toen het systeem werd uitgeschakeld, is hij Aan als het systeem wordt ingeschakeld.



### GPS

Active Trim uses a GPS signal to determine vessel speed. The Active Trim system will not automatically control trim until the GPS unit has acquired a signal.

### Gebruik in ondiep water

De Active Trim-functie kan de waterdiepte niet bepalen en zal in ondiep water niet automatisch omhoog trimmen. De bestuurder moet de Active Trim-functie opheffen door de motor of aandrijving handmatig te trimmen of op de OFF-knop te drukken.

### Aanhangerpositie en Active Trim



63048

Placing the engine or drive in trailer position (over 50% of the adapted trim range) will prevent Active Trim from engaging. Any time the engine or drive is trimmed above its normal range—to navigate shallow water, launch the boat from a trailer, or load the boat onto a trailer, for example—you must manually trim down before Active Trim will function. This safety feature is meant to prevent the engine or drive from automatically trimming down and hitting something.

### Instelling en configuratie

#### Opmerkingen m.b.t. configuratie

**BELANGRIJK:** Configureer Active Trim altijd met een primair profiel waarmee de bestuurder een aanpasbaar profiel kan selecteren waarin verder intrimmen mogelijk is. Dus: vermijd de selectie van een primair profiel dat ertoe leidt dat er in aanpasbaar trimprofiel nummer 1 normaal kan worden gevaren. Op deze wijze verzekert u dat de bestuurder de boeg altijd omlaag kan brengen om stampen te voorkomen zonder dat de motor of aandrijving handmatig getrimd hoeft te worden.

#### Configuratieprocedure



63043

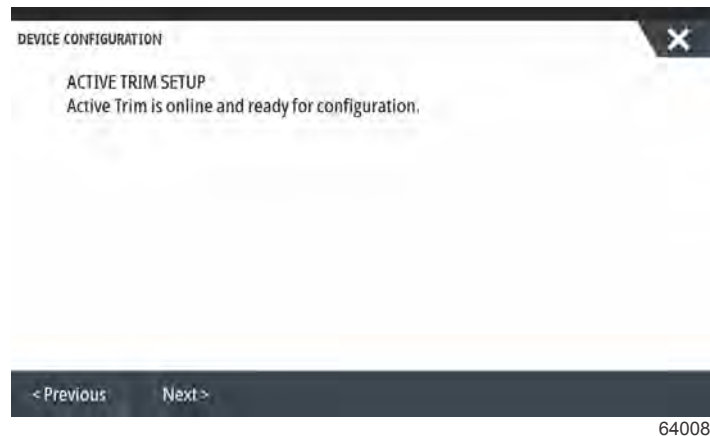
Configuration of Active Trim is done in the Setup Wizard. To access the Active Trim setup directly go to: **Settings>Mercury>Engines>ActiveTrim** and follow the on-screen instructions.

The Setup Wizard will take the operator through the setup and configuration of Active Trim. Follow the on-screen instruction for each step.

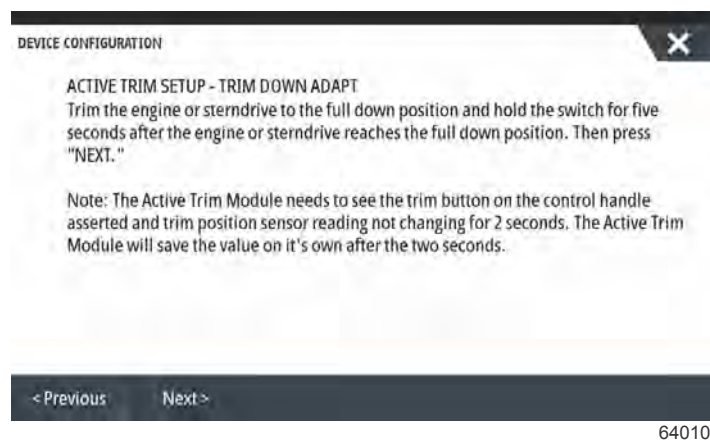


### Selecting the Active Trim feature

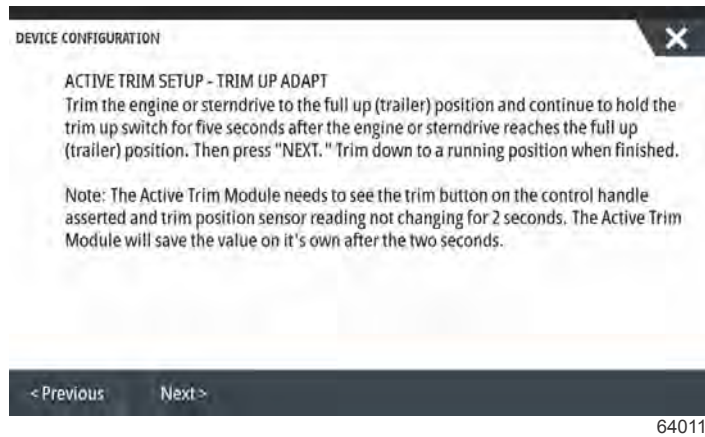
The VesselView will search the network for the Vessel Control Module. If the Vessel Control Module software is not up-to-date, or if it cannot be found on the network, the Active Trim setup will not allow the operator to continue.



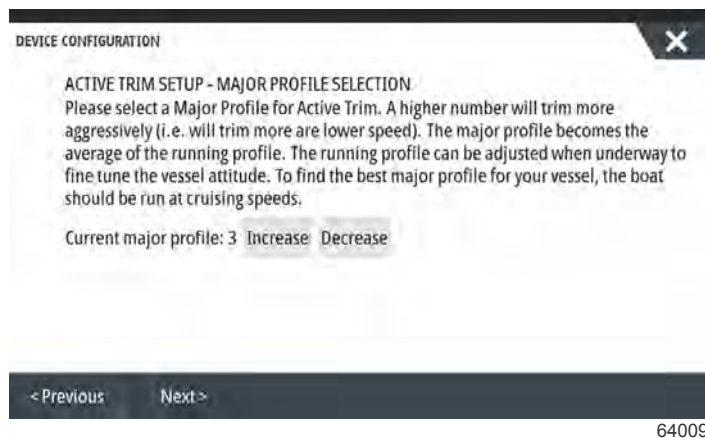
### Active Trim activation screen



### Trim down adapt screen



Trim up adapt screen



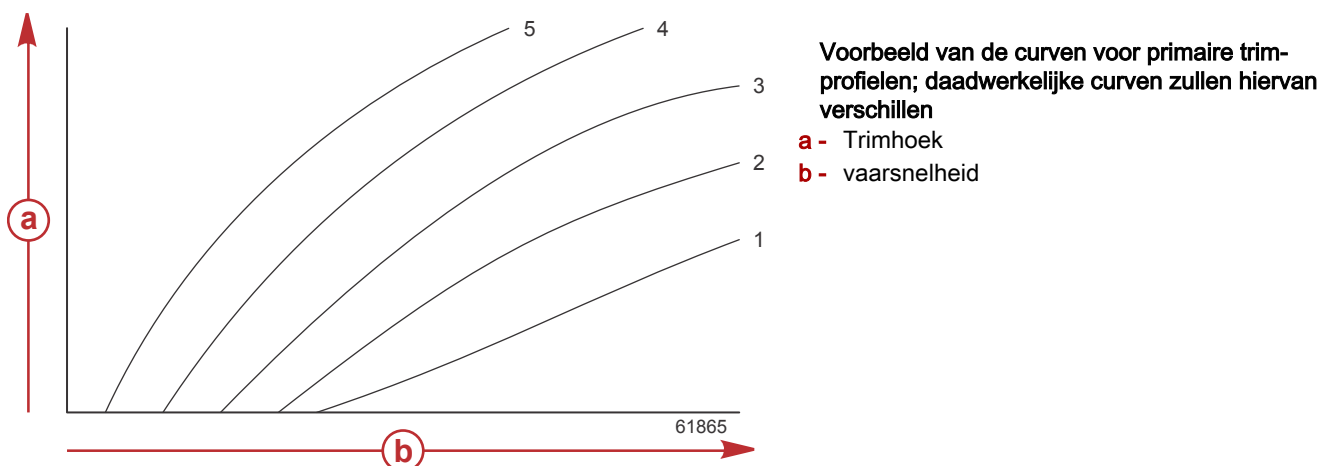
Major profile selection screen

## Overzicht van trimprofielen

### Curven van de primaire trimprofielen

Het Active Trim-systeem kan worden geconfigureerd met vijf willekeurige, unieke primaire trimprofielen. In de volgende afbeeldingen ziet u hoe de curven voor trimhoek en vaarsnelheid verschillen voor de vijf primaire profielen.

To access the Active Trim profile setup, navigate to: **Settings>Mercury>Engines>ActiveTrim**. This will return the unit to the Setup Wizard and allow changes to the profiles.



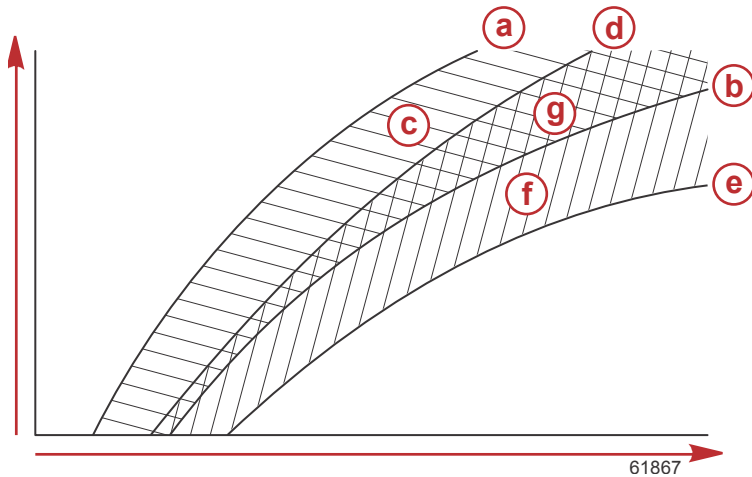
Configureer het Active Trim-systeem met het primaire trimprofiel dat het best geschikt is voor de boot en motorinstallatie onder normale vaaromstandigheden.

Elke curve voor de primaire profielen in het voorgaande voorbeeld geldt voor de standaard, middelste stand (aanpasbaar trimprofiel 3) van een groter bereik aan aanpasbare trimprofielen. Elk primair trimprofiel heeft een bereik van vijf door de gebruiker aanpasbare trimprofielen waarmee de bestuurder de trimcurve tijdens het varen kan aanpassen om te compenseren voor verschillen in de vaaromstandigheden of lading van de boot.

The upper limit of a selected major trim profile equates to user adjustable trim profile 5. The lower limit equates to user adjustable trim profile 1.

### Overlappen van de curven van de primaire trimprofielen

De bereiken van de vijf primaire trimprofielen overlappen. Als we de trimcurvebereiken van primair profiel 4 en 3 (uit de eerste grafiek) over elkaar heen leggen, zien we dat ze sterk overlappen. De bovengrens voor primair profiel 3 is hoger dan de ondergrens voor primair profiel 4, zodat beide profielen gedeeltelijk hetzelfde trimcurvebereik hebben. In de praktijk houdt dat in dat kleine verschillen in de omstandigheden waaronder het systeem wordt geconfigureerd geen zeer grote effecten op de systeemprestaties zullen hebben.



**Voorbeeld van het overlappen van primaire trimprofielen; daadwerkelijke overlapping zal verschillen**

- a** - Bovengrens van primair profiel 4
- b** - Ondergrens van primair profiel 4
- c** - This area (c) plus (g) equals the full range of major profile 4
- d** - Bovengrens van primair profiel 3
- e** - Ondergrens van primair profiel 3
- f** - This area (f) plus (g) equals the full range of major profile 3
- g** - Bereikoverlapping van primair profiel 4 en 3

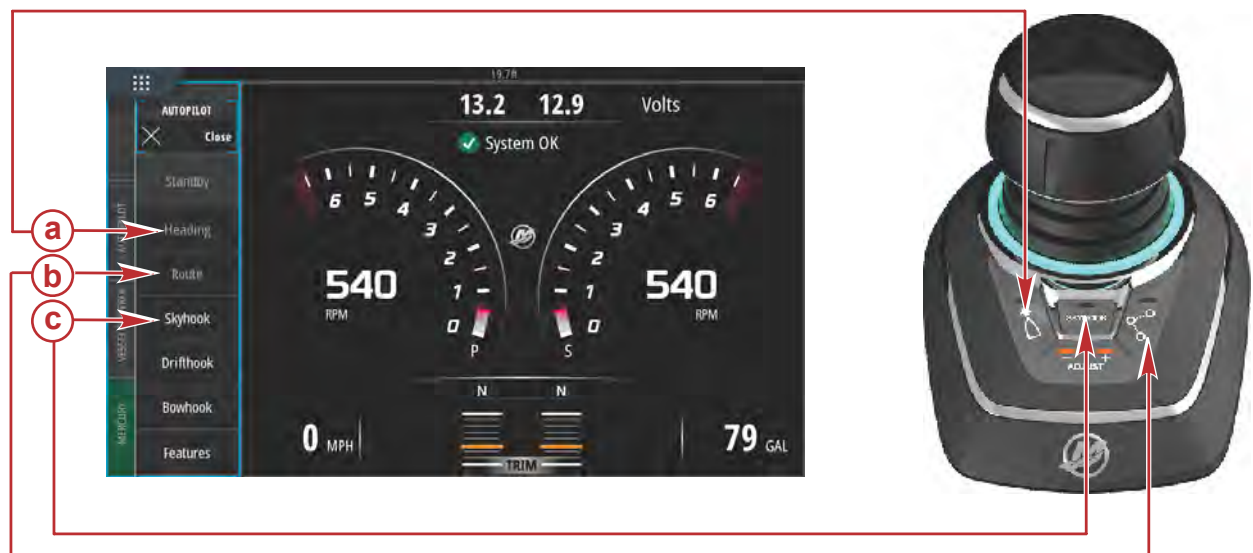
## SkyHook

### Overzicht

SkyHook is a feature of the joystick control. SkyHook will keep the vessel in a specific GPS position on the water. SkyHook will engage the engines or drives in a number of directions and speeds to compensate for wind and current effects on the vessel. This is especially helpful when waiting for a bridge opening or for vessel traffic to clear an area. When activated, SkyHook takes over and maintains the vessel position.

### VesselView and the Design 2 Joystick

The feature tabs on the VesselView display and the buttons on the Design 2 joystick are designed to activate all heading changes, route engagements, as well as all SkyHook features. For example, (a) heading can be engaged using the joystick and VesselView can be used to make adjustments using the on-screen tabs in the SkyHook autopilot menu. Likewise either that joystick or VesselView can be used to put a feature in standby or deactivate that feature.



64099

- a** - Heading feature
- b** - Route feature
- c** - SkyHook feature

## Functions

### SkyHook

When SkyHook is selected a warning window will open alerting the operator to make sure that there are no swimmers in the vicinity of the vessel. To acknowledge this message, select **Continue**.

SkyHook will not engage unless the joystick and control levers are in neutral.

#### Before engaging (activating) SkyHook, the operator must:

1. Inform passengers how SkyHook operates, to stay out of the water and off the swim platform and boarding ladder, and to be alert for any sudden shifts in the boat position.
2. Stel opvarenden op de hoogte van akoestische en visuele waarschuwingssystemen op de boot, en wanneer deze actief kunnen zijn.
3. Zorg dat niemand zich bij de achterkant van de boot of in het water vlak rondom de boot bevindt.

#### After engaging (activating) SkyHook, the operator must:

1. Aan het stuur blijven en goed blijven uitkijken.
2. Disengage (deactivate) SkyHook if anyone enters the water or approaches the boat from the water.

**⚠ WAARSCHUWING**

Een draaiende schroef, een bewegende boot of een apparaat dat is bevestigd aan een bewegende boot kan ernstig of dodelijk letsel veroorzaken bij mensen in het water. Wanneer Skyhook is ingeschakeld, draaien de schroeven en beweegt de boot om op dezelfde plaats te blijven. Zet de motoren onmiddellijk af als iemand zich in het water in de buurt van de boot bevindt.



63955

SkyHook activation warning



63956

SkyHook active



SkyHook will remain engaged until the operator cancels the feature. The SkyHook data panel can be minimized while SkyHook is still engaged. A text message will remain on-screen to alert the operator.



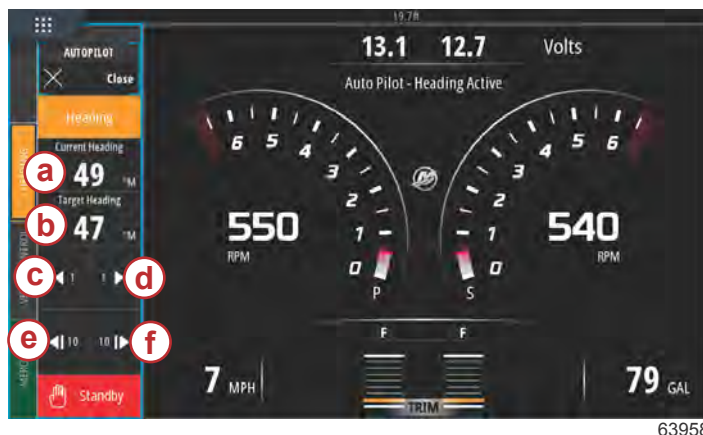
Data panel minimized, SkyHook active

## Heading

Met Auto Heading (automatische koers) houdt de boot tijdens het varen automatisch een bepaalde koers aan.

### Auto Heading (automatische koers) inschakelen

1. Zorg dat het contactslot van de stuurboordmotor in de stand RUN staat.
2. Zet ten minste één draaiende motor in vooruit.  
*NB: Auto Heading werkt niet als de ERC-hendels op neutraal of achteruit staan.*
3. Breng de boot in de gewenste koers.
4. Engage **Heading**.
5. Heading adjustments can be made on-screen, in 1° and 10° increments.



- a - The heading that the vessel is currently on
- b - The desired, or target heading
- c - 1° heading change to port
- d - 1° heading change to starboard
- e - 10° heading change to port
- f - 10° heading change to starboard

## Route

**⚠ WAARSCHUWING**

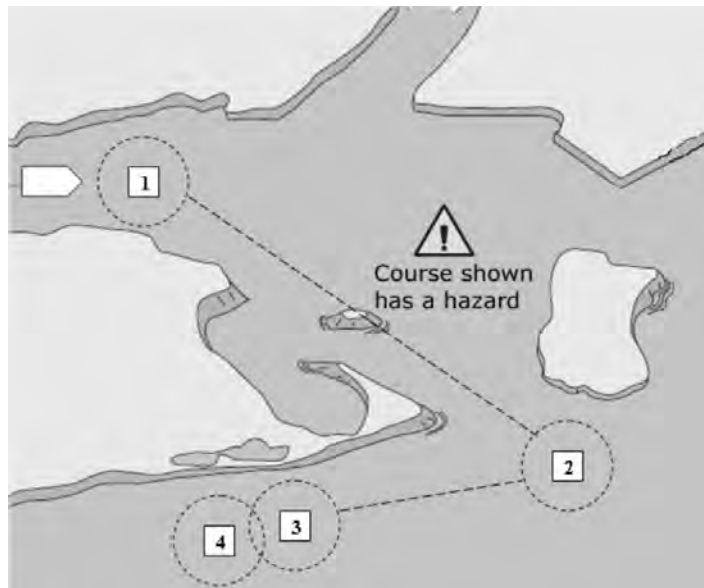
Vermijd ernstig of dodelijk letsel. Onnadenkend gebruik van de boot kan resulteren in aanvaringen met andere schepen, zwemmers of de bodem. De Autopilot houdt een vooringestelde koers aan maar reageert niet automatisch op gevaren in de nabijheid van de boot. De bestuurder moet aan het roer blijven staan om gevaren te ontwijken en opvarenden te waarschuwen bij koerswijzigingen.

In de routemodus navigeert de boot automatisch naar een bepaalde bestemming of een reeks van bestemmingen (de bestemmingsroute). Deze functie is bedoeld voor gebruik op open water dat vrij is van obstakels boven en onder de waterlijn.

Kijk naar de hieronder afgebeelde voorbeeldroute:

- Bestemmingspunten worden getoond in genummerde vierkanten binnen de aankomstcirkel (een cirkel met streepjeslijn rondom het genummerde vierkant).
- Er is een gevaar tussen routepunt 1 en 2. Als deze routepunten voor de route worden gebruikt, zal de Autopilot proberen om door de gevarenszone heen te varen. De bestuurder moet routepunten selecteren waarmee alle gevaren worden vermeden.
- Bestemmingspunt 4 bevindt zich te dicht bij 3 om voor dezelfde route te worden gebruikt. Bestemmingspunten moeten zich op voldoende afstand van elkaar bevinden, zodat de aankomstcirkels elkaar niet snijden.

- Een route wordt samen met de routepunten 1, 2 en 3 weergegeven door de rechte streepjeslijn. Het Autopilot-systeem zal proberen via deze route te navigeren. De bestuurder moet ervoor zorgen dat de route geen gevaren bevat en dient hierop tijdens het varen te blijven letten.



45127

### Voorbeeldroute

Wanneer de routemodus is geactiveerd en de boot in bedrijf wordt gesteld, geldt het volgende:

- De bestuurder moet altijd aan het roer blijven staan. Deze functie is niet bedoeld om de boot zonder toezicht te gebruiken.
- Gebruik de routemodus niet als enige navigatiebron.

**BELANGRIJK: De routemodus kan alleen worden gebruikt met door Mercury Marine goedgekeurde kaartplotters.**

De aankomststraal moet op ten hoogste 0,05 zeemijl worden ingesteld. Zie de handleiding van de kaartplotter voor meer informatie.

De nauwkeurigheid van de functie kan worden beïnvloed door omgevingsfactoren en een onjuist gebruik. Raadpleeg de volgende informatie tijdens gebruik van de functies Track Waypoint en Waypoint Sequencing.

| Waypoint-gegevens – afstandsinstellingen |                                       |
|------------------------------------------|---------------------------------------|
| Tussen bestemmingspunten                 | Meer dan 1.0 zeemijl (1,85 km)        |
| Aankomstalarmeren                        | Niet minder dan 0,1 zeemijl (0,19 km) |

**BELANGRIJK: In de routemodus zal de boot altijd automatisch draaien na aankomst op een uitgezet routepunt.**

De routemodus inschakelen:

- Schakel de kaartplotter in en kies een te volgen bestemmingsroute.
- Zet ten minste één ERC-hendel op vooruit. De routemodus werkt niet als beide hendels in neutraal of achteruit staan.
- Stuur de boot handmatig in de richting van het eerste bestemmingspunt en houd de boot in die koers met een veilige vaarsnelheid.

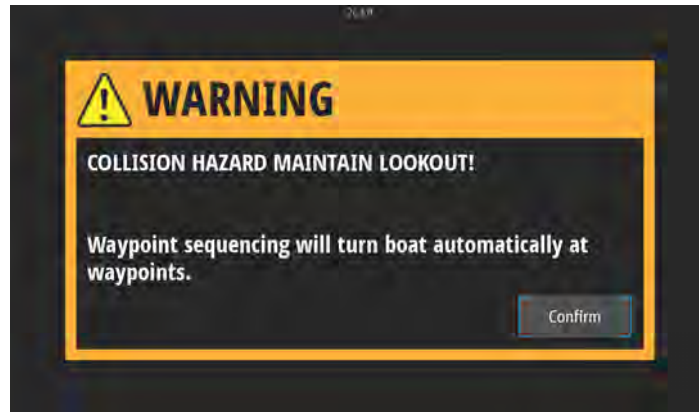
### ⚠ OPGELET

Voorkom letsel als gevolg van onverwacht keren op hoge snelheid. Wanneer de functie Track Waypoint of Waypoint Sequence wordt ingeschakeld in planee, kan de boot hierdoor een scherpe bocht maken. Bevestig de richting van het volgende bestemmingspunt voordat u deze autopilot functies inschakelt. Zorg dat u tijdens het varen in de Waypoint Sequence modus altijd actie kunt ondernemen bij het bereiken van een bestemmingspunt.

- Select the route tab on-screen.
  - VesselView will sound a single beep to let the operator know that **Route** mode is operational.  
**NB:** Two horn beeps sound if route mode does not engage.
  - The autopilot tracks to the first waypoint on the chartplotter course.
- VesselView will sound a beep at all waypoints.
- Als u zich in het aankomstgebied van een routepunt bevindt dat is ingesteld door de kaartplotter, meldt de routemodus aan de Autopilot dat de boot verder kan gaan naar het volgende routepunt. De modus Waypoint Sequence fungeert als bevestiging van het routepunt en de Autopilot laat een pieptoon horen zodra de boot zich in de zone bevindt.



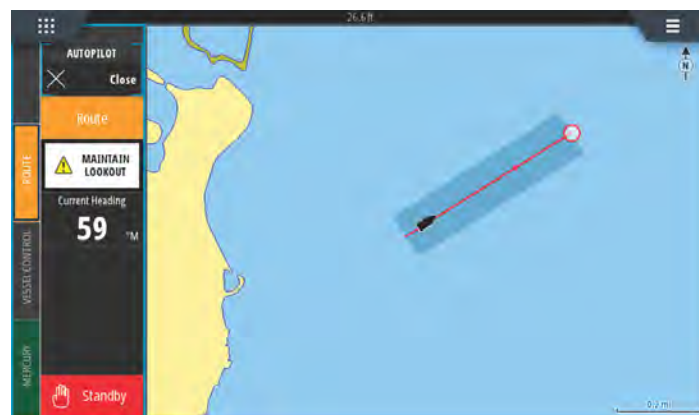
7. If you are not in a previously set waypoint arrival zone, route mode starts auto sequencing to the waypoints in the route. Acknowledge that you understand the information presented in the pop-up warning.



63959

#### Change of course warning screen

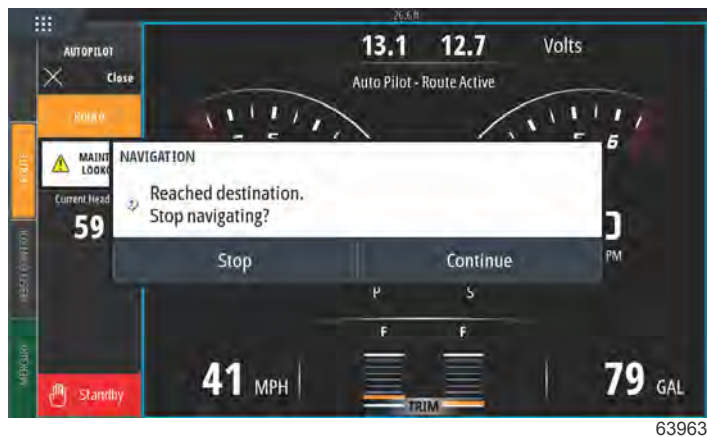
8. Blijf alert. In deze modus maakt de boot automatisch bochten. U hoort zeker te weten dat de boot veilig een bocht kan maken zodra de boot de aankomstzone van een routepunt bereikt. Laat de opvarenden weten dat de boot automatisch een bocht maakt, zodat ze hierop voorbereid zijn.



63960



63962



### VesselView Devices Supporting SkyHook Advanced Features

SkyHook advanced features will be available for purchase as downloadable content (DLC) through the GoFree Shop starting in late May, 2017. These features require Mercury's latest Joystick system and initially, VesselView 703. Boaters will be able to purchase SkyHook advance functions for VesselView 502, VesselView 702 and compatible Lowrance and Simrad displays after a software update in late 2017. The electronic control modules on your Joystick system may need to have firmware updated by your Mercury-certified dealer in order to utilize these advanced functions. Purchasing advanced functions can be done by going to: <https://gofreemarine.com/products/mercury/>.



Mercury design 2 joystick

### Advanced Features

The advanced SkyHook features are only available on compatible Mercury joystick equipped boats.

While remaining in SkyHook, the following features can be used to augment the positioning control of the vessel.

#### Heading Adjust

Heading Adjust provides Joystick operators with the ability to adjust the heading lock in 1° and 10° increments while SkyHook is active, making vessel control even more precise.

#### BowHook

BowHook can be used to unlock the heading and maintain position, allowing the boat to point in whatever direction the winds and currents dictate. This feature is useful when a locked-in heading is not necessary.

## DriftHook

DriftHook lets the operator maintain a heading and unlock the position of the vessel allowing winds and currents to move the vessel along. Adjustments of 1° and 10° increments can be made while drifting when bundled with Heading Adjust.

The SkyHook advanced features, Heading and Route function the same as their stand-alone autopilot counterparts. The only difference is that these features can be accessed while in SkyHook mode. In Heading Adjust, vessel direction changes can also be made in 1 and 10 degree increments. In Route, changes can be made to waypoints and destinations.

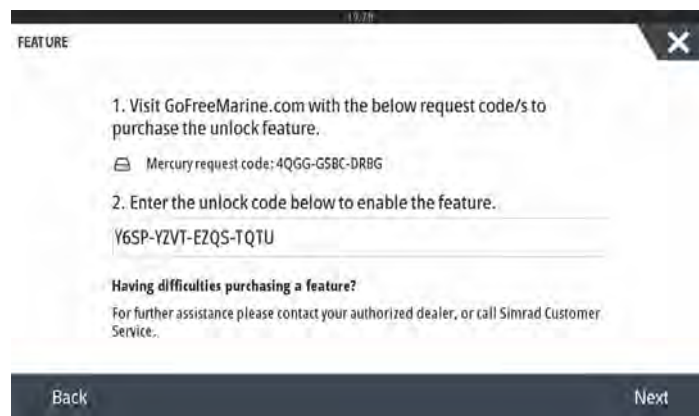
## Purchasing the SkyHook Advanced Features

Purchasing advanced features can be done by going to: <https://gofreemarine.com/products/mercury/>. Follow the instructions on the website during the purchasing process.



64131

Once a purchase has been verified the operator will receive an activation code. This code can be entered into the VesselView.



63968

### Unlock code entry screen

## Heading Adjust

Heading Adjust provides Joystick operators with the ability to adjust the heading lock in 1° and 10° increments while SkyHook is active, making vessel control even more precise.

Select the Heading Adjust option from the menu tab.



SkyHook active with Heading Adjust

With the Heading Adjust tab on-screen, change the heading in 1° or 10° increments.



- a** - Current vessel heading
- b** - New target vessel heading
- c** - 1° heading change to port
- d** - 1° heading change to starboard
- e** - 10° heading change to port
- f** - 10° heading change to starboard

### DriftHook

Maintain vessel heading and unlock the position of the vessel allowing winds and currents to move the vessel along. Adjustments of 1° and 10° increments can be made while drifting when bundled with Heading Adjust.

Select the DriftHook option from the menu tab.

A warning window will appear, advising swimmers to clear the area of the vessel to avoid propeller injuries. DriftHook will only activate after the operator confirms seeing this warning and selects continue.

**⚠ WAARSCHUWING**

Een draaiende schroef, een bewegende boot of een apparaat dat is bevestigd aan een bewegende boot kan ernstig of dodelijk letsel veroorzaken bij mensen in het water. Wanneer Skyhook is ingeschakeld, draaien de schroeven en beweegt de boot om op dezelfde plaats te blijven. Zet de motoren onmiddellijk af als iemand zich in het water in de buurt van de boot bevindt.



Propeller injury hazard warning





SkyHook active with DriftHook engaged

### BowHook

Unlock the vessel heading and just maintain position, allowing the boat to point in whatever direction the winds and currents dictate. Useful when a locked in heading is not necessary.

Select the BowHook option from the menu tab.



Advanced feature menu bar on left of screen

A propeller injury hazard warning will appear on-screen.

| ⚠ WAARSCHUWING                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                |
|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Een draaiende schroef, een bewegende boot of een apparaat dat is bevestigd aan een bewegende boot kan ernstig of dodelijk letsel veroorzaken bij mensen in het water. Wanneer Skyhook is ingeschakeld, draaien de schroeven en beweegt de boot om op dezelfde plaats te blijven. Zet de motoren onmiddellijk af als iemand zich in het water in de buurt van de boot bevindt. |



BowHook active

## Aantekeningen:



# Hoofdstuk 4 - Setup en kalibraties

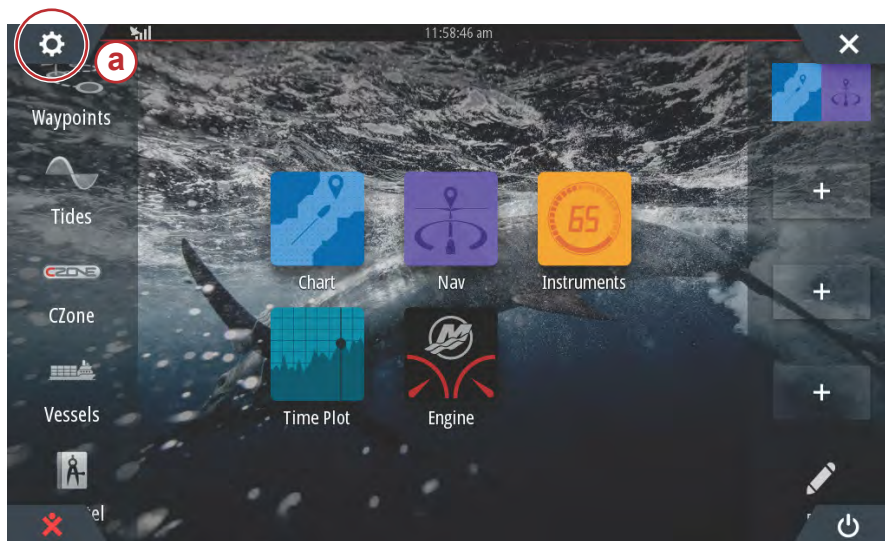
## Inhoudsopgave

|                                                      |    |                                                            |    |
|------------------------------------------------------|----|------------------------------------------------------------|----|
| Instellingen activering.....                         | 64 | Sea Temp (Zeewatertemperatuur).....                        | 82 |
| Activating the Settings Menu.....                    | 64 | Motorinstellingen.....                                     | 82 |
| Touch Lock.....                                      | 65 | Engines Shown (Getoonde motoren).....                      | 82 |
| Systeeminstellingen.....                             | 66 | Engine Model (Motormodel).....                             | 83 |
| Navigeren naar het menu Settings (instellingen)..... | 66 | Limits (Grenswaarden).....                                 | 84 |
| Plaats van roeren en instrumenten.....               | 67 | Supported Data (Ondersteunde gegevens).....                | 85 |
| Instelwizard.....                                    | 67 | Cruise/Smart Tow Type (Type Cruise control/Smart Tow)..... | 87 |
| Simulate (Simuleren).....                            | 68 | Trim (Trimmen).....                                        | 87 |
| Vaartuiginstellingen.....                            | 68 | EasyLink-instellingen.....                                 | 88 |
| Tabs (Trimvinnen).....                               | 68 | EasyLink Gauge Integration.....                            | 88 |
| Brandstoftanks.....                                  | 70 | Alarmen.....                                               | 90 |
| Speed (Snelheid).....                                | 72 | Instelling Alarms (Alarmen).....                           | 90 |
| Sturen.....                                          | 75 | Instellingenbestand.....                                   | 90 |
| Vessel Control (Bootbesturing).....                  | 77 | Export (Exporteren).....                                   | 90 |
| Cameras Installed.....                               | 78 | Import (importeren).....                                   | 92 |
| Genset Enabled (Genset ingeschakeld).....            | 78 | Touchscreenkalibratie.....                                 | 93 |
| Autopilot Enabled.....                               | 80 | Kalibratie van het touchscreen.....                        | 93 |
| Maintenance Notification (Onderhoudsmelding).....    | 81 |                                                            |    |
| Prompt Navigation Autopilot.....                     | 81 |                                                            |    |

### Instellingen activering

#### Activating the Settings Menu

Touching the settings icon in the upper left corner of the **Home** screen will bring up the **System Controls** window. Within the System Controls window is the **Settings** tile.



**a** - Settings icon

63275

Swiping vertically down from the top of the screen will bring up the **System Controls** window. From here, select the **Settings** tile.



63276

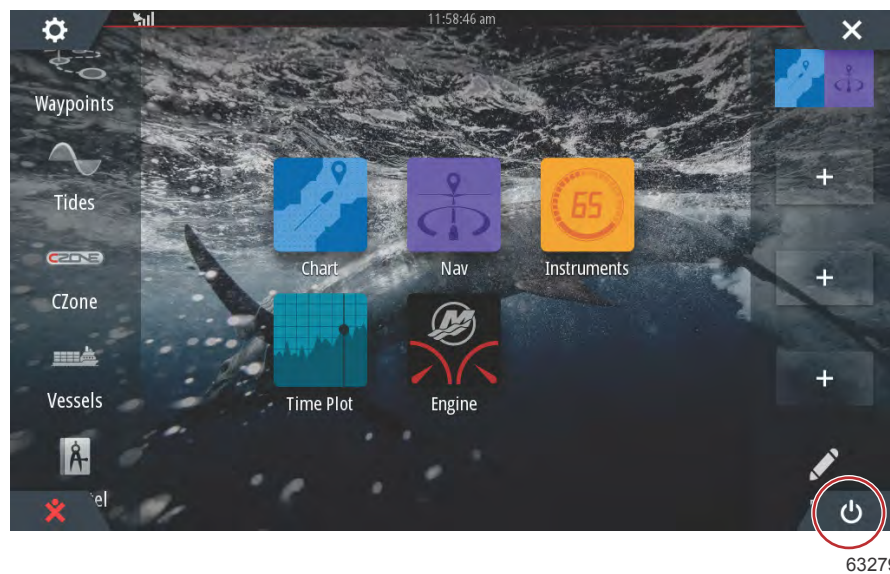
**System Controls window**

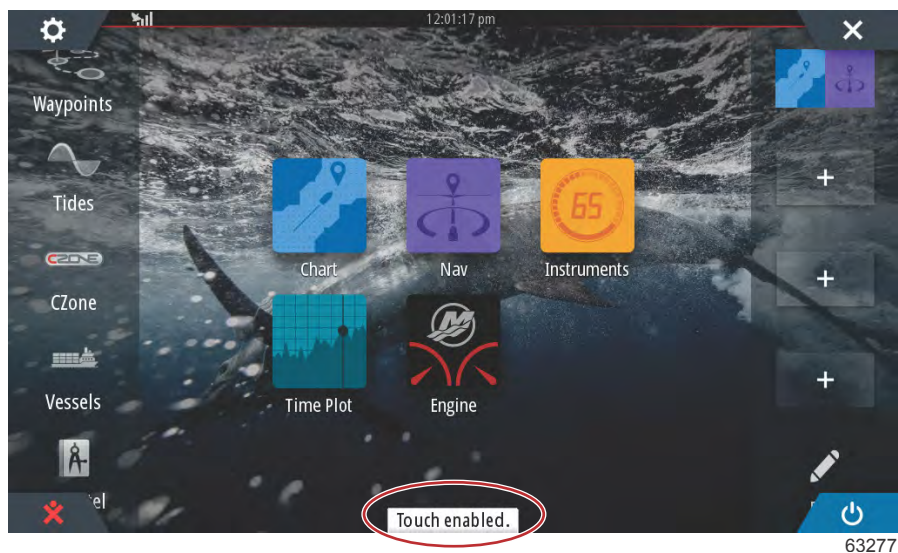
## Touch Lock

Touch Lock is a feature that allows the operator to lock the screen from being changed by touch or swipe motions. Navigating the VesselView is done by using the rotary knob and panel buttons while the Touch Lock is enabled.



In the event that the screen is not responding to touch. The Touch Lock may have been inadvertently activated. To bring the operation of the VesselView back to normal, use the rotary knob to open the Home screen and select the Power icon in the lower right corner of the screen. Toggle through the screen elements with the rotary knob until the Power icon is illuminated. Press the power button to restore screen touch capability.





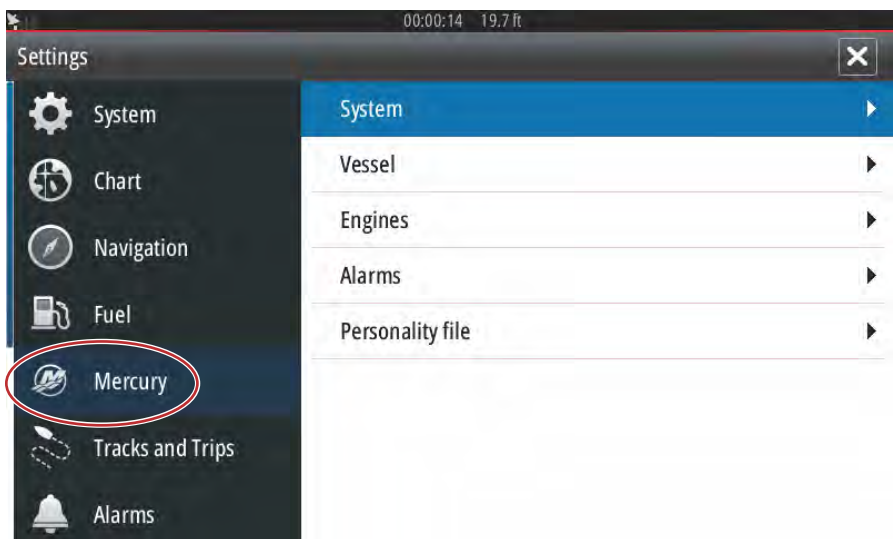
Touch enabled screen message—press the power button to enable touch

## Systeeminstellingen

### Navigeren naar het menu Settings (instellingen)

Op elk gewenst moment kunnen de instellingen worden gewijzigd met behulp van het menu Settings (instellingen). Navigeren binnen alle vervolgkeuze- en uitvouwmenu's gebeurt via aanraking van het scherm of met de draaiknop.

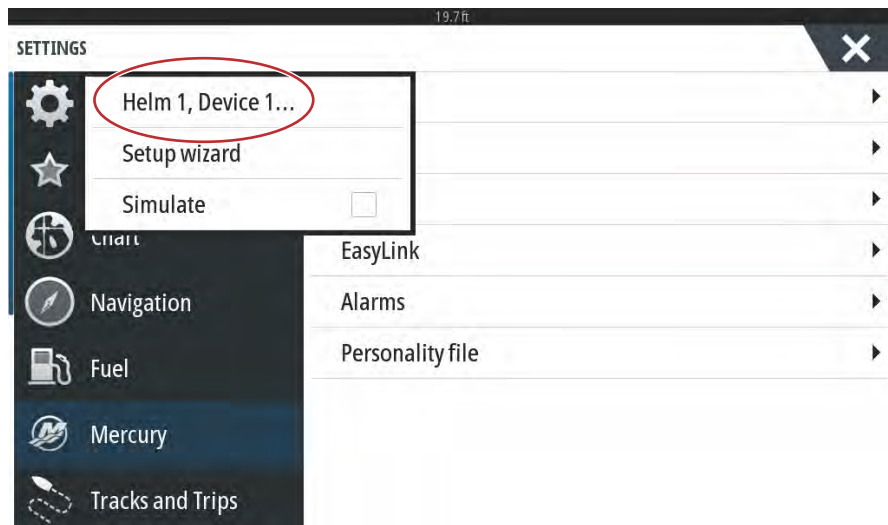
U opent het menu Settings (Instellingen) door van buiten het scherm over de bovenkant van het scherm omlaag te swipen. Het venster System Controls (Bedieningselementen systeem) wordt geopend. Selecteer de tegel Settings (Instellingen). Er verschijnt een menu links op het scherm. Selecteer Mercury uit de lijst met opties. Het venster met VesselView-instellingen die worden geregeld met de Mercury-kant van de MFD wordt geopend.



61655

## Plaats van roeren en instrumenten

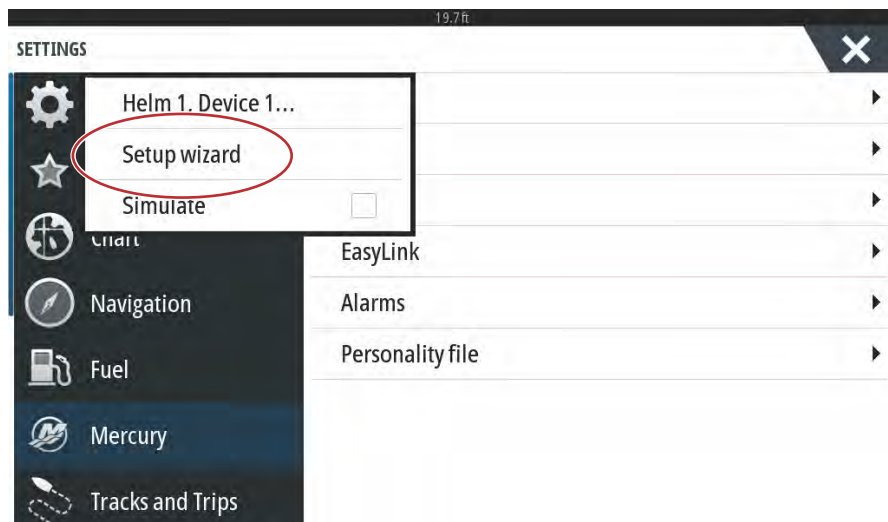
In de systeeminstellingen kan de bestuurder de locatie en het nummer van het VesselView-instrument opgeven. Dit is belangrijk als er meerdere VesselViews op de boot zijn geïnstalleerd. Door unieke roerlocaties en instrumentnummers toe te wijzen, voorkomt u communicatiefouten op het besturingsnetwerk.



61656

## Instelwizard

De installatiehulp is in hoofdstuk 2 besproken. Veranderingen in de installatiehulp kunnen op elk gewenst moment worden aangebracht door het programma via dit menu te openen.

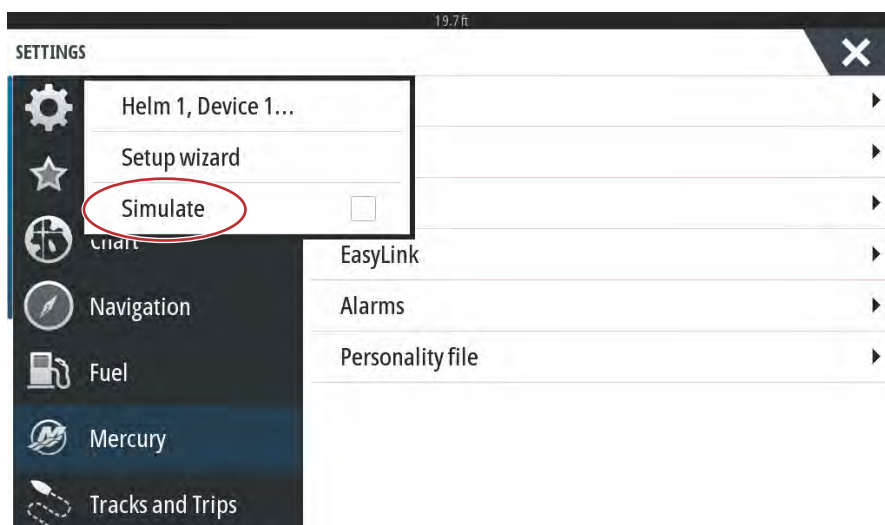


61657



### Simulate (Simuleren)

Simulate (Simuleren) wordt door de dealer gebruikt om aan klanten de weergave-eigenschappen van de display te laten zien. Als de unit in de simulatiemodus staat, mogen de gegevens op het scherm niet als navigatiegegevens worden gebruikt. Alle tijdens simulatie weergegeven gegevens zijn willekeurig gegenereerd.

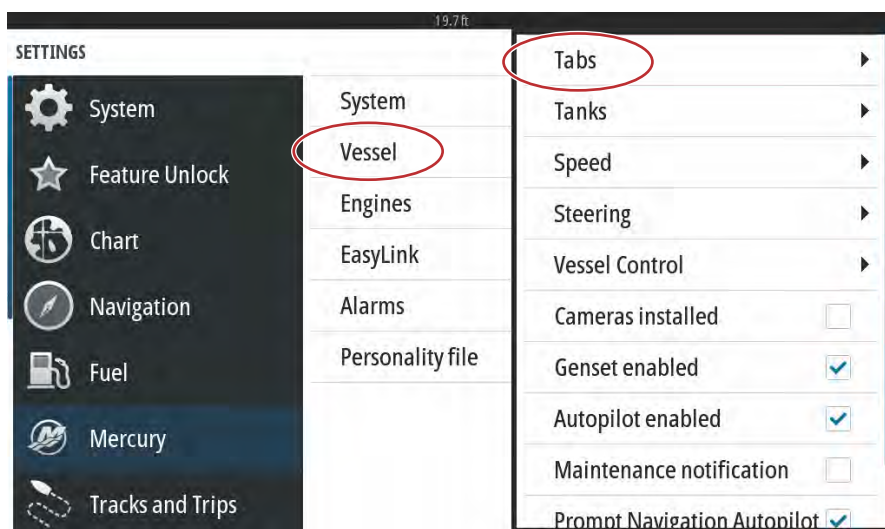


61658

### Vaartuiginstellingen

#### Tabs (Trimvinnen)

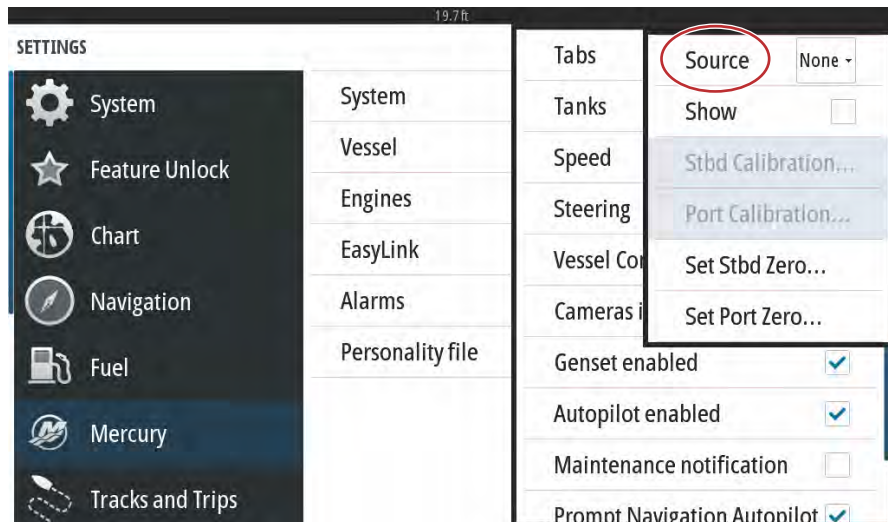
The Settings menu can be found by swiping downward from off the screen onto the upper portion of the screen. This will bring up the **System Controls** window. Select the **Settings** tile. A menu will appear on the left portion of the screen. Select **Mercury** from the list of options. The window of VesselView settings controlled by the Mercury side of the MFD will appear. Select the **Vessel** settings option. Select the **Tabs** option.



61659



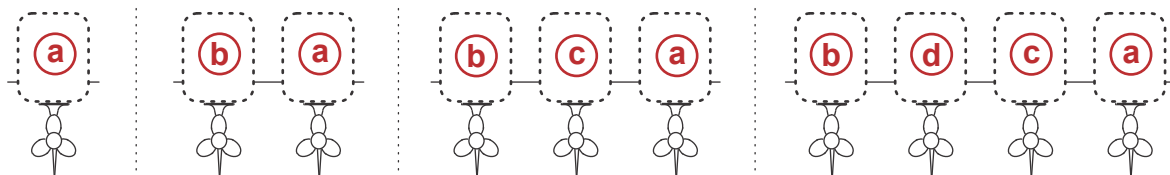
Tabs settings allows the operator to display the tab positions on the screen by selecting the **Show** checkbox. The **Source** option allows selecting the outboard or drive that carries the Tab sensor data to the network.



63238

De gegevens van de trimvinsensor worden door een van de buitenboordmotoren of aandrijvingen aan boord verstuurd. Bepaal aan de hand van de volgende illustratie de juiste selectie.

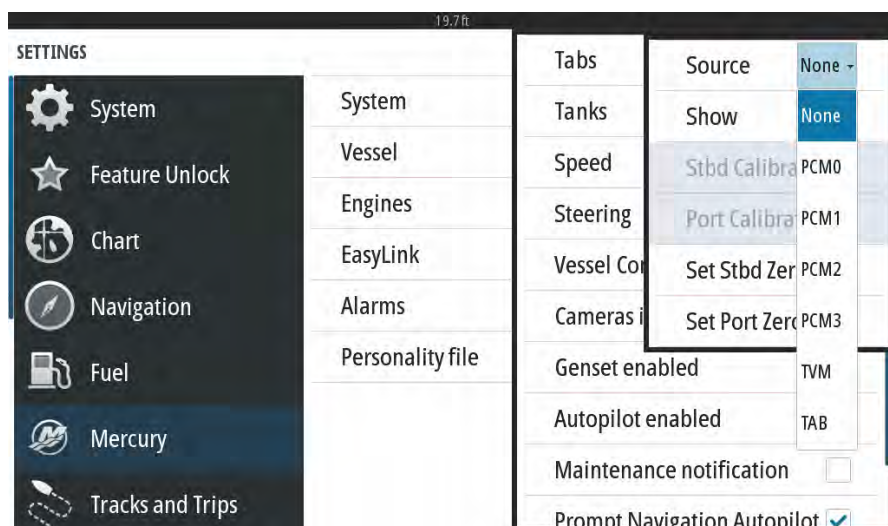
Afgezien van de PCM's kunt u eventueel ook de TAB (trimvin-interfacemodule) of de TVM (stuwkrachtvectormodule) selecteren als bron van de trimvingegevens voor VesselView.



60056

#### Opties voor toewijzing aandrijvingen

- a** - PCM0 = stuurboord of stuurboord buiten
- b** - PCM1 = bakboord of bakboord buiten
- c** - PCM2 = stuurboord binnen of midden
- d** - PCM3 = bakboord binnen

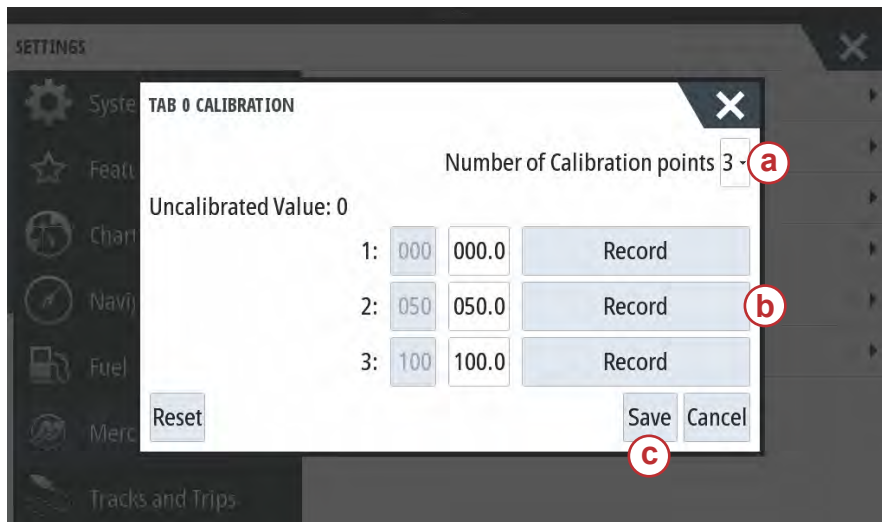


61661

Via kalibratie van de trimvinnen kan de bestuurder de trimvinnen in de hoogste en de laagste stand zetten en de percentages registreren. Dit is handig om de werkelijke trimstand van 0° vast te stellen: dat is de hoek waarbij de trimvinnen parallel staan aan de bodem van de boot. Als de trimvinnen goed gekalibreerd zijn, wordt de positie van de schuifregelaars correct op het scherm weergegeven.

## Hoofdstuk 4 - Setup en kalibraties

Om de trimvinnen te kalibreren, verstelt u de trimvin totdat deze parallel staat aan de romp en noteert u de waarde: dit is de werkelijke 0%-stand van de trimvinnen. Zet de trimvin helemaal omlaag en noteer de waarde: dit is de werkelijke 100%-stand van de trimvinnen. Selecteer Save (Opslaan) om de nieuwe kalibratiegegevens voor de trimvinnen te bewaren.

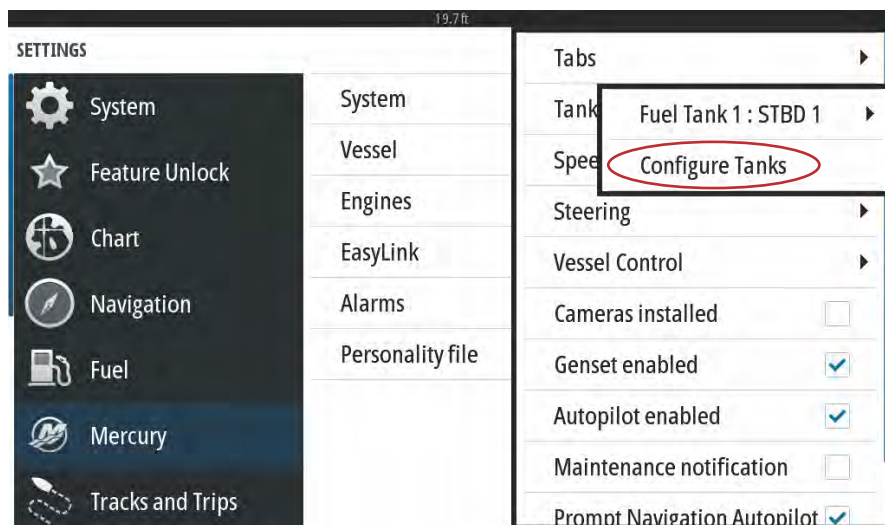


- a** - Selecteer het aantal gewenste kalibratiepunten
- b** - Positie van de trimvinnen voor registratiedoeleinden
- c** - Selecteer Save (Opslaan) om de kalibratie te bewaren

61669

Het punt voor instelling van de buitenboordmotor of aandrijving op nul is de daadwerkelijke trimvinstand die met een waarde van 0% op de display wordt weergegeven. Bestuurders kunnen bepalen bij welk punt de boot vlak vaart. Bij deze vaarstand kunnen de trimvinnen soms een paar procent omlaag staan. Met de optie Set to Zero (Op nul instellen) kan de bestuurder ervoor zorgen dat op de meter een waarde van 0% wordt weergegeven als de boot vlak vaart. Bijvoorbeeld: als de trimvinnen op 10% moeten staan om werkelijk vlak te varen, geeft de VesselView voor deze stand de waarde 0 weer. Als de trimvinnen met meer dan 10% omlaag zijn gezet, worden er negatieve waarden weergegeven.

## Brandstoftanks



63240

De tankconfiguratie is onder het onderwerp Installatiehulp beschreven, maar het is ook mogelijk om op elk gewenst moment extra veranderingen aan te brengen of instellingen te verrichten via het menu Tanks.

Via de tankinstellingen en -kalibraties kunt u het tanktype, de inhoud van de tanks en de kalibratiemethode voor de tanks kalibreren.

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

Next > Refresh

63239

Performing tank calibration: There are many situations in which a tank may need calibration; odd shaped tanks, V-bottomed tanks, stepped-sided tanks, and even a tank's aspect when the boat is in the water. Floats and senders can send inaccurate data to the operator, causing problems with fuel and other volume display. The most accurate way to achieve tank calibration is to start with an empty tank with a known capacity. Pump one quarter of the capacity and record the float or sender position. Repeat this procedure in one quarter increments, recording the float or sensor position each time, until the tank is full. Tank calibration allows the operator to adjust the full through empty readings of a tank. When a tank is highlighted, select the arrow on the right side of the tab to activate the calibration screen. The default readings are in the second column, and can be selected. In the following example, we know that the fuel tank is full, but we are receiving a reading of 79 percent full. Select the record button in the 100 percent row, VesselView will now consider a reading of 79 percent as full, and adjust the half and empty readings accordingly. When the level of a tank is known to the operator, tank calibration can be used to correct the gauge reading to match the known level at any time.

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

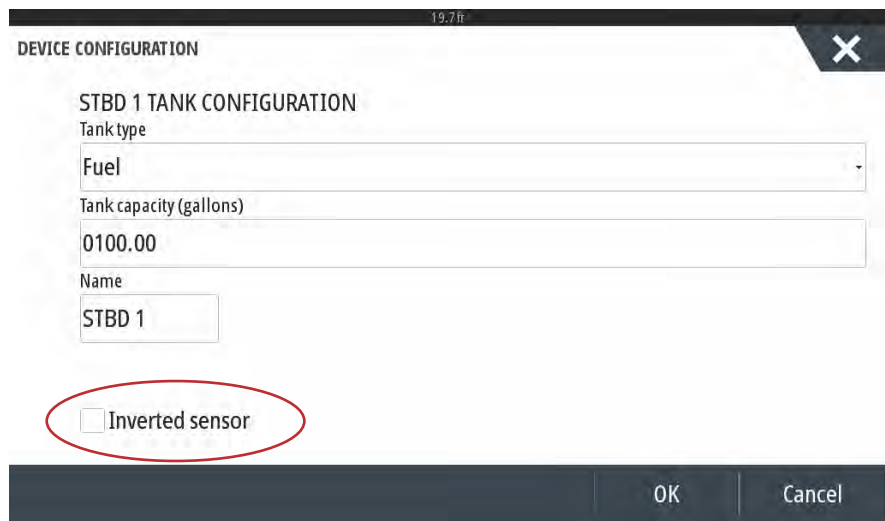
Reset Save Cancel

- a** - Huidige meetwaarde voor Vol, vóór kalibratie
- b** - Velden voor kalibratieregistratie
- c** - Sla de huidige kalibratiegegevens op

61671

## Hoofdstuk 4 - Setup en kalibraties

VesselView gives the operator the ability to invert the volume value of the tanks being monitored. This option is available to accommodate some tank senders that transmit data opposite of traditional standard senders. Standard tank level senders read a 33–240 ohm resistance. A reading of 240 ohms will indicate an empty tank and a reading of 33 ohms will indicate a full tank. Inverted tank senders typically read 0–180 ohms, with 0 being a full tank and a reading of 180 indicating an empty tank.



19.7 ft

DEVICE CONFIGURATION

STBD 1 TANK CONFIGURATION

Tank type

Fuel

Tank capacity (gallons)

0100.00

Name

STBD 1

☐ Inverted sensor

OK Cancel

63507

**NB:** Check with the manufacturer of the vessel's tank sender to determine if this option is appropriate for your situation.

Als de tankkalibratie voltooid is, selecteert u Save (Opslaan): u keert terug naar het navigatiescherm.

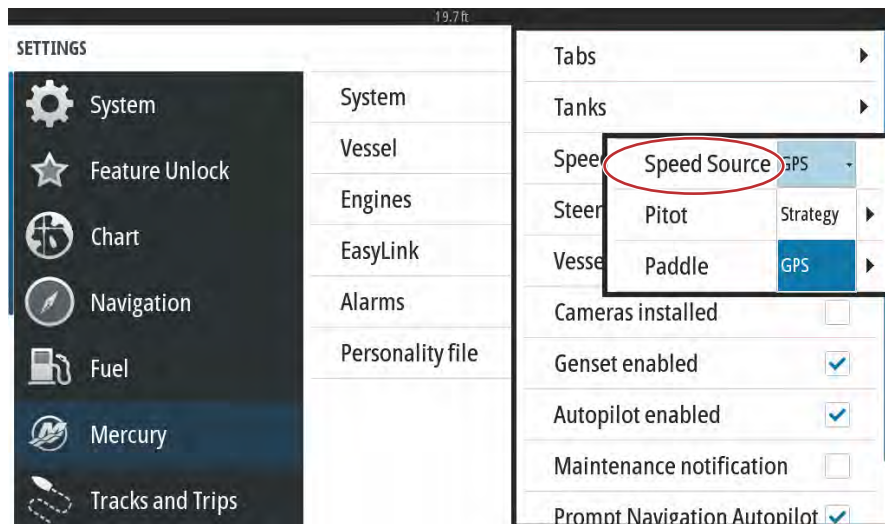
### Speed (Snelheid)

Met de instellingen onder Speed (Snelheid) selecteert de bestuurder het type sensor of zender waarvan de VesselView de snelheidsgegevens gebruikt.

De snelheidsinstellingen kunnen met dit menu geconfigureerd worden.

Speed source has the option of choosing a GPS and the GPS source, the CAN P or the CAN H network. Selecting the pitot option brings up a selection of sources—PCMs.

De gegevens van de pitotsensor worden door een van de buitenboordmotoren of aandrijvingen aan boord verstuurd. Bepaal aan de hand van de volgende illustratie de juiste selectie.



19.7 ft

SETTINGS

System

Vessel

Engines

EasyLink

Alarms

Personality file

Speed Source

Pitot

Paddle

GPS

Cameras installed

Genset enabled

Autopilot enabled

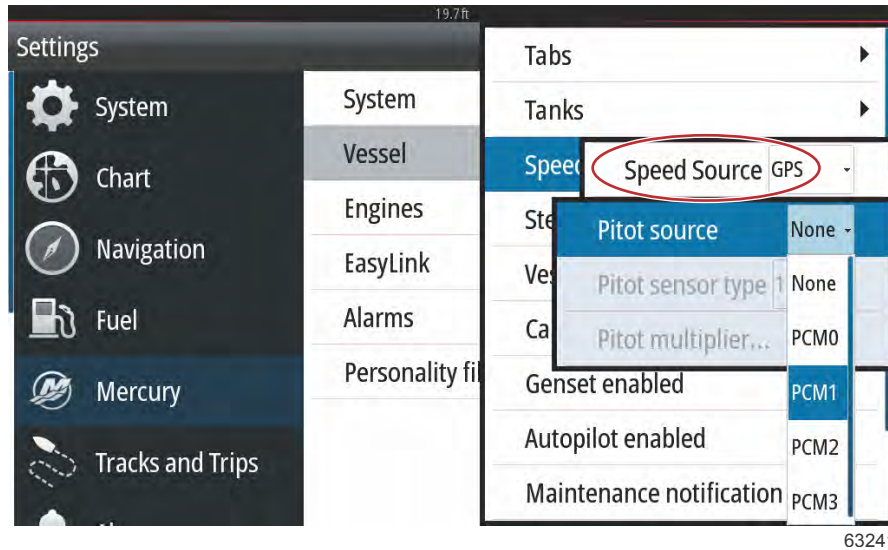
Maintenance notification

Prompt Navigation Autopilot

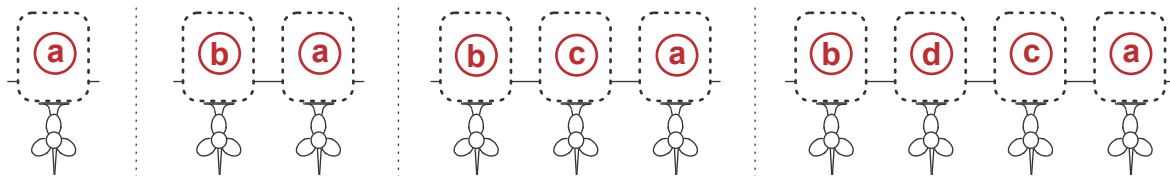
64234

Speed strategy—GPS or mechanical options





63241



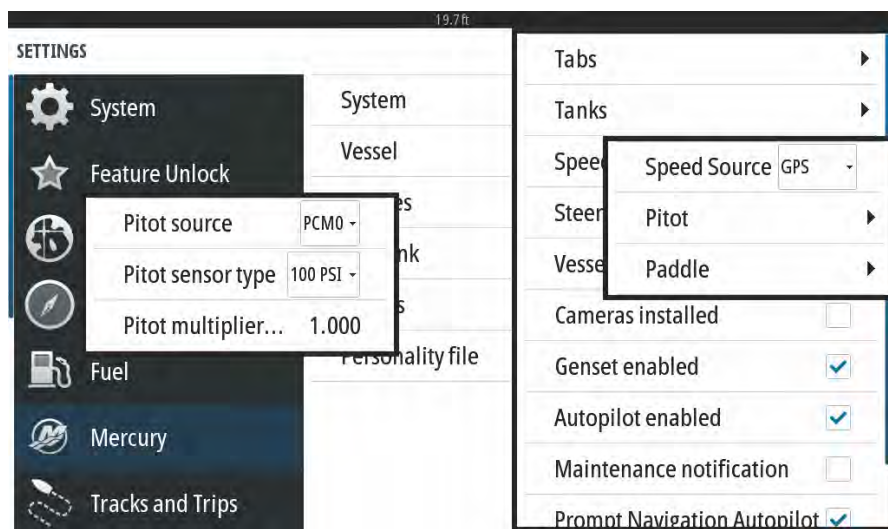
60056

#### Opties voor toewijzing aandrijvingen

- a** - PCM0 = stuurboord of stuurboord buiten
- b** - PCM1 = bakboord of bakboord buiten
- c** - PCM2 = stuurboord binnen of midden
- d** - PCM3 = bakboord binnen

De opties voor het pitotype omvatten 100 psi en 200 psi. De 200 psi-optie kan alleen worden gebruikt voor bepaalde buitenboordmotoren van Mercury Racing.

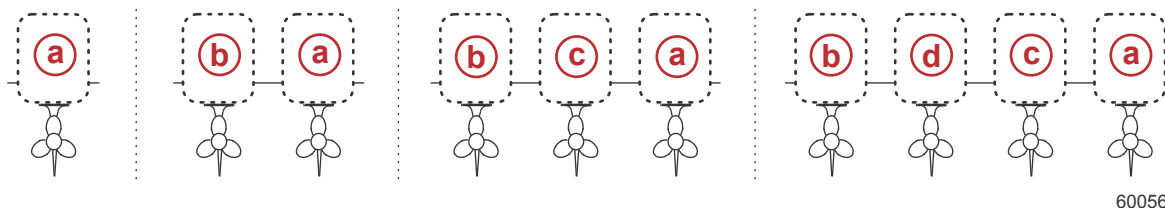
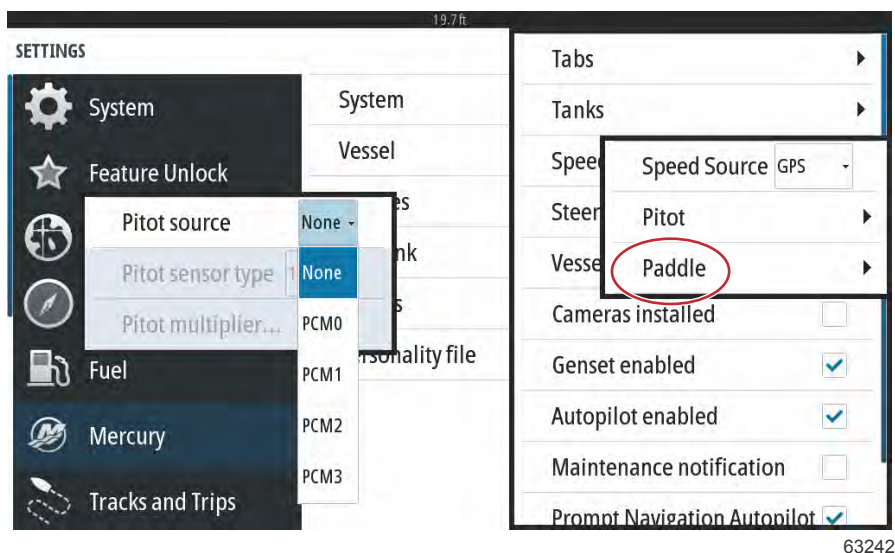
De pitotvermenigvuldigingsfactor is standaard ingesteld als 1.00. U kunt deze waarde verhogen of verlagen om snelheidsmetingen te corrigeren die te laag of te hoog blijken. Bij te lage snelheidsmetingen verhoogt u de pitotvermenigvuldigingsfactor door het factorvenster te selecteren en met het schermtoetsenblok een waarde in te voeren. Bij te hoge snelheidsmetingen verlaagt u de pitotvermenigvuldigingsfactor door het factorvenster te selecteren en met het schermtoetsenblok een waarde in te voeren.



64235

## Hoofdstuk 4 - Setup en kalibraties

Selecteer de motor of aandrijfeenheid die de schoepenwielgegevens naar VesselView stuurt. Bepaal aan de hand van de volgende illustratie de juiste selectie.

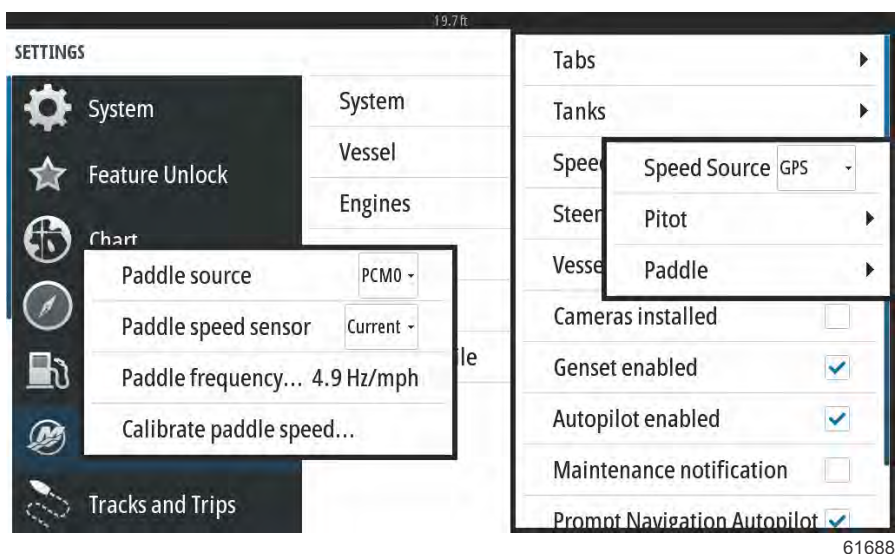


### Opties voor toewijzing aandrijvingen

- a** - PCM0 = stuurboord of stuurboord buiten
- b** - PCM1 = bakboord of bakboord buiten
- c** - PCM2 = stuurboord binnen of midden
- d** - PCM3 = bakboord binnen

Voor het type schoepenwiel kunt u kiezen uit Legacy (Oudere versie) en Current (Nieuwste versie), afhankelijk van het model dat op de boot wordt gebruikt.

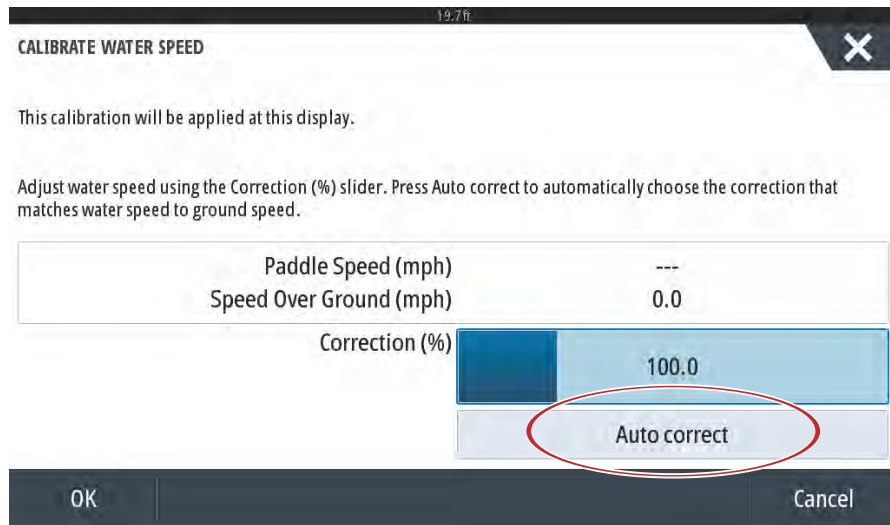
De schoepenwiel frequentie kan worden aangepast overeenkomstig de vereisten van de diverse sensoren. De frequentie van de door Mercury Marine geleverde schoepenwielsensor is 4,9 Hz per mijl of 5,7 Hz per knoop. Raadpleeg de gebruiksaanwijzing van het schoepenwiel voor informatie over de frequentie-uitgang van het schoepenwiel. Selecteer het vermenigvuldigingsfactorvenster en voer met het schermtoetsenblok een waarde in. Als u Auto Correct (Automatische correctie) selecteert, wordt het schoepenwiel gesynchroniseerd met de GPS-output. U kunt ook de schuifregelaar gebruiken om hetzelfde resultaat te verkrijgen.





Het schoepenwiel wordt gekalibreerd met een instrument met GPS-functie waarmee de bestuurder de meetgegevens van het schoepenwiel kan aanpassen. Met de schuifregelaar kan de bestuurder de gegevens van de schoepenwielzender verhogen of verlagen.

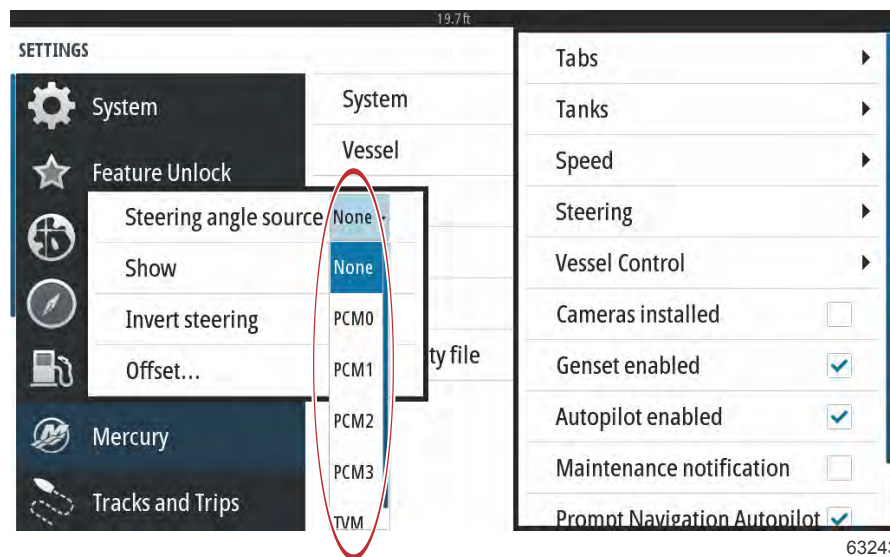
Als u Auto Correct (Automatische correctie) selecteert, wordt het schoepenwiel gesynchroniseerd met de output van het GPS (als dit in het netwerk is geïnstalleerd). U kunt ook de schuifregelaar gebruiken om hetzelfde resultaat te verkrijgen.



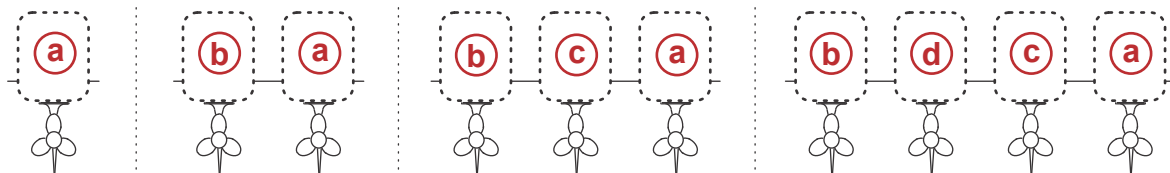
61689

## Sturen

Voor selectie van de bron van stuurgegevens kunt u kiezen uit de PCM en de TVM (stuwkrachtvectormodule), en kunt u kiezen voor weergave van de gegevens op het scherm, omkeren van de stuurinput, en het instellen van een waarde voor de stuurafwijking.



63243



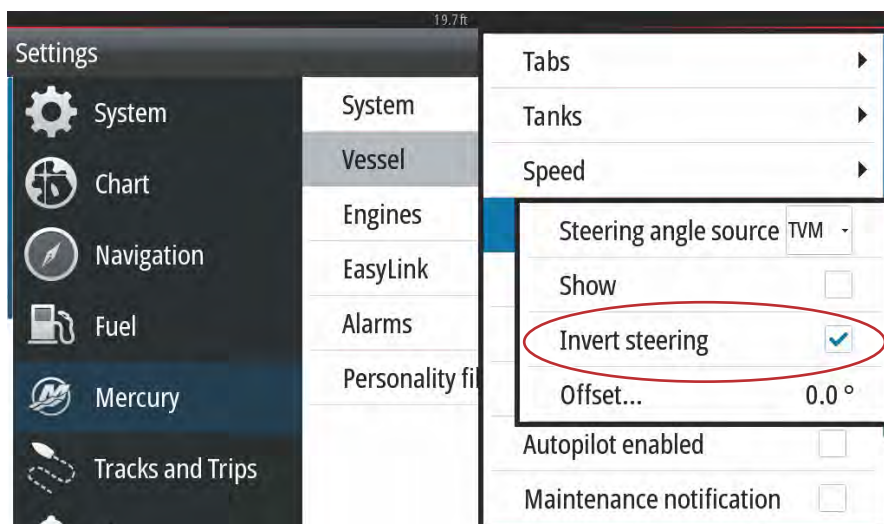
60056

### Opties voor toewijzing aandrijvingen

- a** - PCM0 = stuurboord of stuurboord buiten
- b** - PCM1 = bakboord of bakboord buiten
- c** - PCM2 = stuurboord binnen of midden
- d** - PCM3 = bakboord binnen

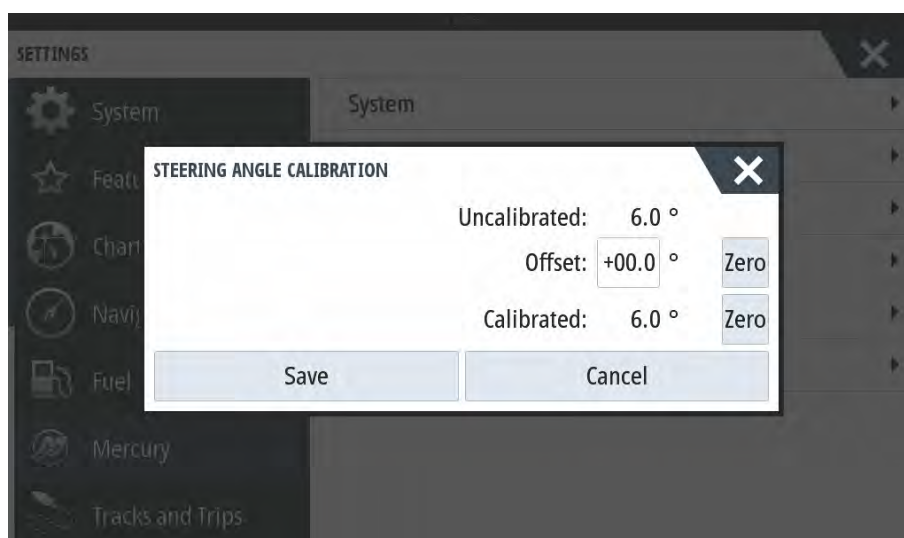
## Hoofdstuk 4 - Setup en kalibraties

De optie Invert Steering (Stuurgegevens omkeren) is handig voor een VesselView die achterwaarts geïnstalleerd is. In dat geval stemmen de stuurgegevens overeen met de richting waarin de bestuurder kijkt.



63244

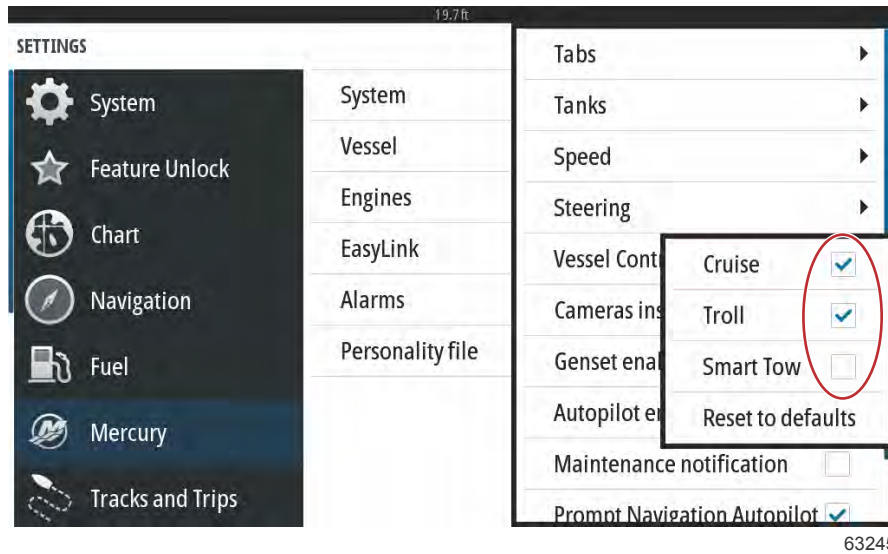
Steering Offset (Stuurcorrectie) wordt gebruikt om de buitenboordmotor, hekaandrijving of binnenboordmotor op nul graden uit te lijnen. Als de aandrijving haaks op de romp staat, zal de op het scherm weergegeven stuurhoek soms niet overeenstemmen met de stuursensor op de aandrijving. Selecteer het venster Offset (Correctie) om voor deze afwijking te corrigeren. Het venster Steering Angle Calibration (Stuurhoekkalibratie) wordt geopend. Als u de knop Zero (Nul) in de rij Calibrated (Gekalibreerd) selecteert, wordt de correctie toegepast. De correctie verandert pas op het scherm als u de knop Save (Opslaan) hebt geselecteerd.



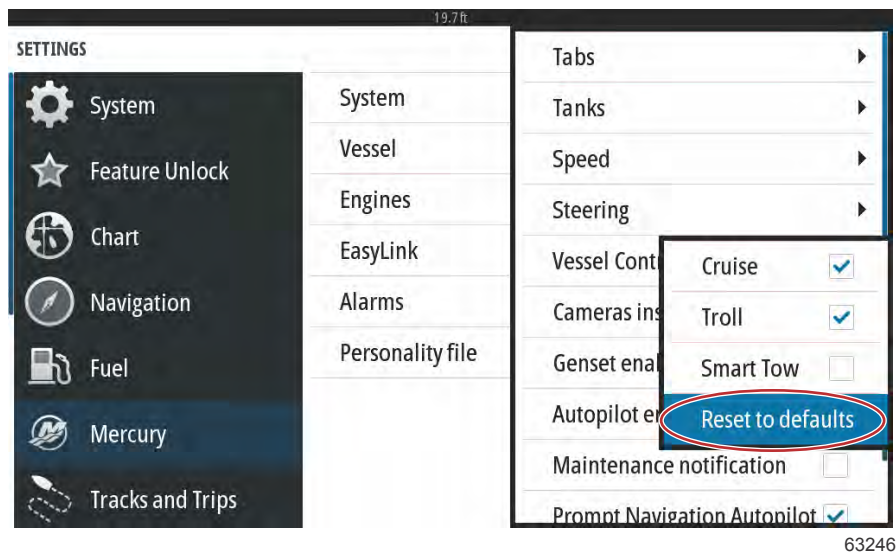
61699

## Vessel Control (Bootbesturing)

Via de instellingen onder Vessel Control (Bootbesturing) kan de bestuurder de Autopilot-functies beschikbaar stellen.



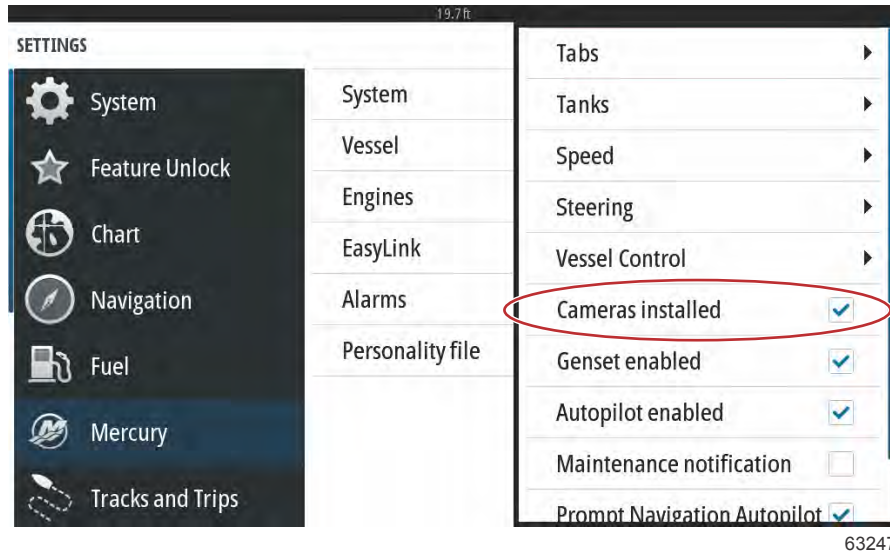
Selections for autopilot features are Cruise, Troll, and Smart Tow. A Reset to defaults will uncheck any or all of the autopilot features that are not available based on the power package of the vessel chosen in the Setup Wizard.



**NB:** Als alle vakjes gedeselecteerd zijn na selectie van de optie *Reset to Defaults* (Terugzetten op standaardwaarden), betekent dit dat de Autopilot-functies van VesselView niet worden ondersteund door uw motor.

### Cameras Installed

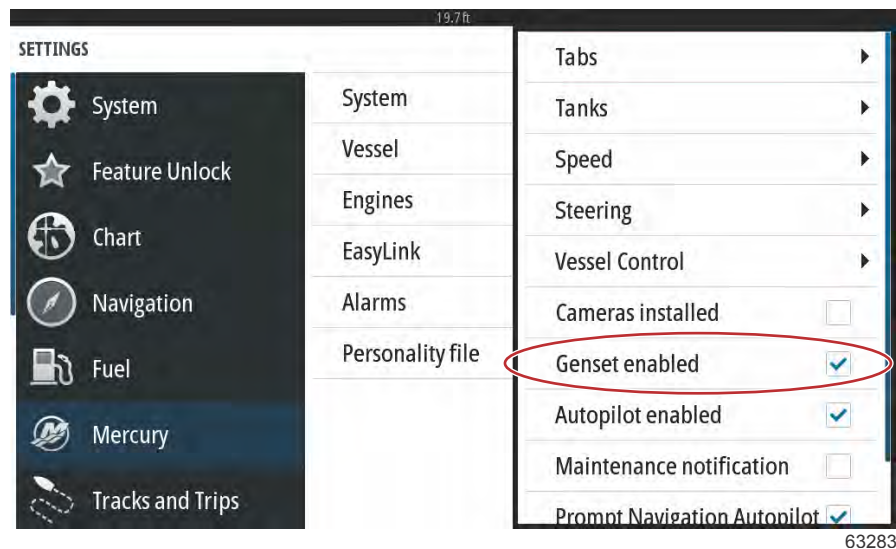
Met Cameras Installed (Camera's geïnstalleerd) kan de gebruiker video's of camerabronnen op het VesselView-scherm bekijken. Er kunnen twee videokanalen worden gebruikt op de VesselView. U kunt slechts één kanaal bekijken of het scherm tussen de beschikbare videocamera's heen en weer laten schakelen. De weergaveduur kan op 5 tot 120 seconden worden ingesteld. U kunt de weergave optimaliseren door de video-instellingen aan te passen. De te verrichten instellingen zijn afhankelijk van de bron.



**BELANGRIJK:** Zorg dat deze optie gedeselecteerd is als er geen camera's aan boord zijn geïnstalleerd. In sommige gevallen kan de gegevensweergave op de VesselView onderbroken worden als het vakje Camera Installed (Camera's geïnstalleerd) is aangevinkt maar de VesselView geen camerabronnen kan vinden.

### Genset Enabled (Genset ingeschakeld)

Met Genset Enabled (Genset ingeschakeld) kan VesselView op het netwerk zoeken naar genset-gegevens.





With the genset enabled in VesselView, the operator can select the Mercury tab in the left-side menu bar.



63268

Select the MORE option.



64239

Select the GENSET option in the menu.



63269

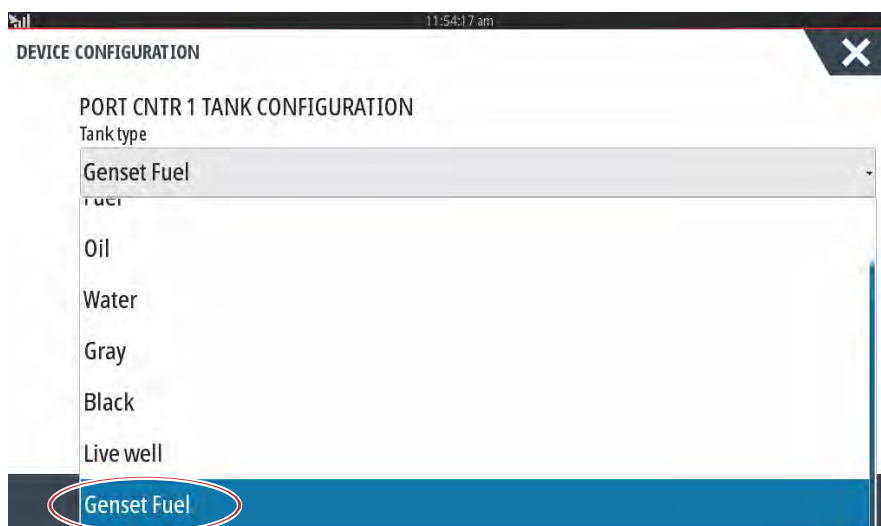
## Hoofdstuk 4 - Setup en kalibraties

VesselView will display genset data from the generator connected to the vessel's communication network.



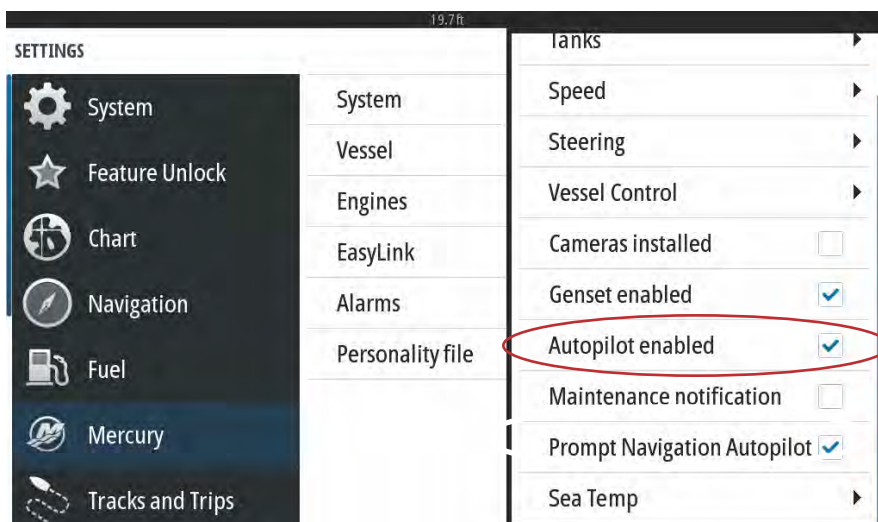
63270

**NB:** To ensure that the correct genset fuel data is displayed, the **Genset Fuel** option must be selected during **Tank Configuration** in the **Setup Wizard** or the **Vessel Settings** menu.



63271

### Autopilot Enabled



63288

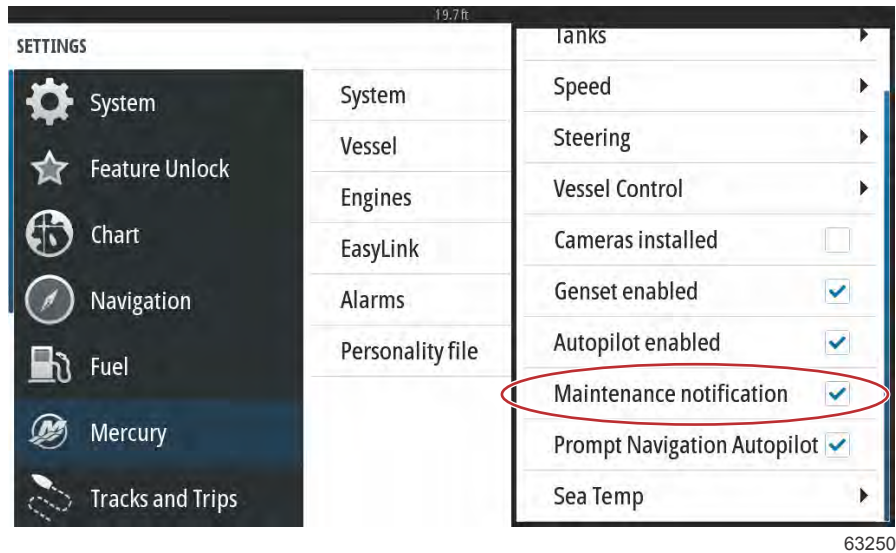


The Autopilot enabled setting should only be checked if the vessel has a non-Mercury autopilot system. Boats with Mercury controls and the Joystick Piloting system, should not have this setting activated. Activating this setting on a Mercury autopilot featured vessel may cause adverse effects and improper display results.

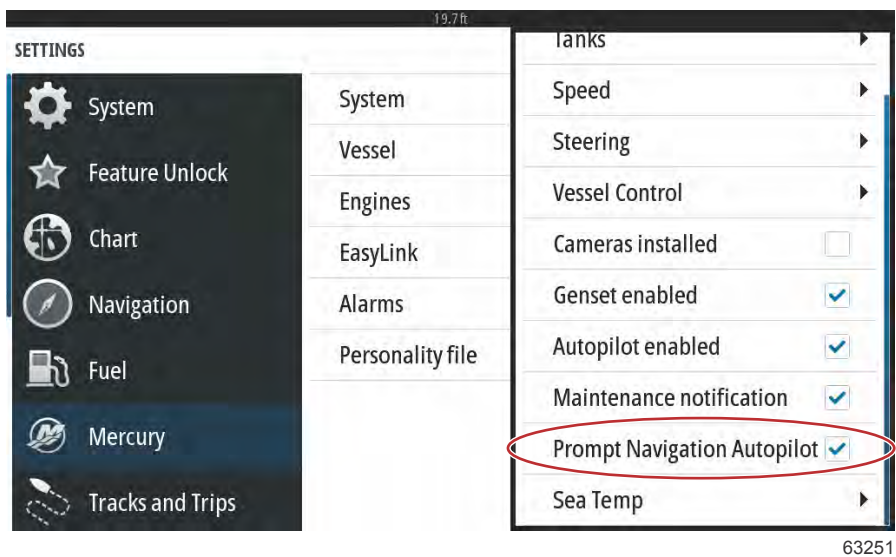
**BELANGRIJK:** If Mercury autopilot features are unresponsive or displaying improperly, make certain that this box is unchecked.

## Maintenance Notification (Onderhoudsmelding)

Bij selectie van het selectievakje Maintenance Notification (Onderhoudsmelding) kan VesselView pop-upschermpjes met informatie over geplande onderhoudsbeurten op het scherm weergeven.

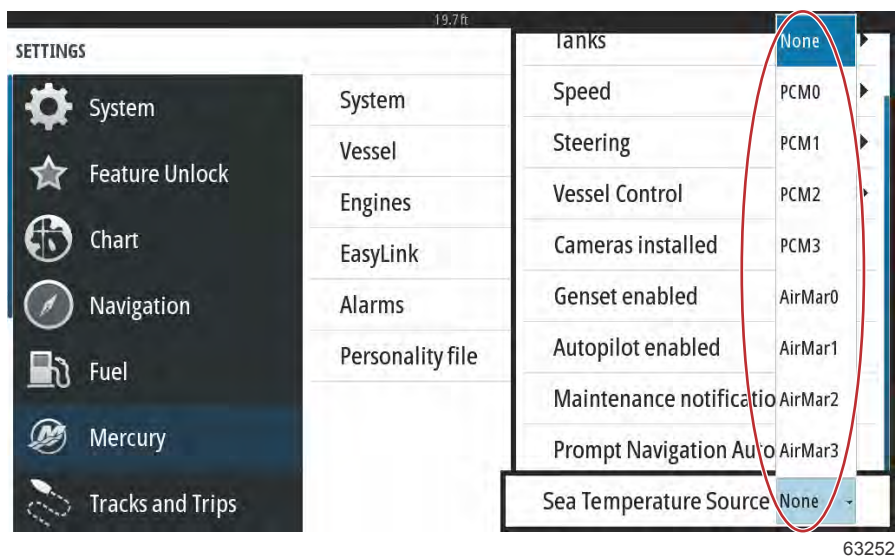


## Prompt Navigation Autopilot



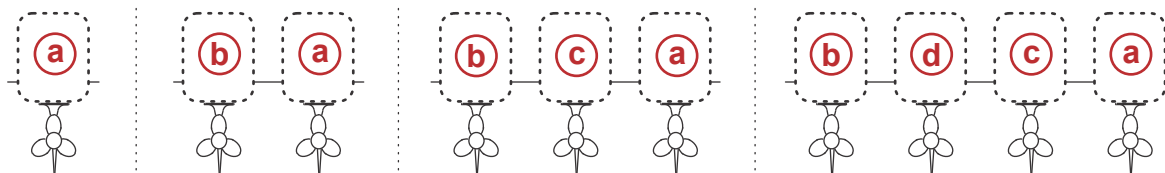
## Sea Temp (Zeewatertemperatuur)

De bron voor de zeewatertemperatuur kan geselecteerd worden door de motor te kiezen die de gegevens verzendt of door de juiste sensor uit de lijst te selecteren.



63252

De onderstaande afbeelding toont de fysieke locatie van de PCM's.



60056

### Plaats van PCM's

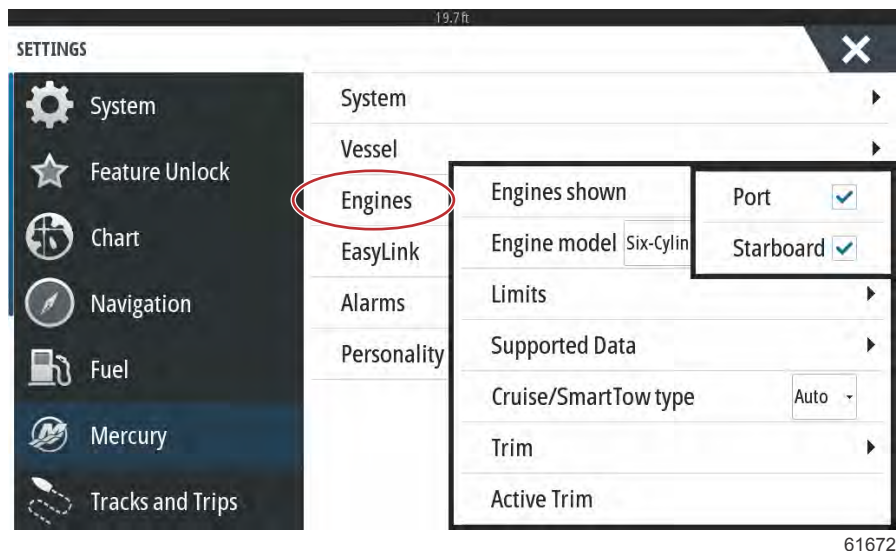
- a** - PCM0 = stuurboord of stuurboord buiten
- b** - PCM1 = bakboord of bakboord buiten
- c** - PCM2 = stuurboord binnen of midden
- d** - PCM3 = bakboord binnen

## Motorinstellingen

### Engines Shown (Getoonde motoren)

U opent het menu Settings (Instellingen) door van buiten het scherm over de bovenkant van het scherm omlaag te swipen. Het venster System Controls (Bedieningselementen systeem) wordt geopend. Selecteer de tegel Settings (Instellingen). Er verschijnt een menu links op het scherm. Selecteer Mercury uit de lijst met opties. Het venster met VesselView-instellingen die worden geregeld met de Mercury-kant van de MFD wordt geopend.

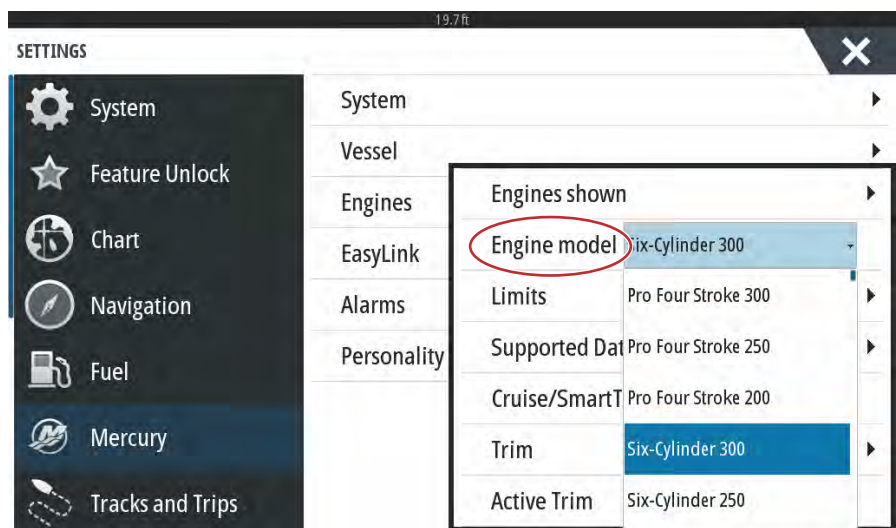
De functie Engines Shown (Getoonde motoren) is onder het onderwerp Installatiehulp beschreven, maar de weergave-opties kunnen op elk gewenst moment worden gewijzigd in het instellingsmenu Engines (Motoren). VesselView kan maximaal vier motoren weergeven, afhankelijk van het aantal motoren dat tijdens de procedure met de installatiehulp is gekozen. De bestuurder kan selecteren welke motoren worden weergegeven. Door aan- of afvinken van de motorselectie wordt bepaald welke motoren op de VesselView worden weergegeven.



61672

## Engine Model (Motormodel)

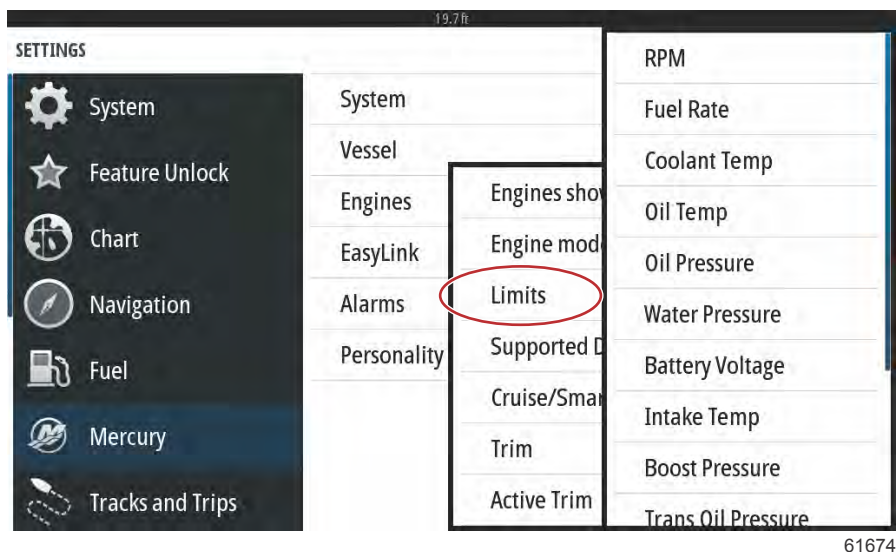
Via selectie van het motormodel kan de gebruiker de beschrijving van de motorinstallatie wijzigen. De functie Engine Model (Motormodel) is onder het onderwerp Installatiehulp behandeld, maar wijzigingen kunnen op elk gewenst moment worden aangebracht. Wijzigingen die hier worden aangebracht, kunnen ertoe leiden dat andere instellingen en weergaveopties niet langer in VesselView beschikbaar zijn.



61673

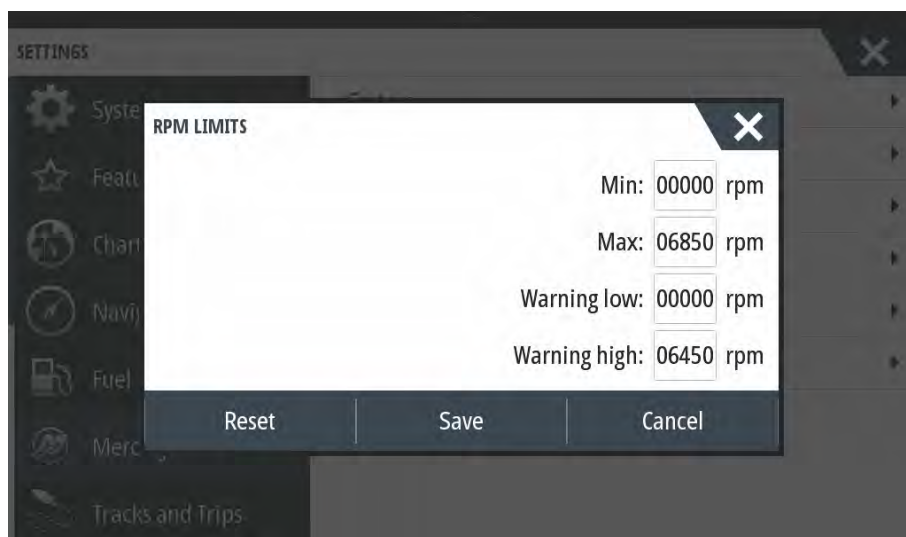
## Limits (Grenswaarden)

Via Limits (Grenswaarden) kunnen bepaalde bereiken voor diverse gegevensparameters voor de motor worden ingesteld, zoals toerental, koelvloeistoftemperatuur, olietemperatuur, accuspanning en boostdruk. Veranderingen in de grenswaarden zijn niet van invloed op de motorinstallatie of de werking van de Engine Guardian-programmering van Mercury. De daadwerkelijke grenswaarden voor de motoren worden bepaald door de in de fabriek geprogrammeerde besturingsmodule op de motor.



61674

De onderstaande afbeelding toont een voorbeeld van het scherm Engine Limits (Grenswaarden motor).



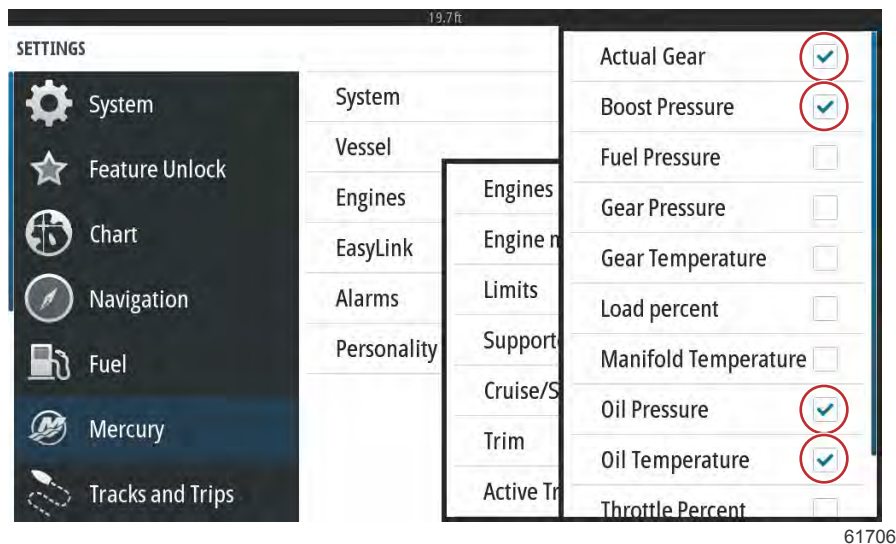
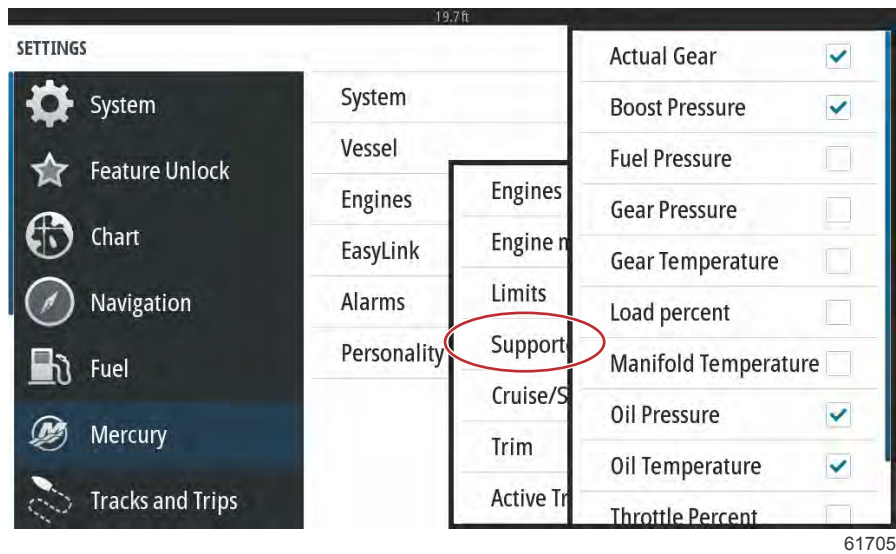
61675

| Instelling                        | Beschrijving                                                                                |
|-----------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------|
| Min:                              | De waarde aan de onderkant van de grafiek op het scherm                                     |
| Max:                              | De waarde aan de bovenkant van de grafiek op het scherm                                     |
| Warning Low (Waarschuwing Laag):  | De waarde aan de bovenkant van het onderste gekleurde gedeelte van de grafiek op het scherm |
| Warning High (Waarschuwing Hoog): | De waarde aan de onderkant van het bovenste gekleurde gedeelte van de grafiek op het scherm |

De standaard minimum- en maximumwaarden zijn in de fabriek ingesteld voor de motorinstallatie die via de Installatiehulp of het instellingsmenu Engines (Motoren) wordt gekozen. Het verhogen of verlagen van de minimum- en maximumwaarden voor waarschuwingen wordt doorgaans beschouwd als een kwestie van voorkeur voor de scheepseigenaar.

## Supported Data (Ondersteunde gegevens)

Met Supported Data (Ondersteunde gegevens) kan de bestuurder het type gegevens selecteren dat de VesselView weergeeft. De lijst van gegevensbronnen hangt af van de motorinstallatie die met de Installatiehulp is geselecteerd. Selecteer het selectievakje voor elk gegevensitem dat de VesselView moet kunnen weergeven.

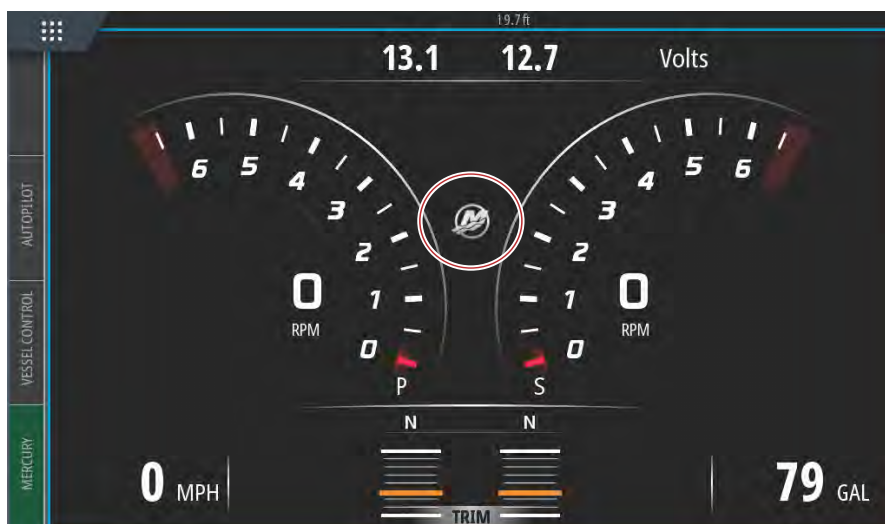


Geselecteerde gegevensitems worden hier omcirkeld weergegeven



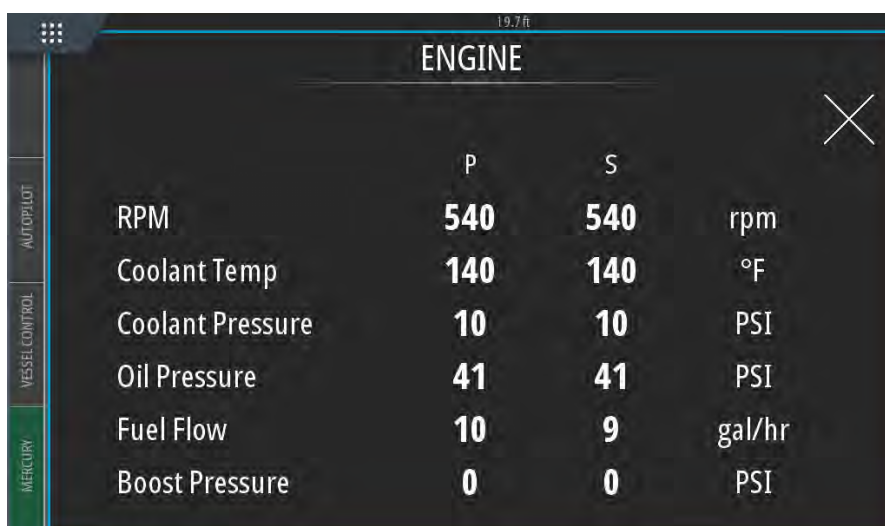
## Hoofdstuk 4 - Setup en kalibraties

To view the data items that were selected in the **Supported Data** list while VesselView is in the normal operational display mode, touch the Mercury M-logo icon between the speed/RPM sweeps.



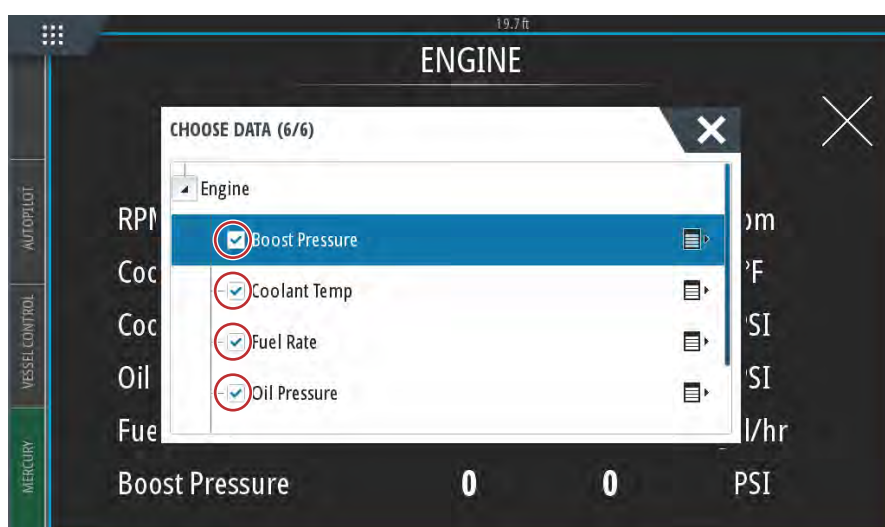
63272

The supported data items selected, up to six items, will be displayed on a single screen.



63273

To change the content of this engine data screen, touch and hold on the screen for several seconds. If the selections are complete, touch the **X** in the upper right corner of the screen to close.



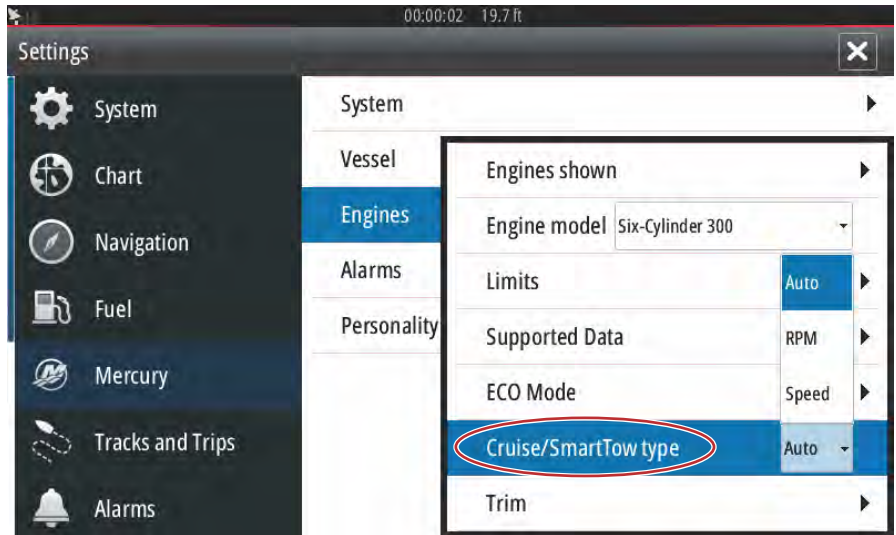
63274



Check or uncheck each data selection by touching the check boxes. When all selections have been made, touch the **X** to close this window and return to the **Engine Data** screen.

## Cruise/Smart Tow Type (Type Cruise control/Smart Tow)

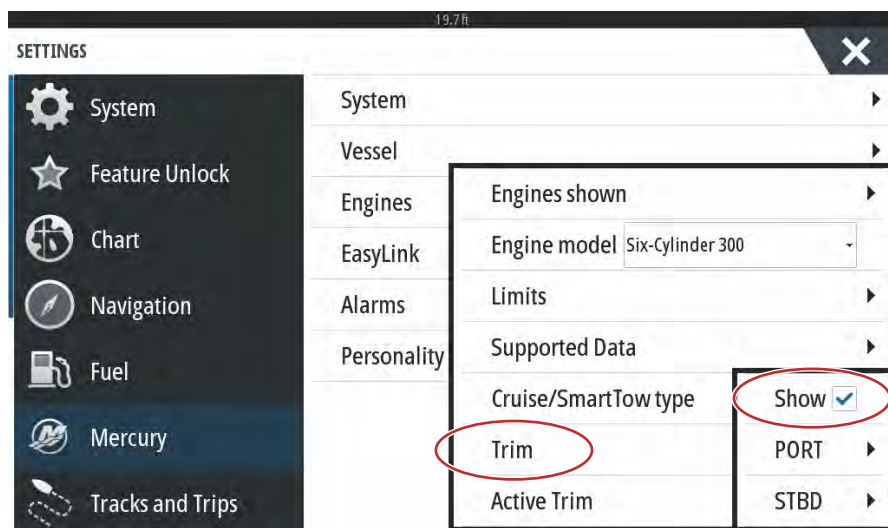
Met de instelling Cruise/Smart Tow (Type Cruise control/Smart Tow) kan de bestuurder de sensor selecteren die voor het Autopilot-programma Cruise control en voor de vertrekprofielen in het Smart Tow-programma voor snelheidsgegevens wordt geraadpleegd. Voor de snelheidsgegevens kan worden gekozen tussen Engine RPM (Motortoerental) en GPS. Als u Auto selecteert, zoekt VesselView op het netwerk naar een bron voor snelheidsgegevens en wordt die selectie voor de Cruise control- en Smart Tow-functie gebruikt.



61712

## Trim (Trimmen)

Trim settings allow the operator to enable the Show checkbox, to display the trim status graphic on the screen.

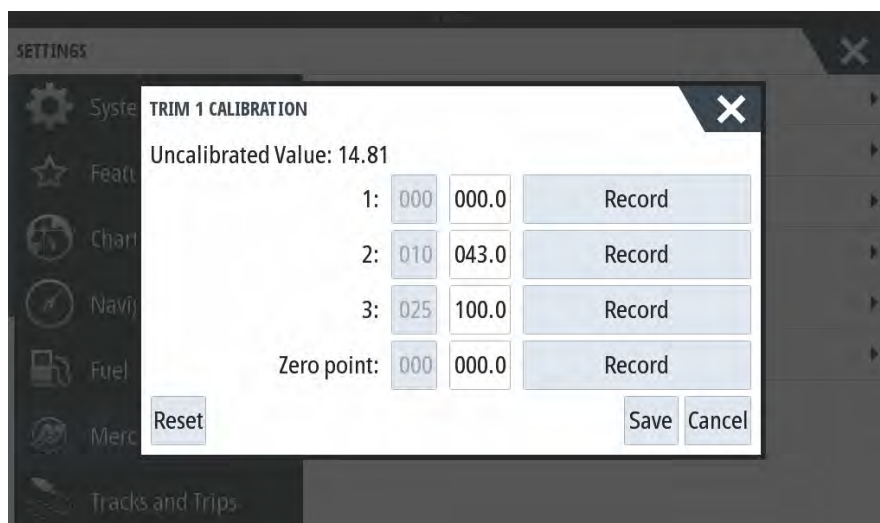


61715

Via de trimkalibratie kunt u de hoogste en laagste trimstand instellen en de percentages registreren. Dit is handig om de werkelijke trimstand van 0° vast te stellen: dat is de hoek waarbij de trimvinnen parallel staan aan de bodem van de boot. Als de trimvinnen goed gekalibreerd zijn, wordt de positie van de schuifregelaars correct op het scherm weergegeven.

## Hoofdstuk 4 - Setup en kalibraties

Om de trimstand te kalibreren, trimt u de motoren helemaal in en noteert u de waarde – rij 1 geeft de werkelijke 0%-stand van de trimvinnen aan. Trim de motoren helemaal uit en noteer de waarde – rij 3 geeft de werkelijke 100%-stand van de trimvinnen aan. Het nulpunt is het punt waarbij de motoren parallel staan aan de bodem van de boot; registreer deze stand. Selecteer Save (Opslaan) om de opnieuw gekalibreerde trimgegevens op te slaan.



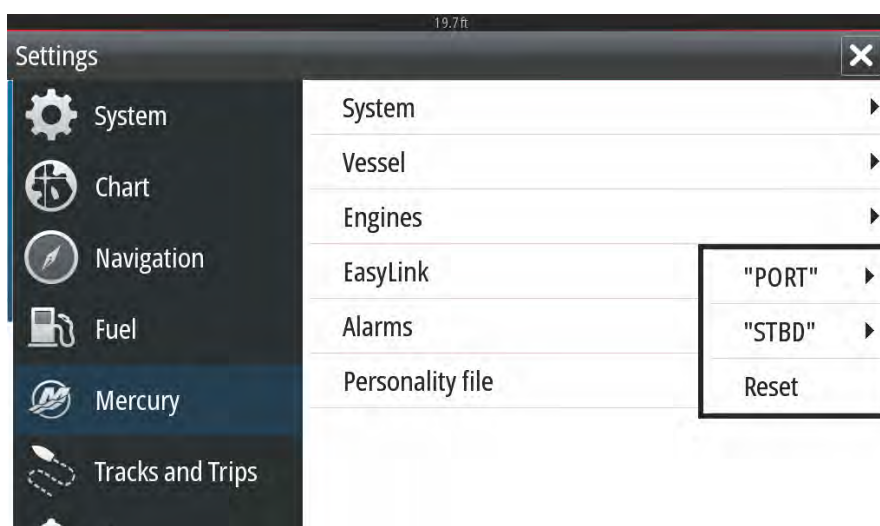
61716

## EasyLink-instellingen

### EasyLink Gauge Integration

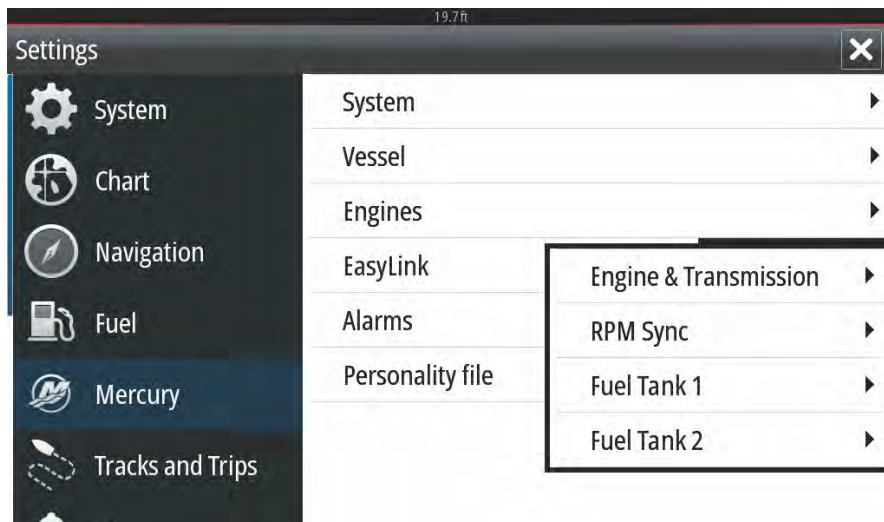
Vessels with SC 100 gauges must have the EasyLink enabled (checkmark) in VesselView for data to be received at the SC 100 gauge.

| Easy Link            |                                                |                                                                           |
|----------------------|------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------|
| Port and Starboard > | Engine (motor) en Transmission (transmissie) > | Port (bakboord) of Starboard (stuurboord)–aan (vinkje), uit (geen vinkje) |
|                      | RPM sync (toerentalsynchronisatie)             | Aan (vinkje), uit (geen vinkje)                                           |
|                      | Fuel Tank 1 (brandstoftank 1)                  | Aan (vinkje), uit (geen vinkje)                                           |
|                      | Fuel Tank 2 (brandstoftank 2)                  | Aan (vinkje), uit (geen vinkje)                                           |



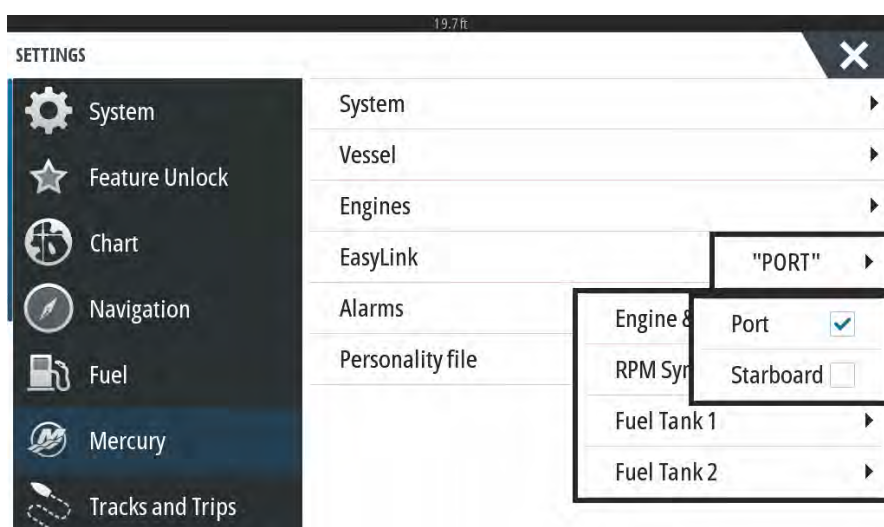
63150

EasyLink main menu screen



63151

EasyLink option menu



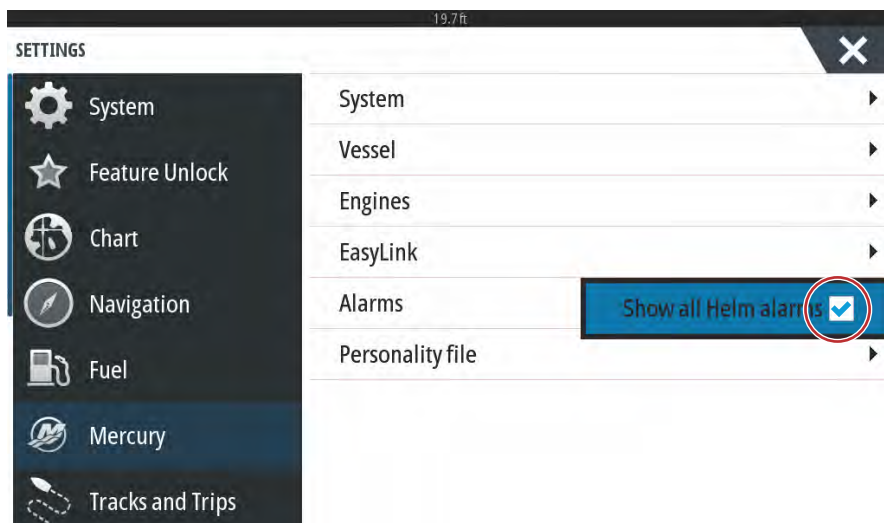
63152

EasyLink source data selection options

## Alarmen

### Instelling Alarms (Alarmen)

De optie Show All Helm Alarms (Alle roeralarmen tonen) kan worden geselecteerd om alle alarmen op alle VesselView-schermen weer te geven. Als u de optie deselecteert, worden er geen meldingen weergegeven op aanvullende VesselViews als het systeem meerdere instrumentinstallaties omvat.

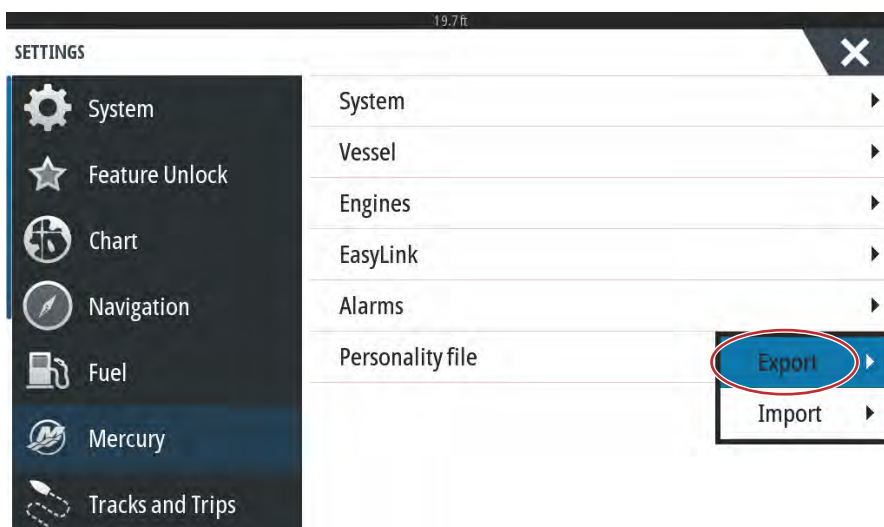


61718

## Instellingenbestand

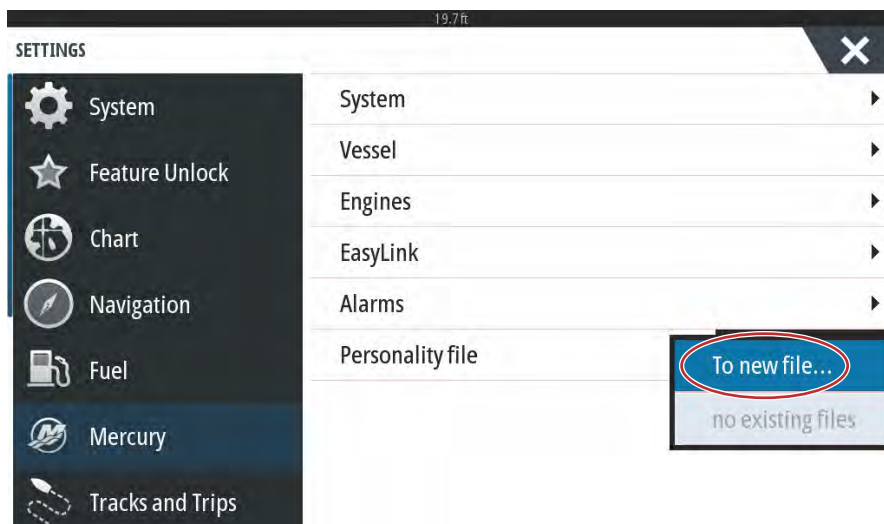
### Export (Exporteren)

Het bestand met de 'vessel personality' bevat alle instellingen die op een VesselView-instrument zijn uitgevoerd. Om deze personality te exporteren, steekt u een SD-kaart in de kaartpoort en selecteert u Export (Exporteren). Trek de SD-kaart uit de poort en zet het bestand met behulp van de optie Import (Importeren) over op een andere VesselView-instrument.



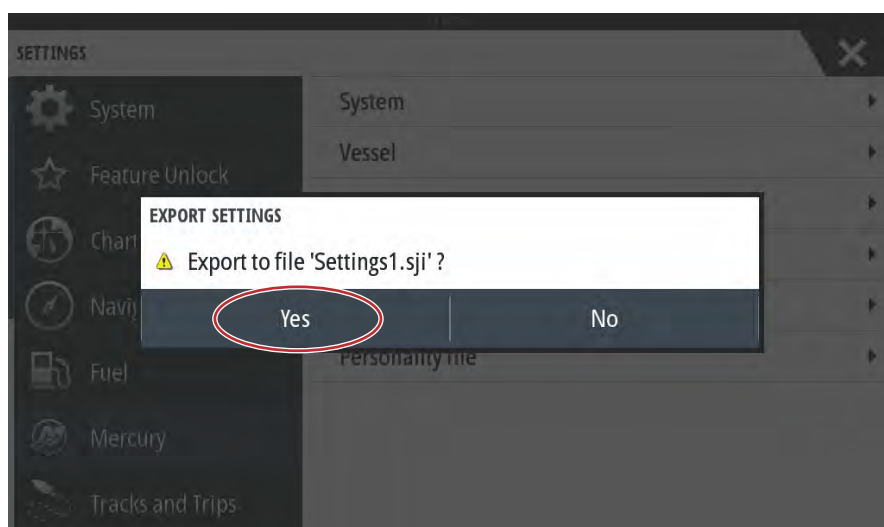
61719

Selecteer Export (Exporteren)



61720

Selecteer To new file... (Naar nieuw bestand)



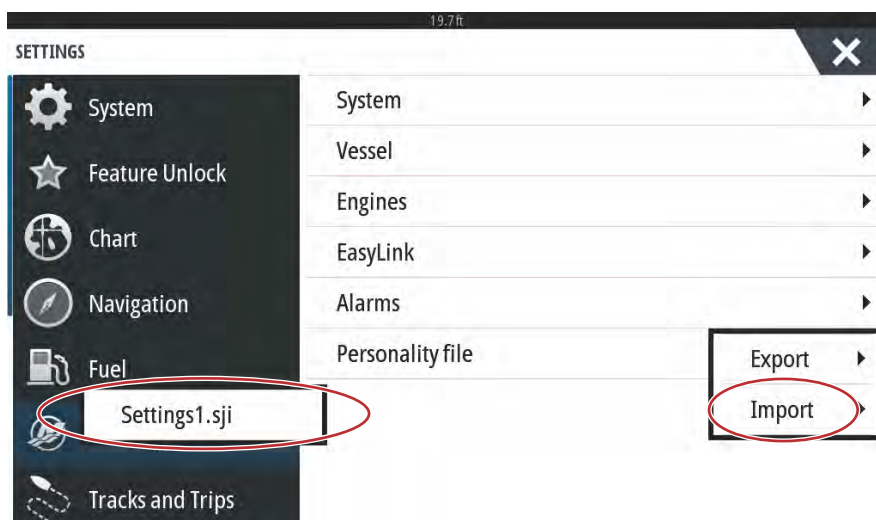
61721

Selecteer Yes (Ja)

Het nieuwe personality-bestand wordt naar het bovenste niveau van de boomstructuur op de geheugenkaart geschreven. Het wordt niet in eventuele mappen op de SD-kaart geplaatst.

### Import (importeren)

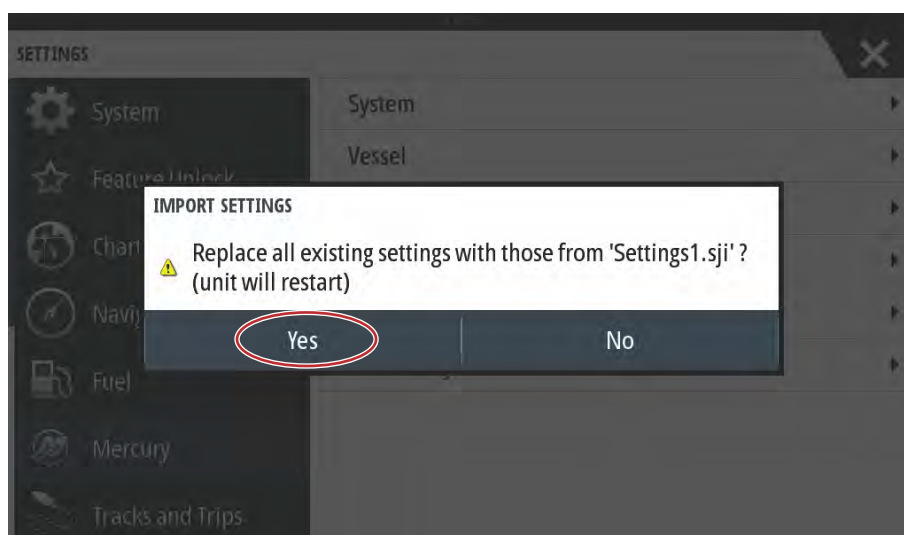
Om een personality te importeren, steekt u een SD-kaart (waarop een VesselView personality-bestand is opgeslagen) in de kaartpoort. Selecteer Import (Importeren). Er verschijnt een lijst van de op de kaart aangetroffen bestanden op het scherm. Selecteer het bestand en start het importeren.



61722

#### Personality-bestand

Er wordt nog één keer gevraagd of u alle bestaande instellingen wilt vervangen. Selecteer Yes (Ja). Het nieuwe personality-bestand wordt op de VesselView geïmporteerd en de unit wordt opnieuw opgestart.



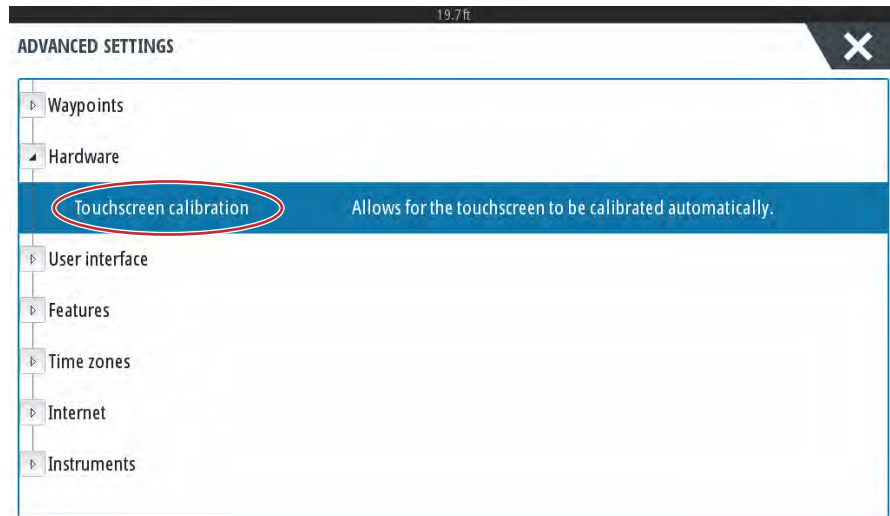
61723



## Touchscreenkalibratie

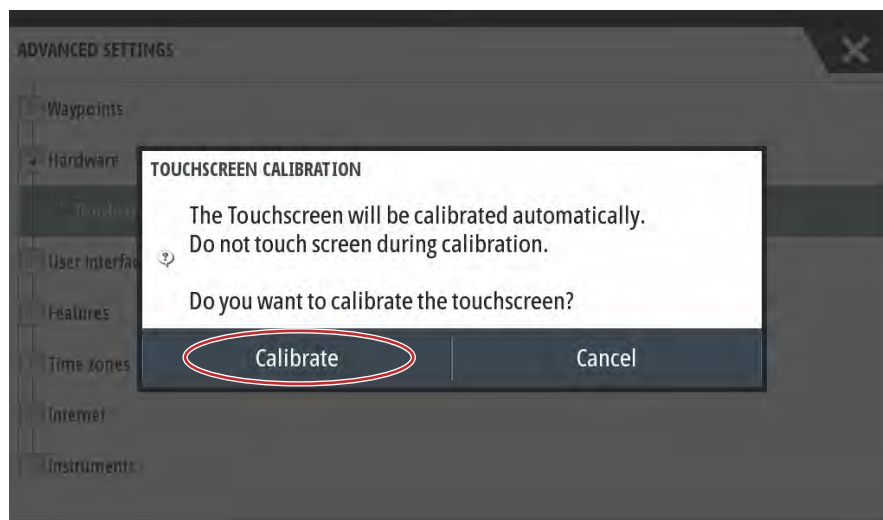
### Kalibratie van het touchscreen

The touch screen can be calibrated periodically. If swipes or touch districts seem unresponsive, activate the System Controls menu by swiping from the top of the unit onto the screen. Select the Settings option. Select System. Select the Advanced option. Select the Hardware menu option to bring up the Touchscreen calibration menu item.



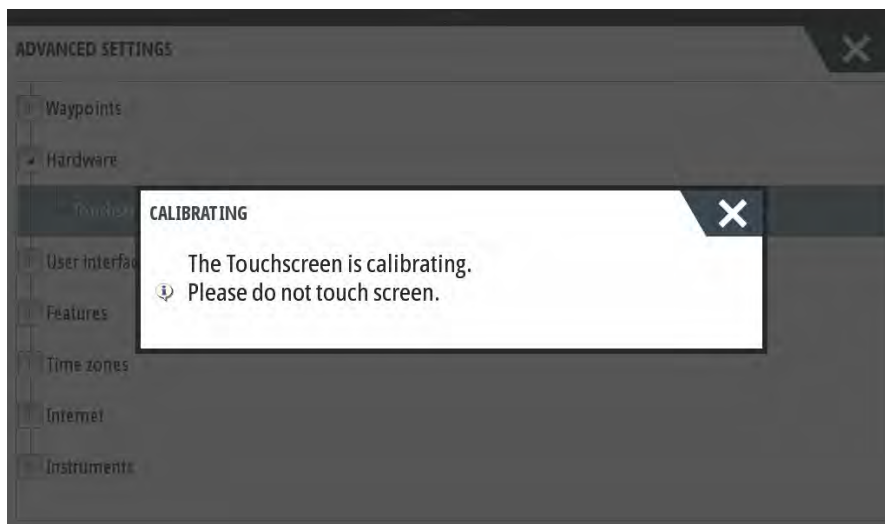
61493

VesselView vraagt de bestuurder om de kalibratie van het touchscreen te bevestigen. Selecteer Calibrate (Kalibreren) om verder te gaan met kalibratie.



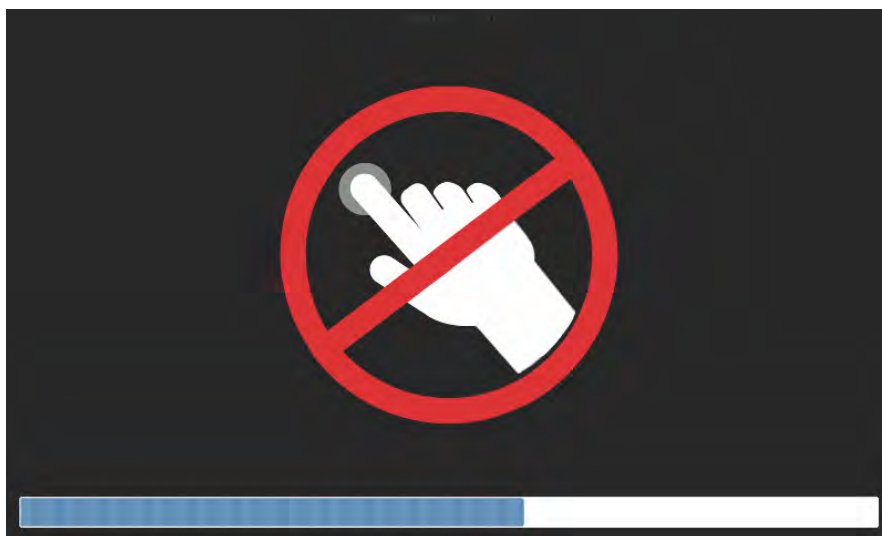
61494

Het scherm mag tijdens de kalibratieprocedure niet worden aangeraakt.



61496

Er verschijnt een voortgangsbalk waaraan de bestuurder kan zien hoe ver het proces gevorderd is. Als de kalibratie succesvol is verlopen, toont de display weer het scherm Advanced Settings (Geavanceerde instellingen).



61499

# Hoofdstuk 5 - Waarschuwingssignalen

## Inhoudsopgave

|                                             |    |                                          |    |
|---------------------------------------------|----|------------------------------------------|----|
| Waarschuwingen—fouten en signalen.....      | 96 | Signalen voor ondiep water en bijna lege |    |
| Waarschuwingen — Storingen en signalen..... | 96 | brandstoftank .....                      | 98 |

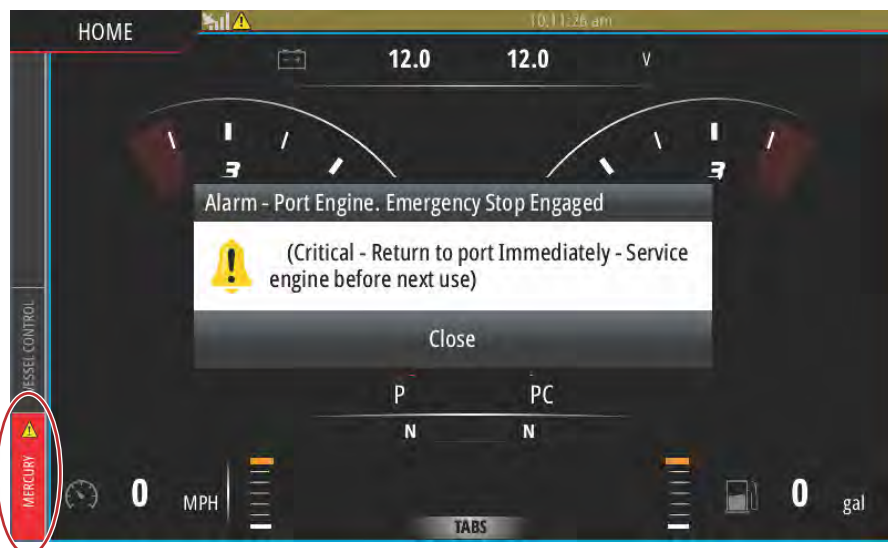
## Waarschuwingen—fouten en alarmen

### Waarschuwingen — Storingen en alarmen

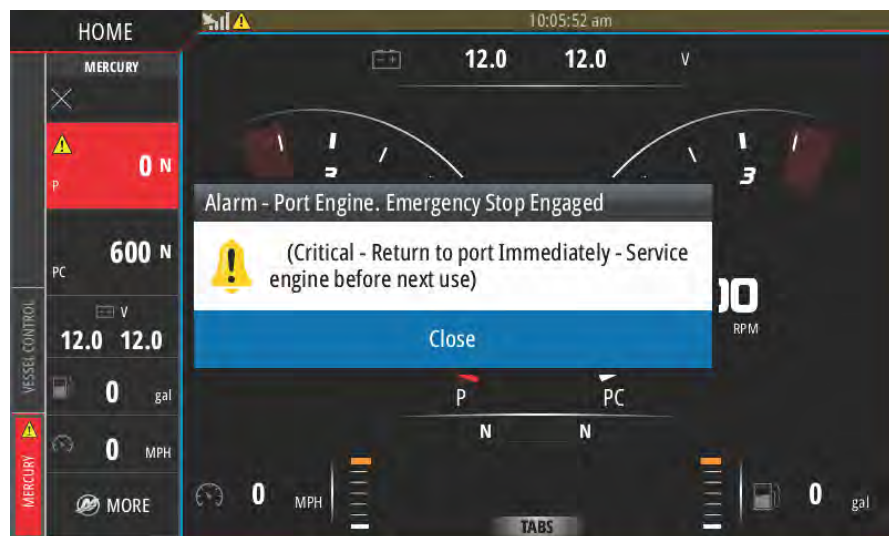
All Mercury warnings, faults, and alarms will be shown regardless of what screen is displayed at the time of the alarm. When an alarm is activated, the screen will display a window showing the alarm text and warning, along with a brief description of what action should be taken.

Als er een alarmstoring is gemeld, is de Mercury-tab linksonder op het scherm rood en voorzien van het internationale waarschuwingssymbool. Als er een alarm geactiveerd is, wordt op het scherm een venster geopend met de alarmtekst en een waarschuwing, met een korte beschrijving van de handeling die vereist is om het probleem op te lossen.

In de volgende afbeeldingen ziet u het alarmvenster op het midden van het scherm, met de linkerzijbalk in gesloten en geopende toestand.



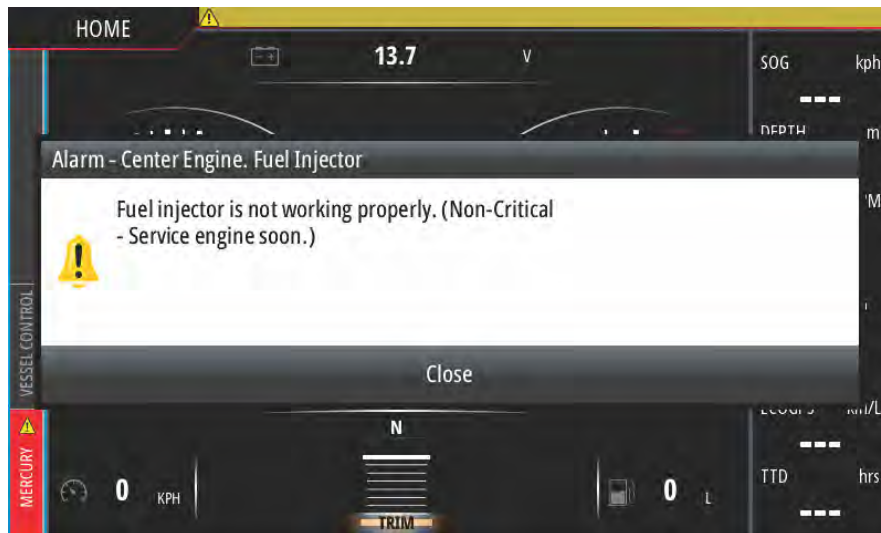
61773



61774

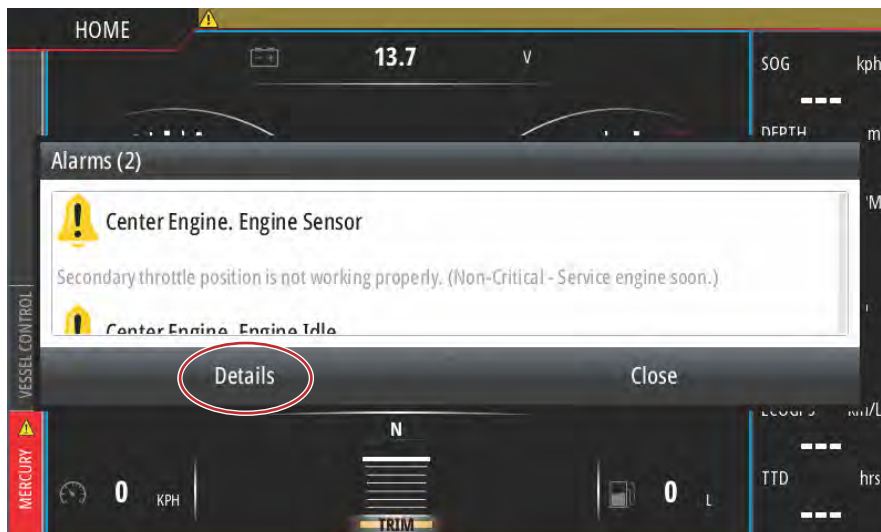
Kritieke alarmen gaan meestal gepaard met een reactie van het Mercury Engine Guardian-systeem: dit kan vermogensbegrenzing, begrenzing van het maximale toerental of een gedwongen stationairstand omvatten. Alle kritieke storingen gaan gepaard met een hoorbaar waarschuwingssignaal voor de gebruiker. Bij een kritieke storing klinkt de waarschuwingshoorn zes seconden continu.

Niet-kritieke alarmen worden net zoals kritieke alarmen weergegeven, maar in dat geval klinken geeft de waarschuwingshoorn zes korte pieptonen.

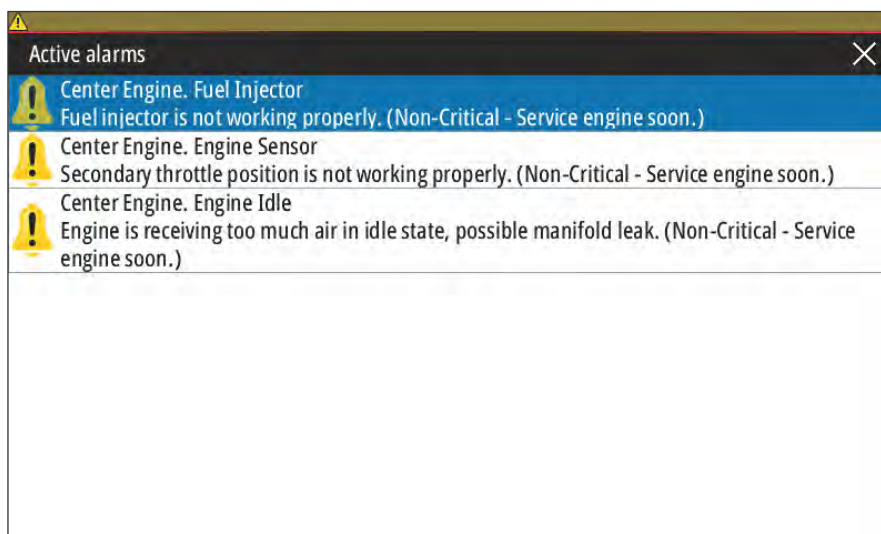


61545

Pop-upvensters met storingsgegevens verstrekken extra informatie over de diverse storings. Selecteer de optie Details om een uitgebreidere beschrijving van de storing te zien.



61542



61548

## Hoofdstuk 5 - Waarschuwingssignalen

Om de storing te bevestigen en terug te keren naar het hoofdscherm van VesselView selecteert u de X rechtsboven in het venster Active Alarms (Actieve alarmen) of selecteert u de optie Close (Sluiten) in het aanvankelijke pop-upvenster.

Alle actieve alarmen en waarschuwingssignalen blijven beschikbaar via de Mercury-tab links op het scherm.



61546

To clear an active fault have the faulty or failed part inspected, repaired, or replaced and start-up the engines and VesselView and allow the unit to go through the system start-up scan. If the vessel passes the start-up scan the Mercury tab on the left-hand side of the screen will display in green. The alarm history can always be viewed by selecting the main menu screen, then choosing the Alarms option. Here, the fault history can be viewed.

### Alarmen voor ondiep water en bijna lege brandstoftank

For noncritical faults such as Shallow water and Low fuel, the six short beeps will sound and a pop-up will appear on-screen with a brief text description of the fault.

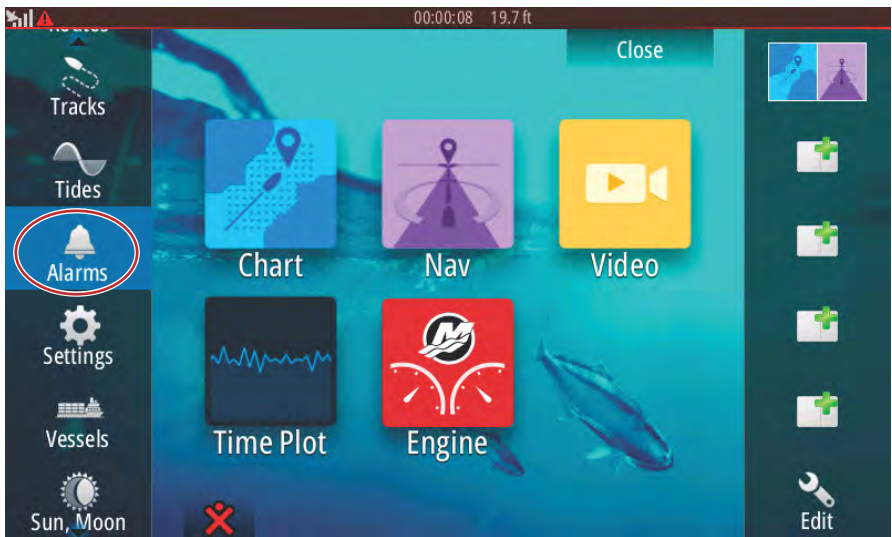
Bij dit soort storingen wordt de Mercury-tab niet rood. De bovenste balk wordt echter rood en geeft het internationale waarschuwingssymbool weer.



61778

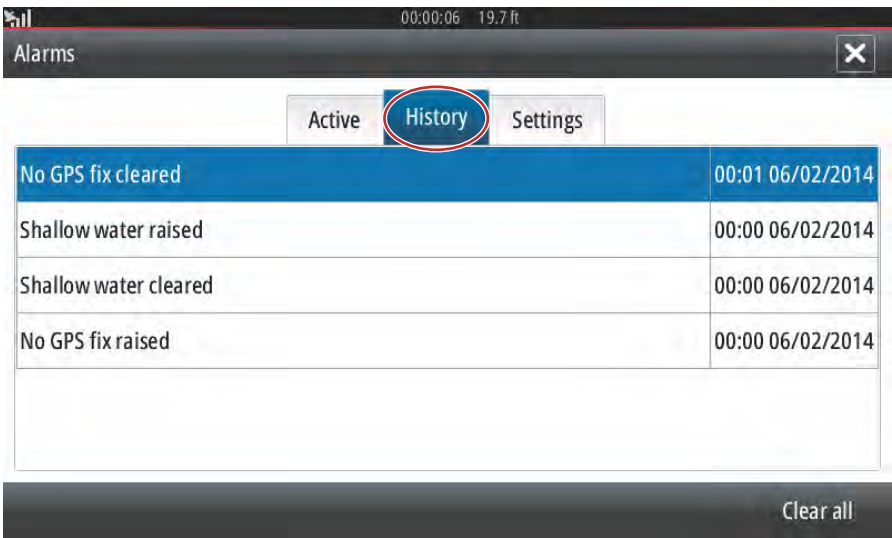


Open het hoofdmenuscherm en selecteer de optie Alarms (Alarmen) om de storing te bekijken. Hier kunt u de storingsinformatie lezen en de instellingen wijzigen die de aanleiding tot de storing hebben gevormd.



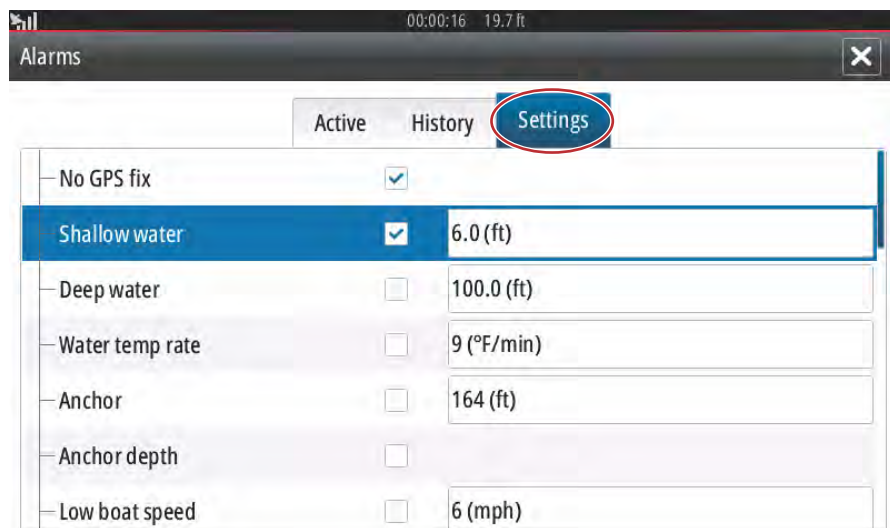
61781

Alarms selection



61779

History tab



61780

**Settings tab**

# Hoofdstuk 6 - Procedures voor software-updates

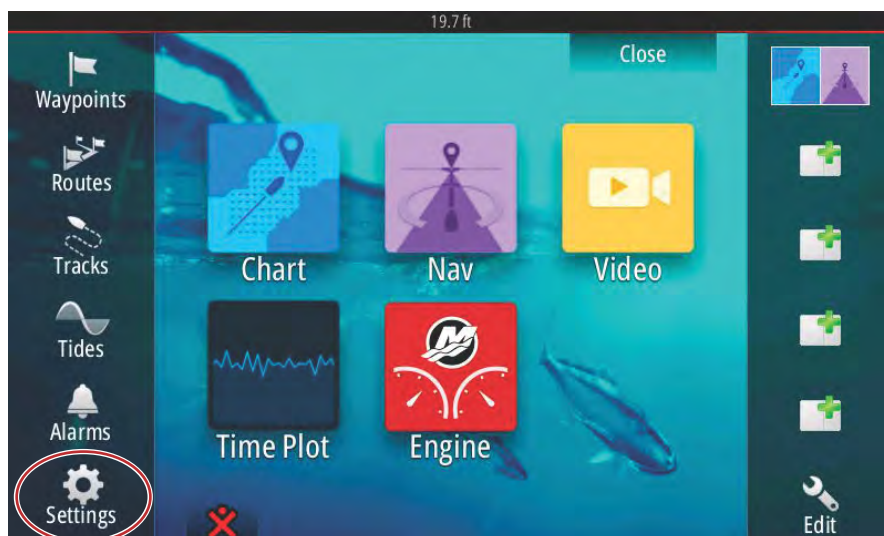
## Inhoudsopgave

|                                                                         |     |                                                                      |     |
|-------------------------------------------------------------------------|-----|----------------------------------------------------------------------|-----|
| Updating the VesselView and VesselView Link Software through Wi-Fi..... | 102 | Update through the Micro SD Card .....                               | 115 |
| Update through Wi-Fi .....                                              | 102 | Downloading the Current Software .....                               | 115 |
| How to Update Your VesselView Display Software.....                     | 114 | Updating the VesselView Software with the Micro SD Memory Card ..... | 116 |
| Checking Current Software Version .....                                 | 114 | Updaten van de software voor de VesselView Link Module .....         | 118 |
| Update through Wi-Fi .....                                              | 115 |                                                                      |     |

## Updating the VesselView and VesselView Link Software through Wi-Fi

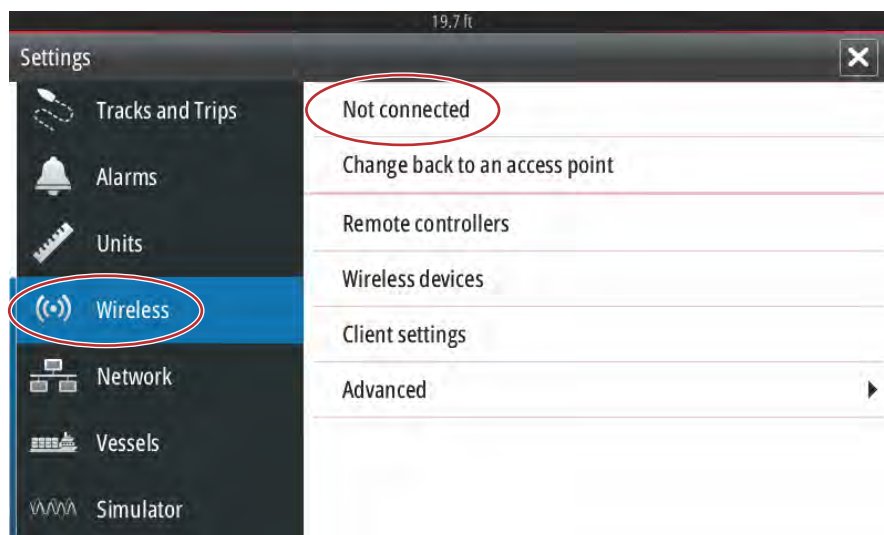
### Update through Wi-Fi

Select the **Settings** icon.



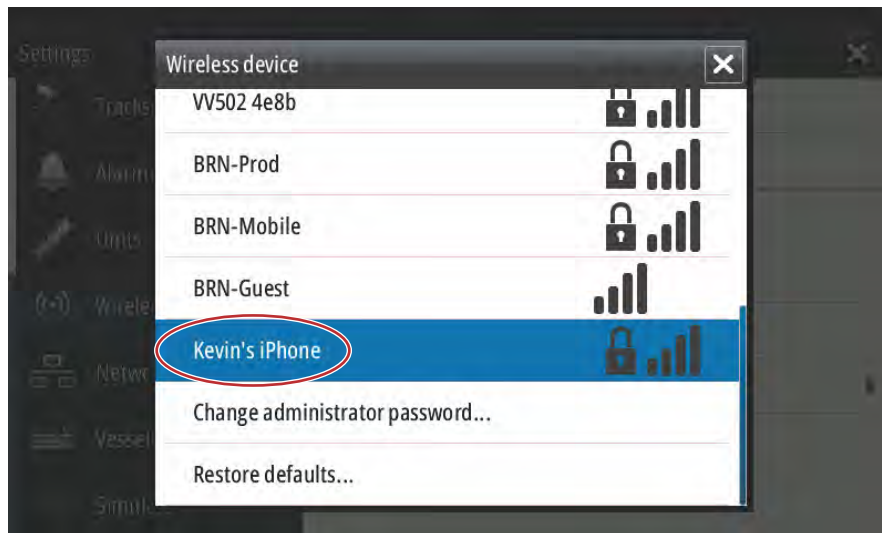
64270

Select **Wireless** and then **Not connected**.



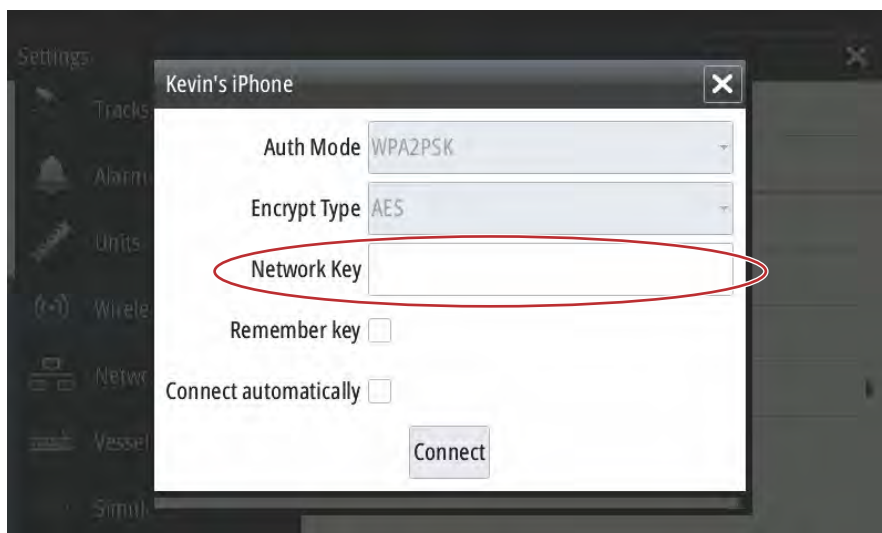
64271

Select a wireless network.



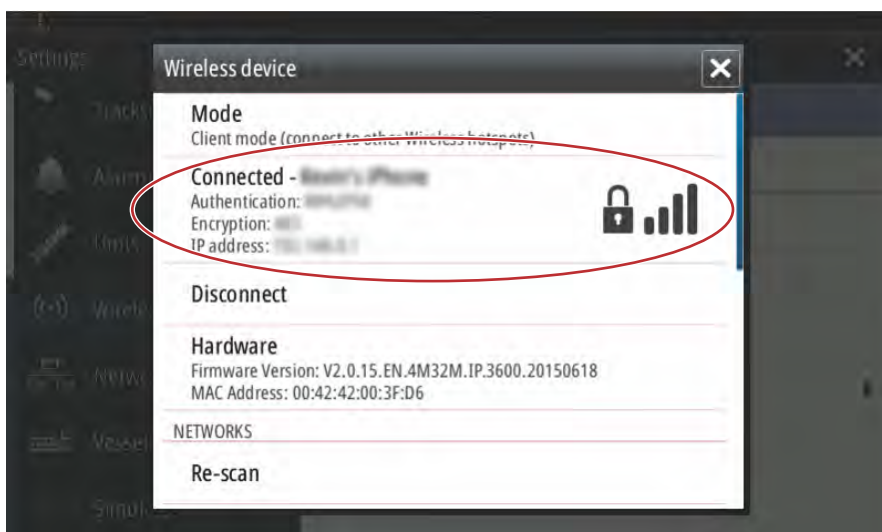
64272

Enter a **Network Key**—password, if needed and select **Connect**. The Network Key is case sensitive. The default case on the virtual keyboard is upper case, so be sure to use the proper keyboard entries when entering the password.



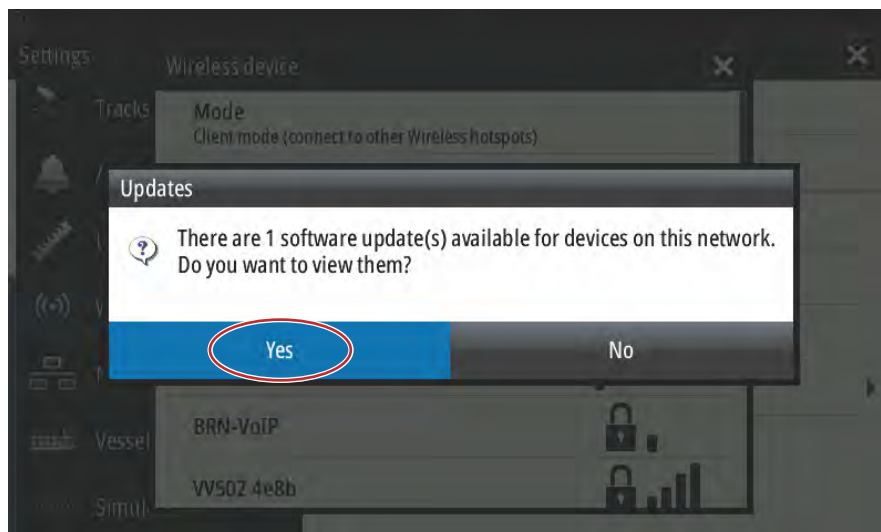
64273

The selected device should show **Connected**. You will also notice a globe icon in the upper left corner of the status bar. This lets the operator know that there is an established connection.



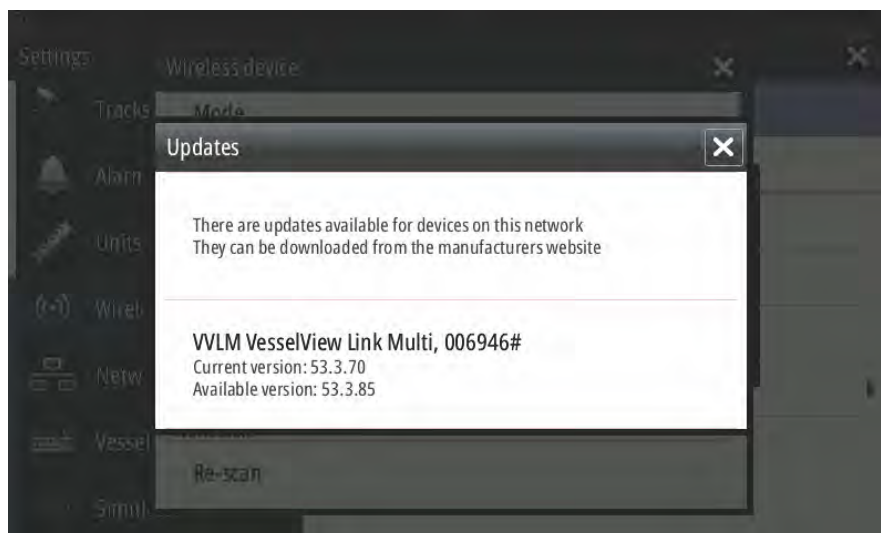
64274

Upon an established connection, the unit will automatically check for software updates. Select **Yes** to view.



64275

VesselView Link updates can be downloaded from the Mercury website. After the VesselView update, another pop-up allows the unit to download the VesselView Link update through the unit to a micro SD card. The card would then be used in the VesselView Link to update the software. Select the X to close this pop-up.



64276

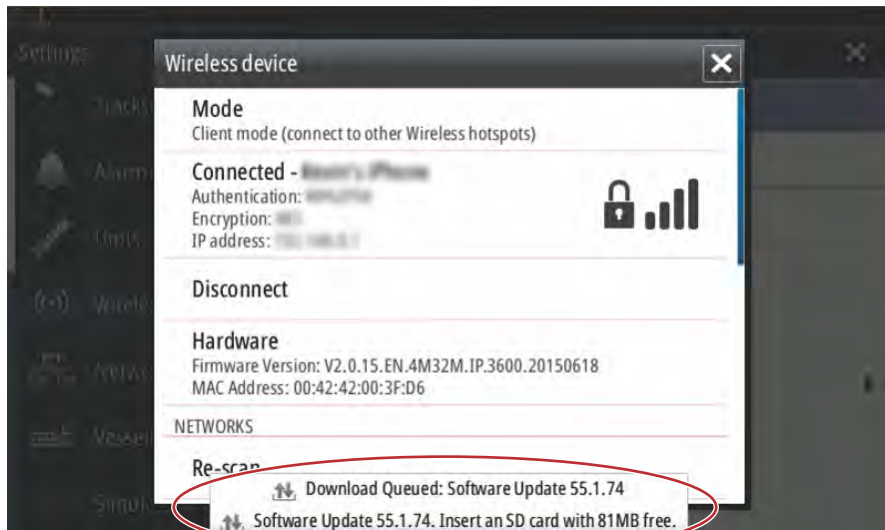


The following screen image is an example of an update to a VesselView 702 unit. The actual file notification will vary by unit and version. Select **Download**.



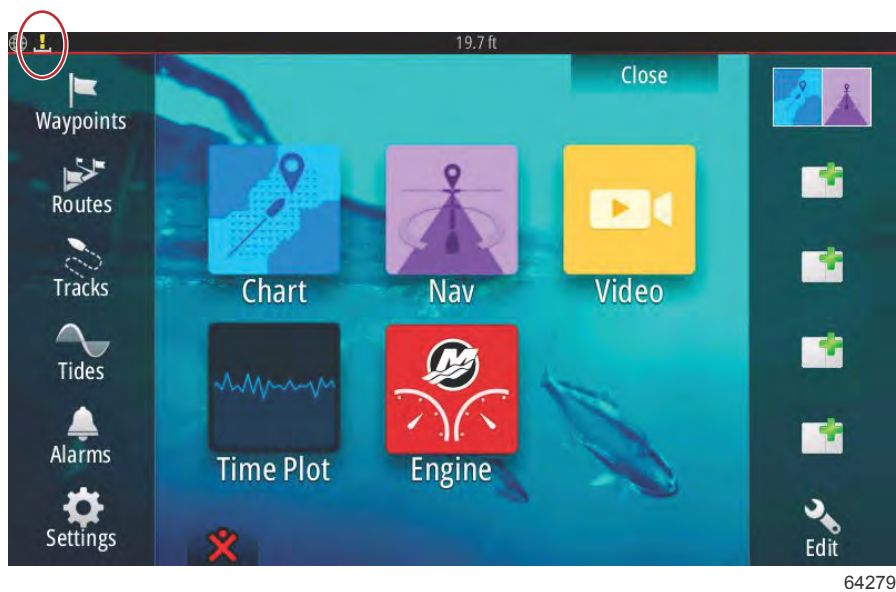
64277

A quick pop-up will appear at the bottom of the screen, prompting the insertion of a micro SD card if there is not one currently inserted into the VesselView unit.

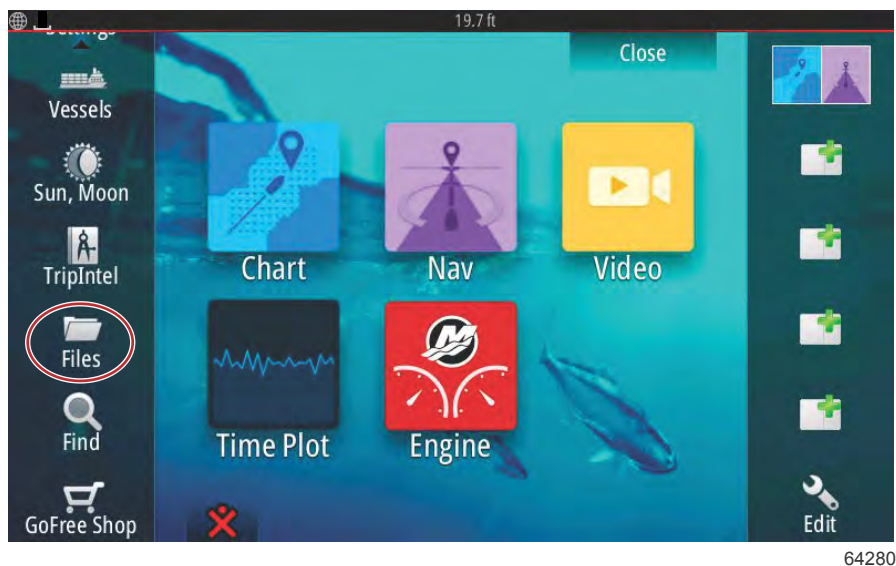


64278

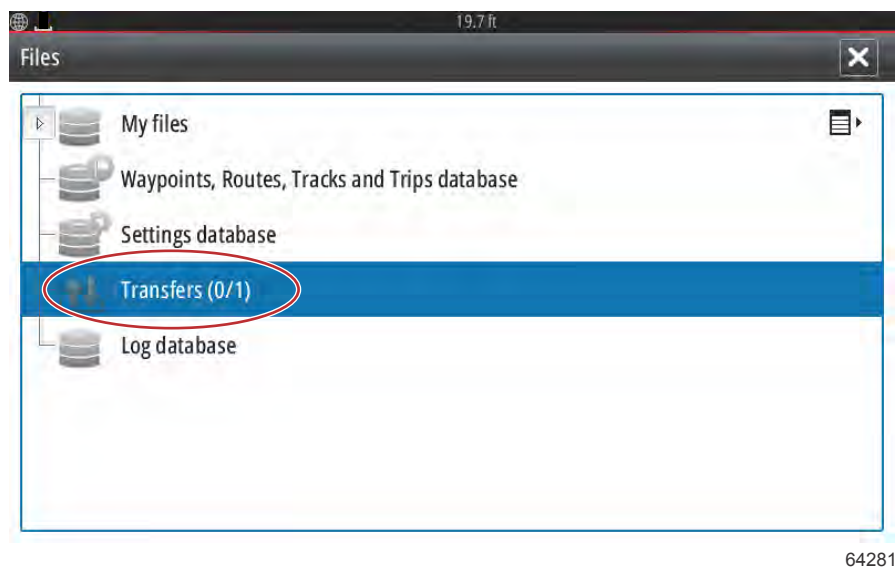
There will also be a downloading icon in the uppermost status bar. An exclamation point is a visual indicator that a micro SD card needs to be inserted into the VesselView unit.



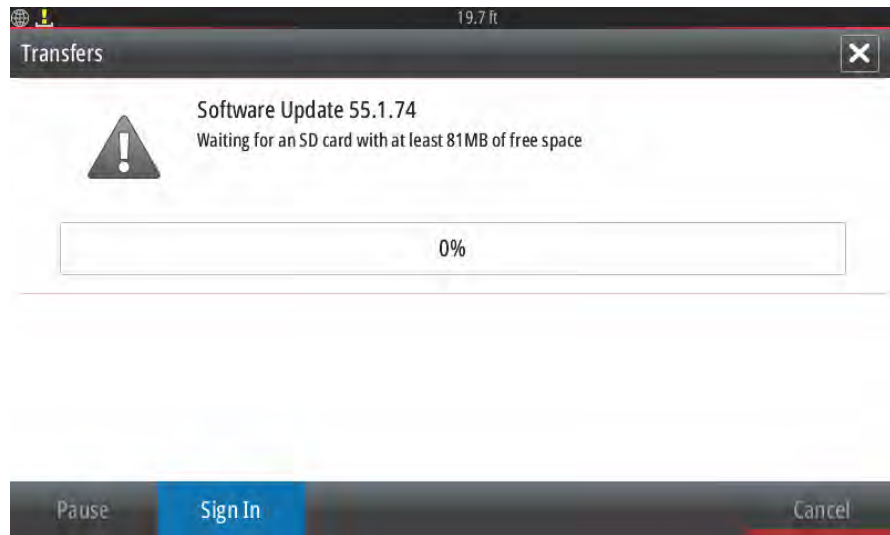
To monitor the download, select the **Files** icon. Scrolling or swiping may be required to navigate to the **Files** icon.



Select **Transfers**.

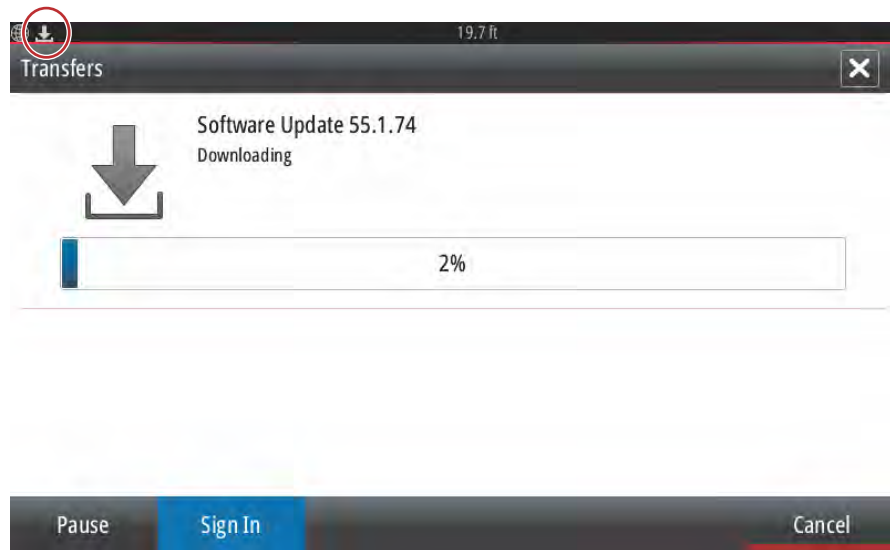


The software update will be downloading if a micro SD card is present. If there is no micro SD card in the unit, there is a message stating that the unit is waiting for a card.



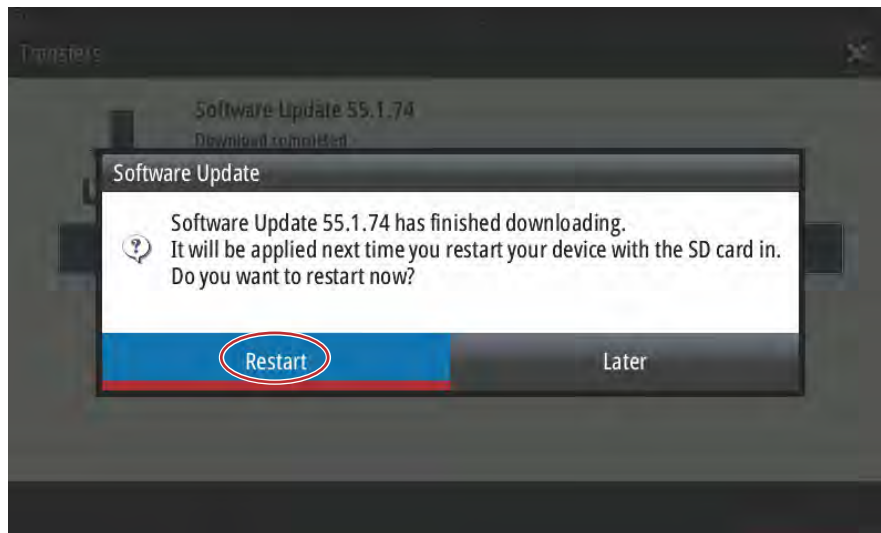
64282

Insert a micro SD card and the update will begin downloading. The downloading icon in the top status bar will change from an exclamation mark to a down arrow.



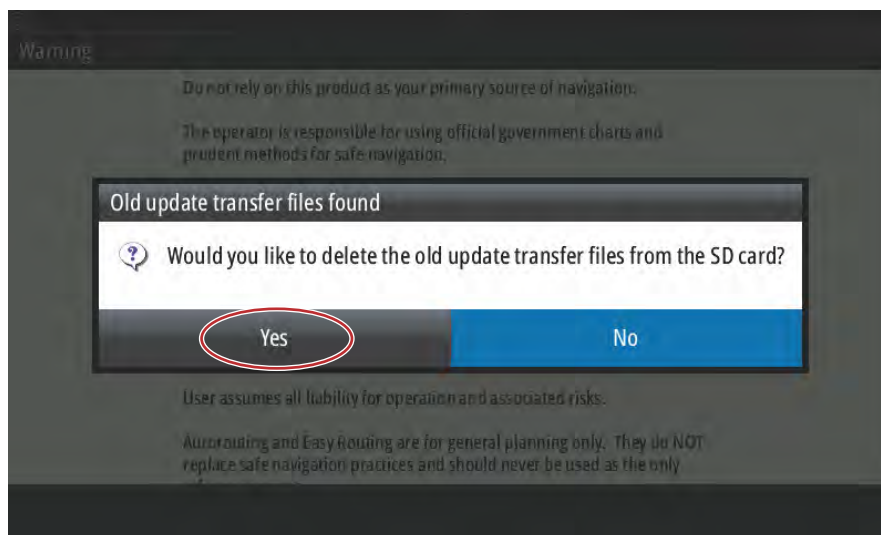
64283

Once the download is complete, a restart is required. Select **Restart** and the new update will run upon a restart.



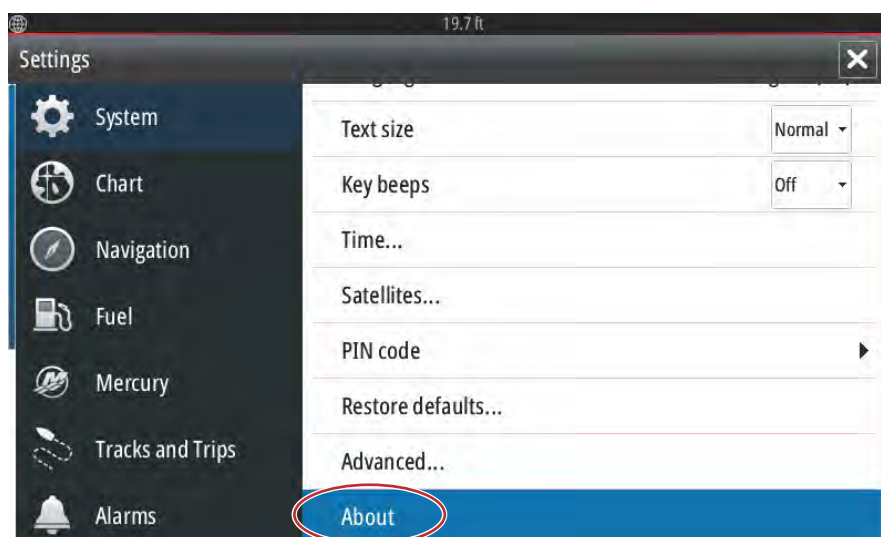
64284

Select **Yes** to delete the software update from the micro SD card.



64285

To confirm that the software update is in place, select **Settings**, **System**, and finally **About**.



64286

The version and Application numbers are listed in the upper left-side of the screen. Select Support to check for any additional updates. Make sure that the unit is still connected to a Wi-Fi source.



64287

The screen will show any additional updates for the system. For a VesselView Link module update, there will be a message instructing the operator to insert a micro SD card into the VesselView. This will only occur on multifunctional displays without a micro SD card already in the VesselView. Compatible devices with a micro SD already inserted will begin all downloads automatically.



64288



Insert a micro SD card and select **Download**.



64289

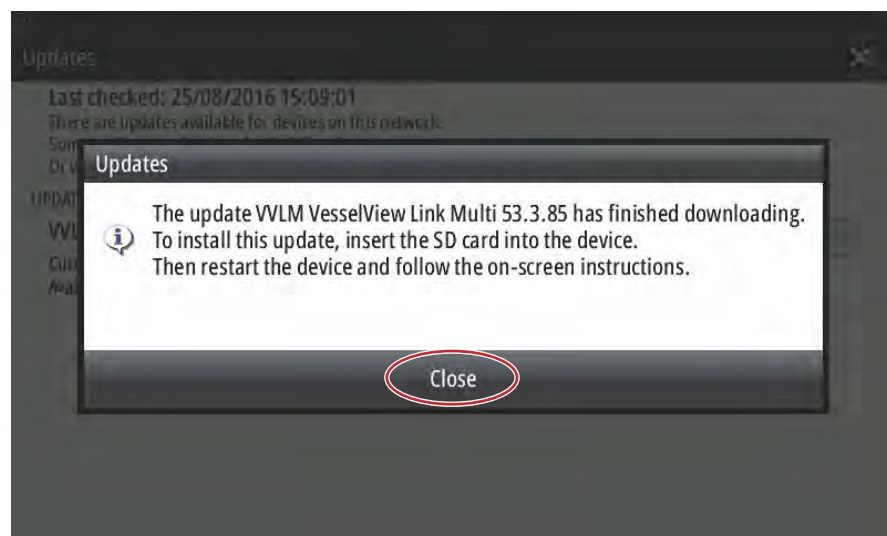
VesselView will begin downloading the update for the VesselView Link from Wi-Fi to the micro SD card.



Downloading: WLM VesselView Link Multi 53.3.85

64290

The micro SD card must be removed from the VesselView and inserted into the VesselView Link card slot, VesselView 502 owners will need to remove the unit from the dash in order to access the card slot.



64291

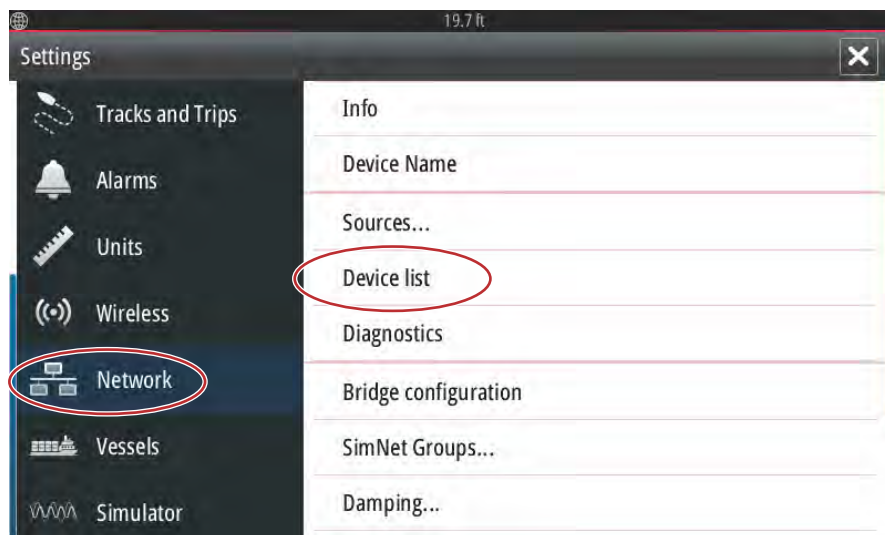


Selecting Install will give instruction to insert the micro SD card into the VesselView Link module. Click the **X** to close this window.



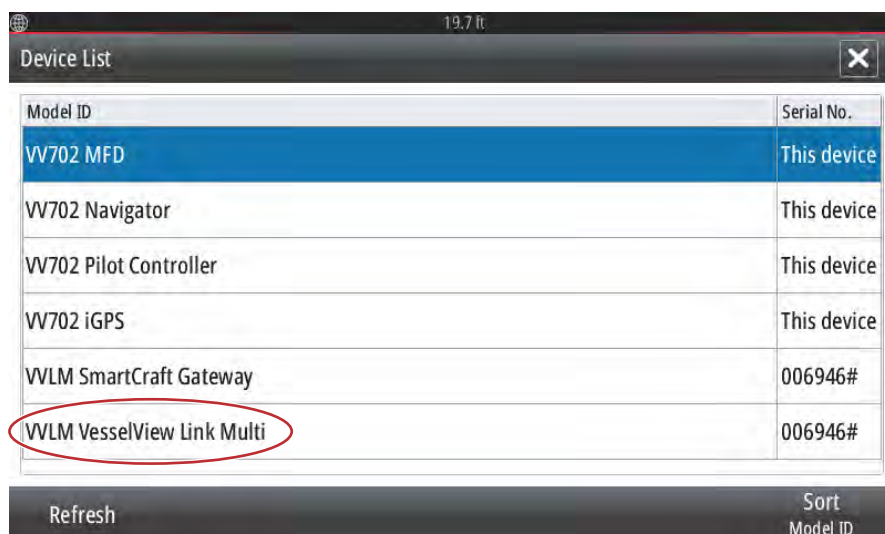
64292

Navigate to the **Settings** menu. Select **Network**, and then **Device list**.



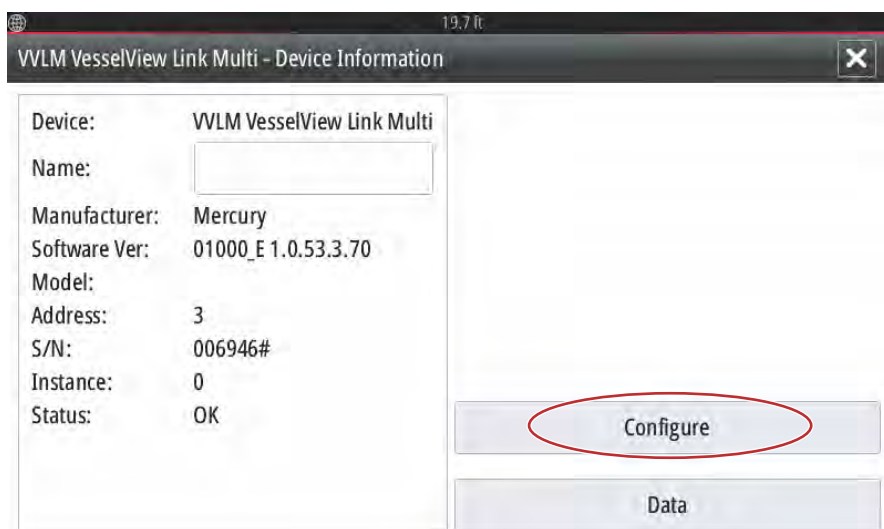
64293

Select the VesselView Link module from the list. The following image is for illustrative purposes only, your VesselView Link Module may show as Single, for a single-engine application.



64294

Select **Configure**.



64295

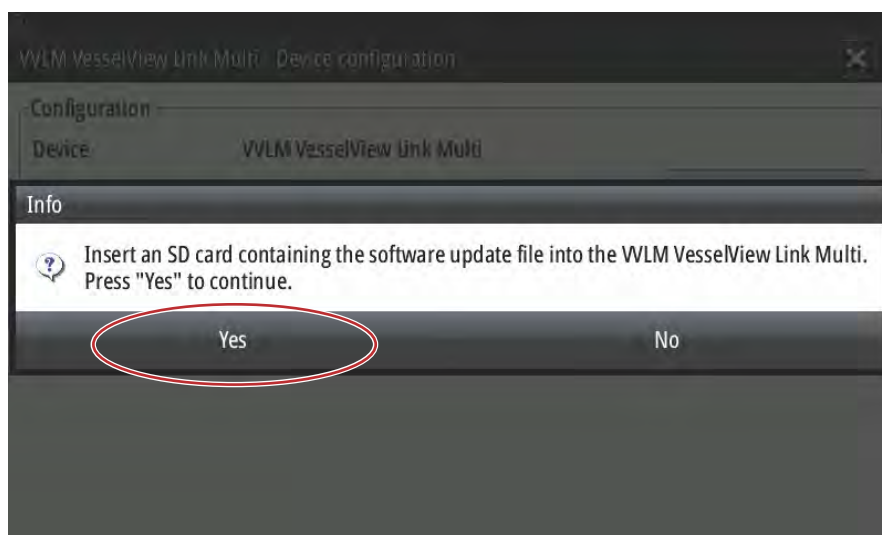
Select **Upgrade**.



64297

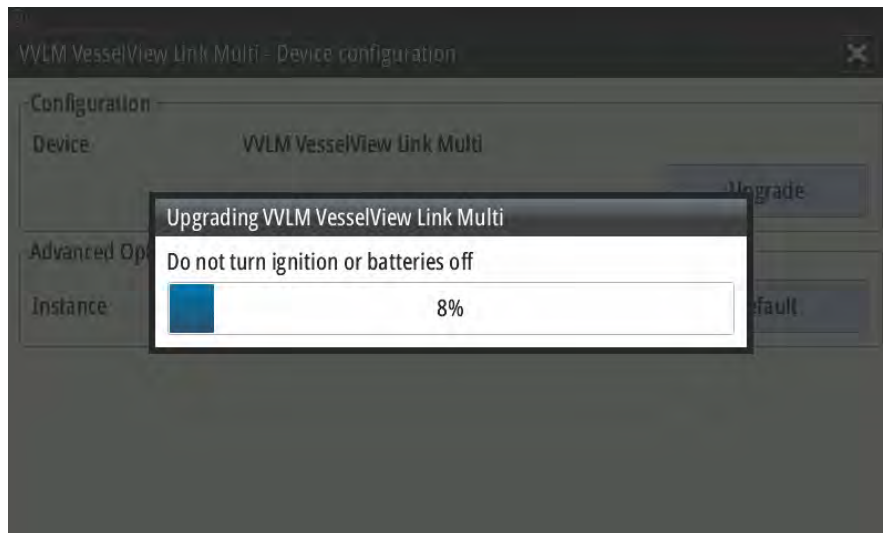
Insert the micro SD card into the VesselView Link. Select **Yes**.

**NB:** The bottom of the micro SD card—the side with the metal contacts, faces upwards towards the top of the VesselView Link. The top of the VesselView Link is the side with the connections.



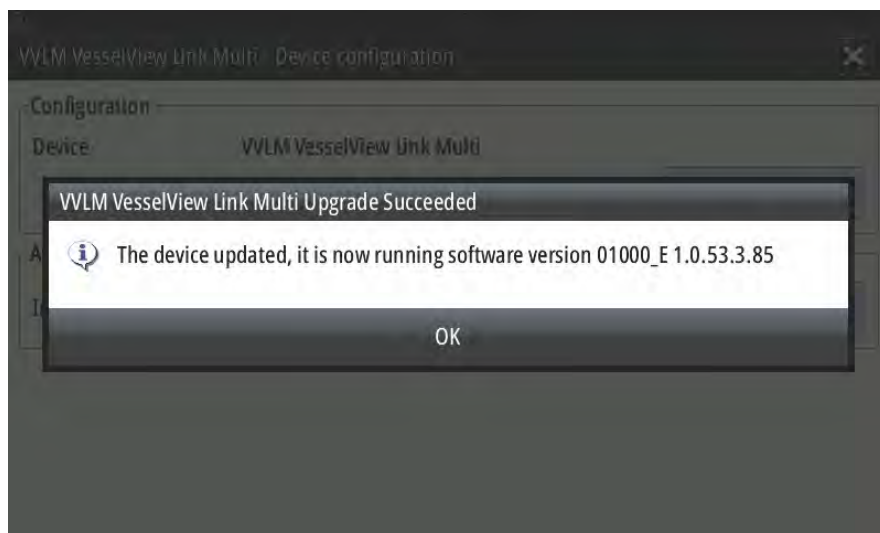
64298

The update will begin.



64299

The update should now be complete.



64300

The operator can now confirm the software version in the **Device list** window.



64301

Software version location

## How to Update Your VesselView Display Software

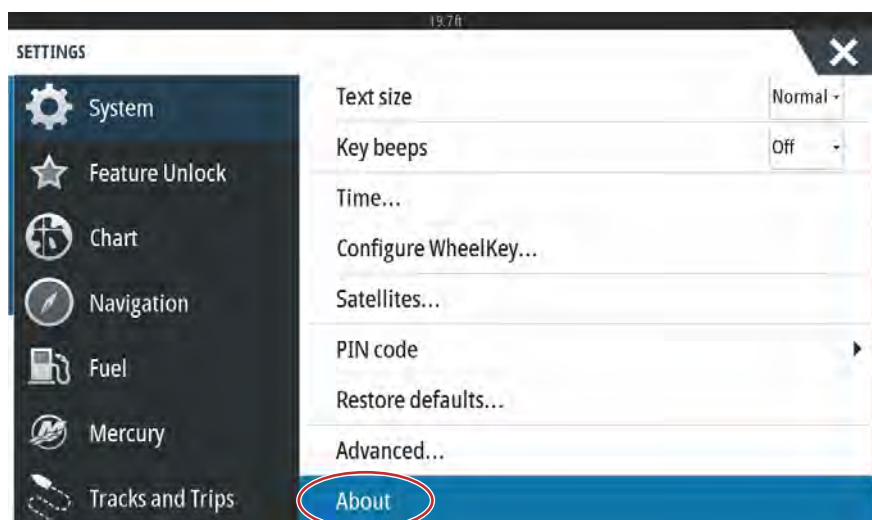
There are two ways that the VesselView software can be updated. One is through the Wi-Fi connection, and the other is through the micro SD card reader in each unit.

### Checking Current Software Version

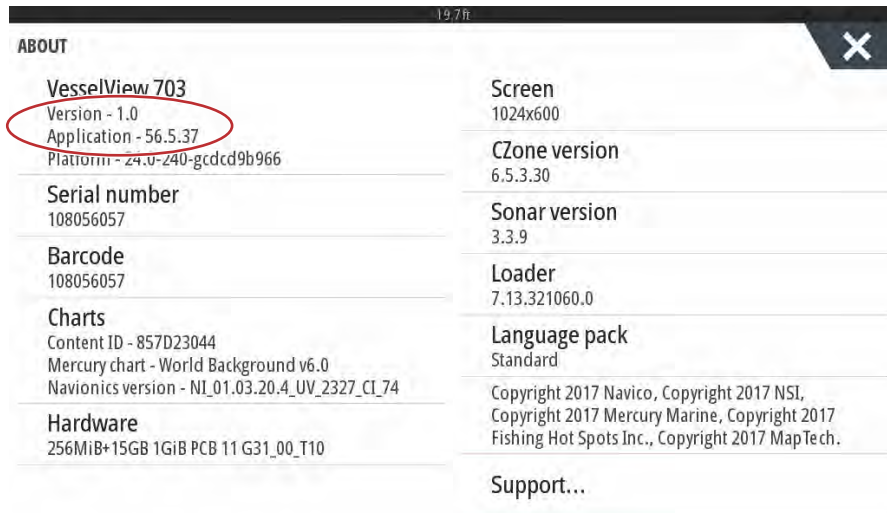
The latest software for the VesselView and the Link Module is available on-line for general download at Mercury's website; <https://www.mercurymarine.com>. To understand what software version is in VesselView, power up VesselView. If VesselView is already powered up, swipe from the top of the unit down onto the screen to bring up the System Controls menu. Select Settings>System>About to see the current operating version of VesselView software.



61469



61470

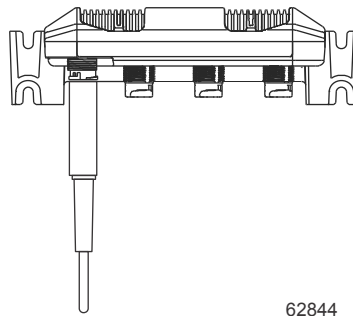


61471

## Update through Wi-Fi

The VesselView 502, 703, and 903 units are equipped with an internal Wi-Fi module and Bluetooth connectivity. When powered up, the unit will periodically query the internet to determine if there is an update file available from the Mercury Marine website. A screen notification to confirm updates will prompt the operator to accept the update.

The VesselView 702 unit comes with a Wi-Fi module in the kit. This module is used to query the internet for any updates on the Mercury Marine website. If an update is detected, a screen prompt will guide the operator through the update process.



62844

**VesselView 702 Wi-Fi module**

1. Ensure a micro SD memory card is in the port.
2. Establish a wireless connection from the VesselView to a hot spot or a cell phone set as a hot spot.
3. Await an automatic prompt for an update for either the VesselView or the VesselView Link.
  - a. Alternatively a manual prompt can be done for a query of updates.
  - b. If the unit will not download updates, files can be downloaded via the Mercury consumer site or emailed from Mercury Technical Service.
4. Load the update from the micro SD card in the VesselView to VesselView.
5. Examine the memory card for the download of the VesselView Link.
  - a. If no update for the VesselView Link is found, obtain the file by the same methods mentioned in step 3 above.
6. Install the memory card containing the VesselView Link into the VesselView Link.
7. Use VesselView to prompt the VesselView Link to download the update on the card by going to: Network/Device List, select VesselView Link (not the Gateway) then select "Configure" and select "Upgrade" for the VesselView Link update to begin.

**NB:** If no update prompt launched, you can go to "System" then select "About." Once in About, if you are connected to the internet the VesselView may show an update is available. Selecting the update here normally will prompt the VesselView to download its update, but will exclude the VesselView Link from the download.

## Update through the Micro SD Card

All MFDs are equipped with a micro SD card reader slot. See **Section 1** for card reader locations. Some MFD models may require removal from the dash to access the card reader slot.

## Downloading the Current Software

All VesselView software updates can be found on the Mercury Marine website at: <https://www.mercurymarine.com>.



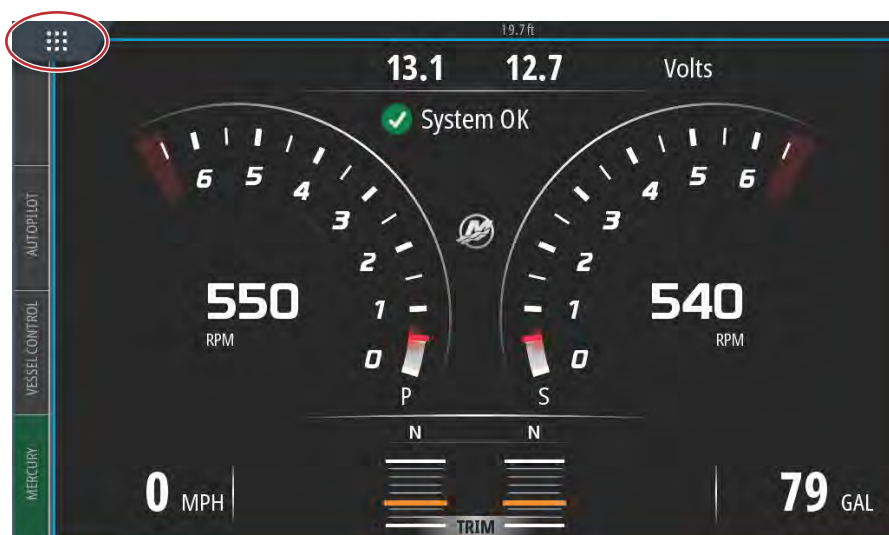
Download the file to a 512 MB or higher capacity micro SD card with a FAT or FAT 32 format. To check the format of the micro SD card, from your computer bring up the properties of the card to confirm the format. Make certain that the file resides on the root level of the micro SD card. The root of the drive is the topmost level, where the file is not placed into a folder.

**NB:** Ensure that the micro SD card is fully inserted into the slot. The card is properly inserted when a click is heard and the card remains seated in the slot.

### Updating the VesselView Software with the Micro SD Memory Card

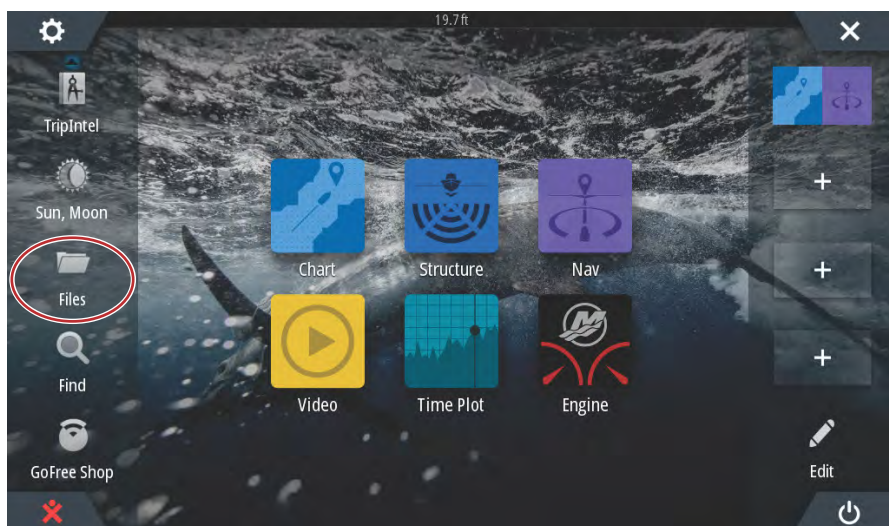
The following instructions explain how to upgrade the VesselView software using a micro SD card.

1. Draai de contactsleutel naar aan en controleer of de VesselView aan staat.
2. Insert the micro SD card into the VesselView card port all the way until it clicks and stays in place.
3. Touch the HOME tab at the top of the screen to bring up the home screen.



61450

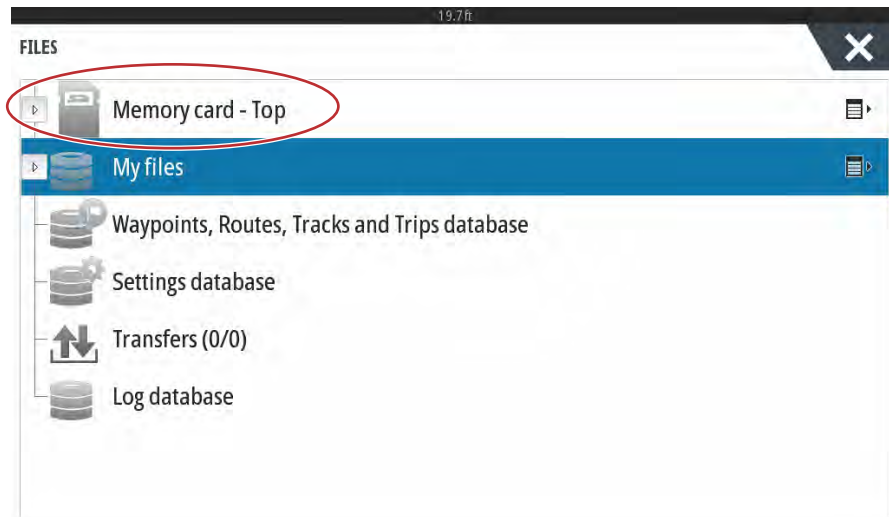
4. Veeg op het Home-scherm het linkervenster naar het pictogram Bestanden.



61451

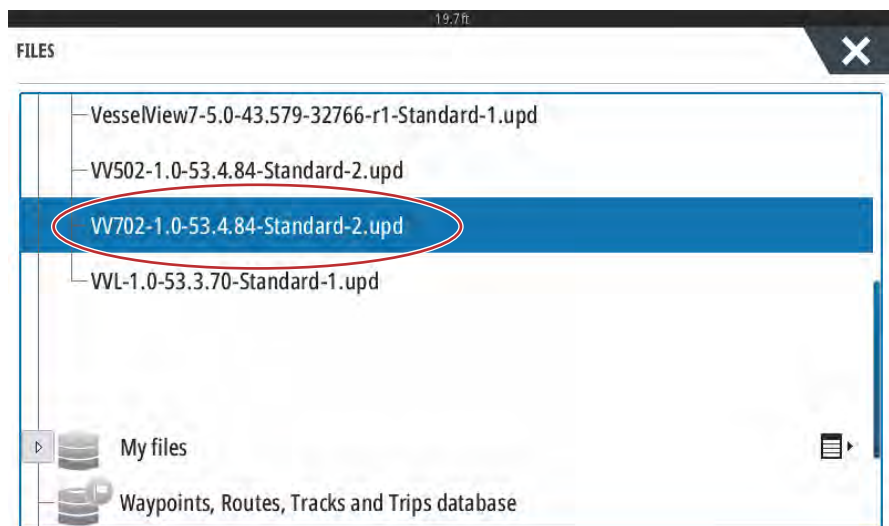


5. Select Memory card from the options shown.



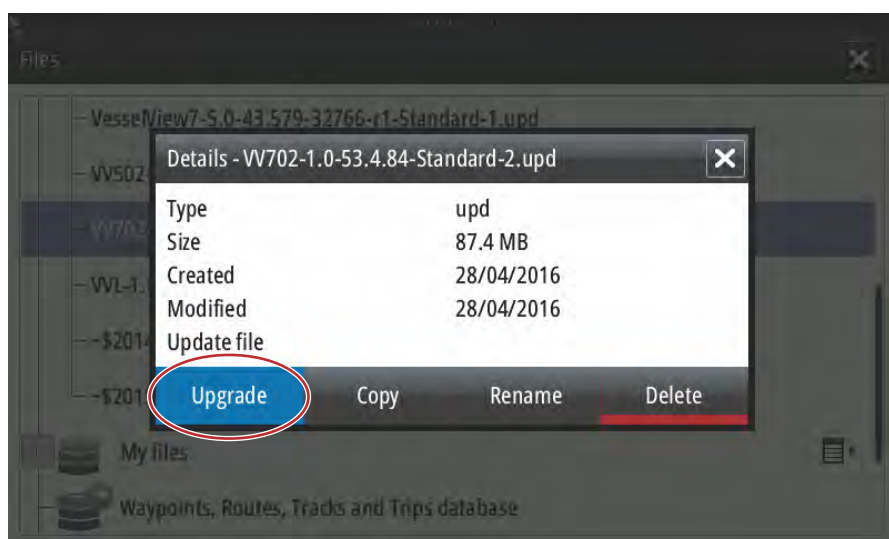
61453

6. Selecteer het bestand dat u van de website van Mercury hebt gedownload. Het in de volgende afbeelding getoonde bestand is slechts een voorbeeld, en toont niet de naam van het bestand dat u daadwerkelijk zult selecteren.



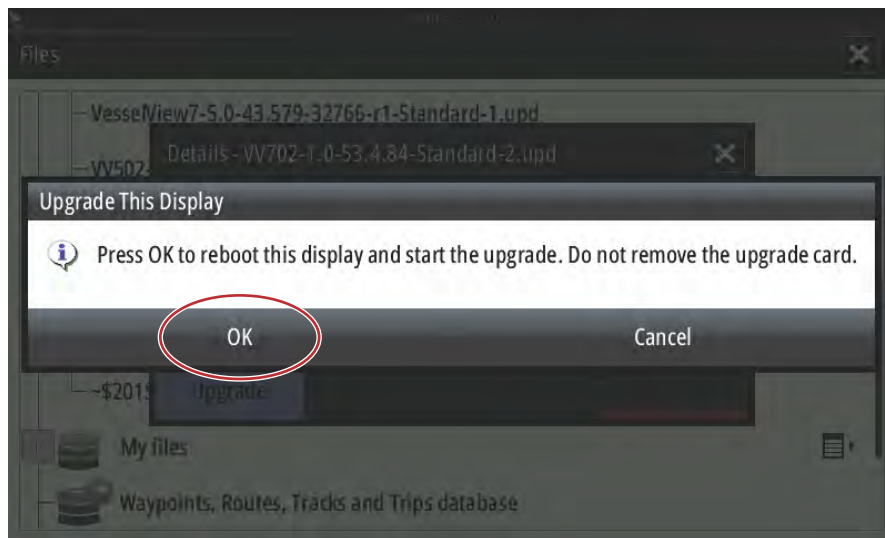
61455

7. Selecteer de optie Upgrade (Upgraden) in het venster Details.



61456

8. Selecteer OK in het venster Upgrade This Display (Deze display upgraden). VesselView geeft een voortgangsbalk weer waarop u kunt zien hoe ver de upgrade is gevorderd. Zet de display niet uit tijdens deze stap van het upgraden. VesselView toont nu kort een herstartscherm. Nadat VesselView weer is opgestart, kan het worden gebruikt met de bijgewerkte software.



61458

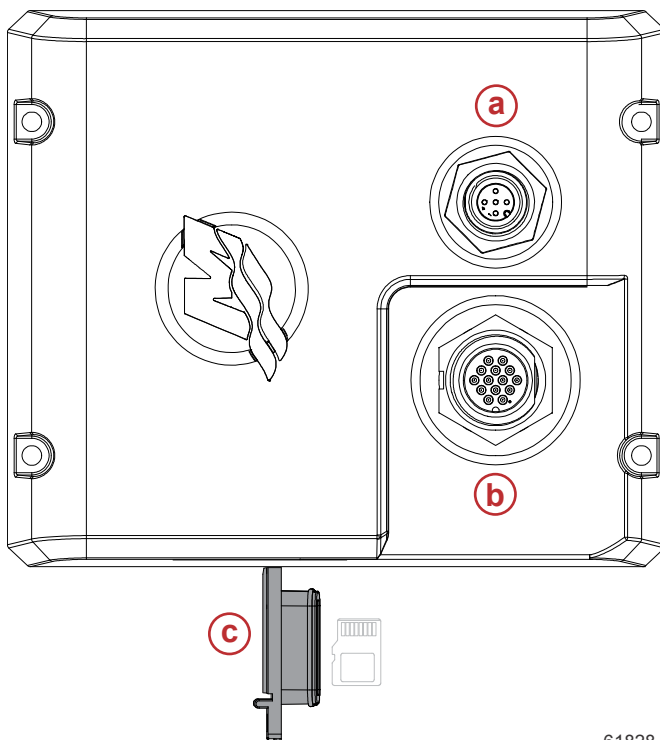
## Updaten van de software voor de VesselView Link Module

The VesselView Link Module can be updated through the VesselView unit. VesselView Link Module software updates can be found on the Mercury website, on the same screen that the VesselView software updates are located. See **How to Update Your VesselView Display Software**.

Hieronder wordt uitgelegd hoe u de VesselView-software kunt updaten. Om het bestand met een nieuwe versie van de website van Mercury te downloaden hebt u toegang tot internet nodig. Daarnaast moet het bestand kunnen worden overgezet op een FAT of FAT 32 micro-SD-kaart.

**NB:** Het bestand heeft gewoonlijk een omvang van 30 MB.

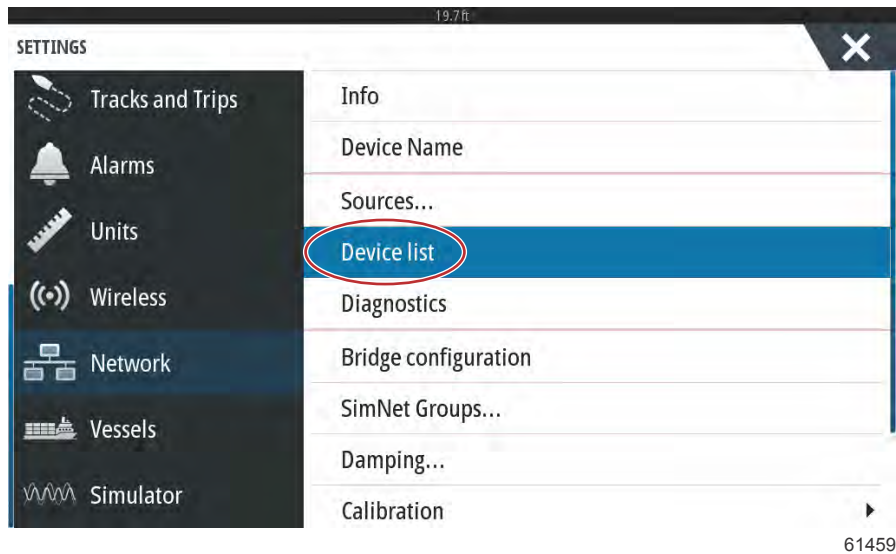
1. Draai de contactsleutel naar aan en controleer of de VesselView aan staat.
2. Insert the micro SD card into the VesselView Link Module card port all the way until it clicks and stays in place.



- a - NMEA 2K connection
- b - SmartCraft/Power connection
- c - Micro SD card port

61828

3. Druk op de tab HOME boven aan het scherm om het Home-scherm te openen. Navigeer naar de optie Settings (Instellingen) in het linkervenster. Kies de optie Network (Netwerk). Selecteer vervolgens Device List (Instrumentenlijst).

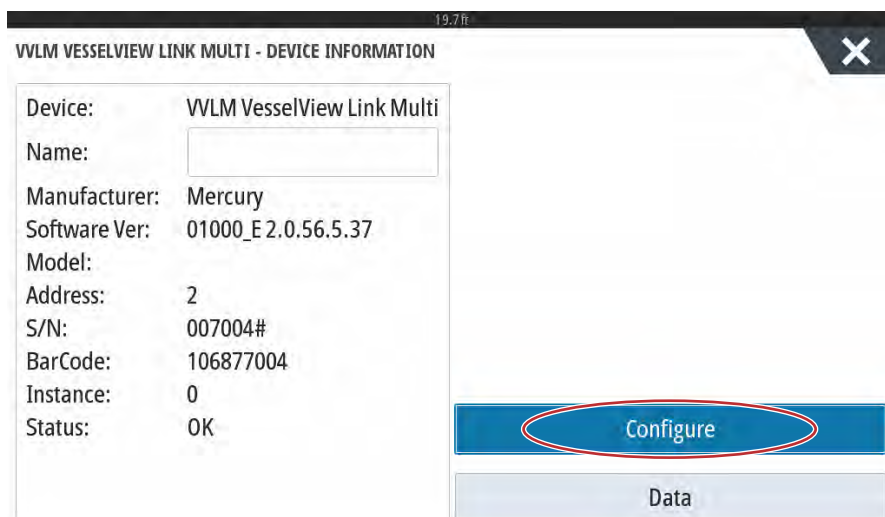


4. Selecteer de VesselView Link Module uit de lijst van beschikbare instrumenten. De volgende afbeelding dient slechts als voorbeeld: het kan zijn dat uw VesselView Link Module als Single (Enkel) voor een toepassing met enkele motor wordt weergegeven.

The screenshot shows the 'DEVICE LIST' window with a table of instrument models and serial numbers. The 'VLM VesselView Link Multi' entry is highlighted with a red circle. At the bottom, there are 'Refresh' and 'Sort Model ID' buttons. A close button (X) is in the top right corner.

| Model ID                         | Serial No.     |
|----------------------------------|----------------|
| VW702 iGPS                       | 010926#        |
| VW703 Echo                       | This device    |
| VW703 MFD                        | This device    |
| VW703 Navigator                  | This device    |
| VW703 iGPS                       | This device    |
| WLM SmartCraft Gateway           | 007004#        |
| <b>VLM VesselView Link Multi</b> | <b>007004#</b> |

5. Kies de optie Configure (Configureren).



VLM VESSELVIEW LINK MULTI - DEVICE INFORMATION

Device: VLM VesselView Link Multi

Name:

Manufacturer: Mercury

Software Ver: 01000\_E 2.0.56.5.37

Model:

Address: 2

S/N: 007004#

BarCode: 106877004

Instance: 0

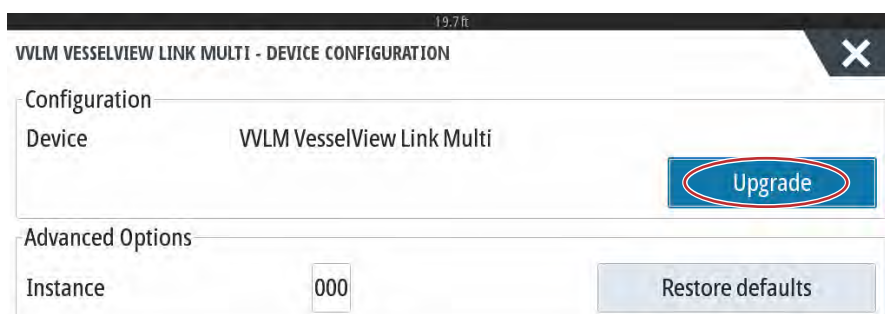
Status: OK

Configure

Data

61461

6. Select the Upgrade option in the Device Configuration window.



VLM VESSELVIEW LINK MULTI - DEVICE CONFIGURATION

Configuration

Device VLM VesselView Link Multi

Upgrade

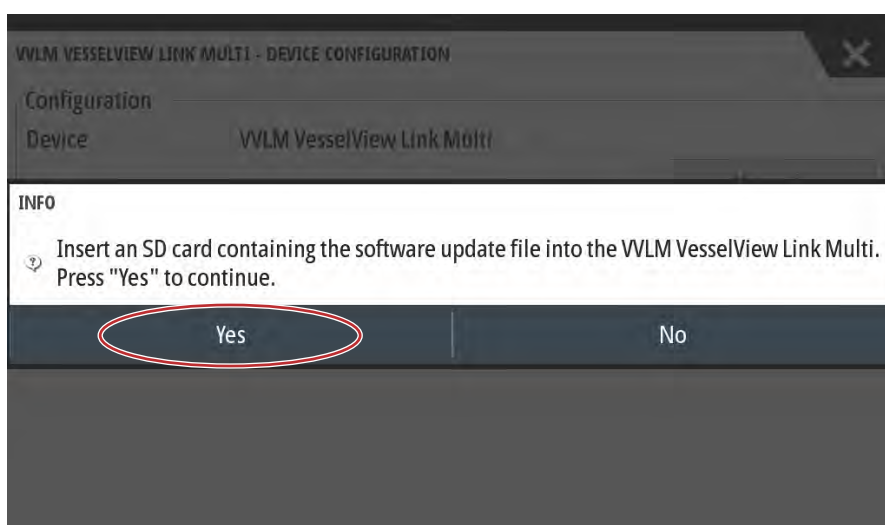
Advanced Options

Instance 000

Restore defaults

61840

7. Confirm that the micro SD card is properly inserted in the VesselView Link Module, and select the Yes option.



VLM VESSELVIEW LINK MULTI - DEVICE CONFIGURATION

Configuration

Device VLM VesselView Link Multi

INFO

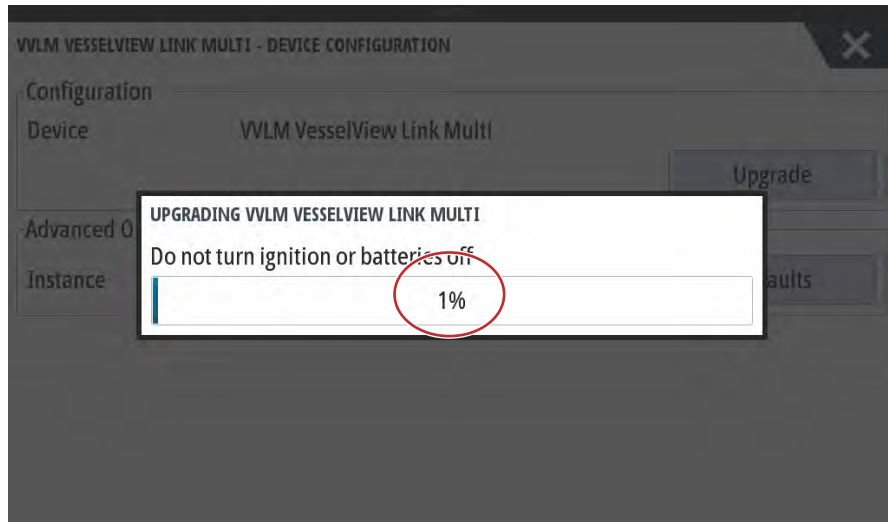
Insert an SD card containing the software update file into the VLM VesselView Link Multi. Press "Yes" to continue.

Yes

No

61463

8. VesselView geeft een voortgangsbalk weer waarop u kunt zien hoe ver de upgrade van de VesselView Link Module is gevorderd. Zet de display niet uit tijdens deze stap van het upgraden.



61465

