

## Avis aux lecteurs de ce manuel

Tout au long de ce manuel, les termes « Dangers », « Avertissements » et « Remarques » (accompagnées du symbole international de DANGER ) sont utilisées pour attirer l'attention du mécanicien sur certaines consignes relatives à un entretien ou une manœuvre particulière qui pourraient constituer un danger s'ils n'étaient pas effectués correctement ou conformément aux mesures de sécurité. Ces avertissements de sécurité sont conformes à la norme ANSI Z535.6-2006 relative à la sécurité des produits dans les manuels, les instructions et d'autres documents apparentés. **Les respecter scrupuleusement !**

Ces avertissements de sécurité ne sont pas suffisants pour éliminer les dangers qu'ils signalent. Un respect rigoureux de ces consignes lors de l'entretien, ainsi que le recours au bon sens, sont essentiels à la prévention des accidents.

 <b>DANGER</b>
Indique une situation dangereuse qui, si elle n'est pas évitée, causera des blessures graves, voire mortelles.
 <b>AVERTISSEMENT</b>
Indique une situation dangereuse qui, si elle n'est pas évitée, pourrait causer des blessures graves, voire mortelles.
 <b>ATTENTION</b>
Indique une situation dangereuse qui, si elle n'est pas évitée, pourrait causer des blessures mineures ou modérées.
<b>AVIS</b>
Indique une situation qui, si elle n'est pas évitée, pourrait causer la défaillance du moteur ou d'un composant essentiel.

**IMPORTANT :** Identifie des informations essentielles au succès de la tâche.

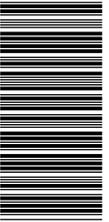
*REMARQUE :* Indique des informations facilitant la compréhension d'une étape ou d'une action particulières.

Ce manuel a été rédigé et publié par le service après-vente de Mercury Marine pour aider les techniciens et le personnel d'entretien des revendeurs lors de la réparation des produits décrits dans ce manuel. La société se réserve le droit de modifier ce manuel sans préavis.

© 2007, Mercury Marine

Mercury, Mercury Marine, MerCruiser, Mercury MerCruiser, Mercury Racing, Mercury Precision Parts, Mercury Propellers, Mariner, Quicksilver, #1 On The Water, Alpha, Bravo, Bravo Two, Pro Max, OptiMax, Sport-Jet, K-Planes, MerCathode, RideGuide, SmartCraft, Zero Effort, M avec le logo en forme de vagues, Mercury avec le logo en forme de vagues, Vessel View et le logo SmartCraft sont des marques déposées de Brunswick Corporation. Le logo Mercury Product Protection est une marque de service déposée de Brunswick Corporation.

Ce personnel est censé s'être familiarisé avec les modes d'entretien de ces produits maritimes. Il est également censé avoir été formé aux modes d'entretien recommandés pour les produits Mercury Marine Power, à savoir, notamment, à l'utilisation des outils manuels utilisés couramment par les mécaniciens et des outils spéciaux Mercury Marine ou de ceux recommandés par d'autres fournisseurs.



Il est impossible de connaître toutes les méthodes d'entretien existantes et tous les dangers et/ou résultats possibles associés à chaque méthode, tout autant qu'il est impossible d'en aviser les professionnels chargés de l'entretien. Ainsi, quiconque utilise une procédure d'entretien et/ou un outil non recommandés par le fabricant doit d'abord s'assurer que ni sa sécurité ni celle des produits ne sera compromise.

Toutes les informations, illustrations et caractéristiques techniques contenues dans ce manuel sont fondées sur les informations du produit les plus récentes au moment de la publication. Le cas échéant, les révisions apportées à ce manuel seront communiquées à tous les revendeurs autorisés à vendre ou à effectuer l'entretien de ces produits.

Se reporter aux bulletins d'entretien, aux manuels d'entretien, de garantie et d'installation pour toute autre information applicable concernant les produits décrits dans ce manuel.

## Précautions

Ne pas oublier que lors d'une intervention sur le produit, le circuit électrique et le système d'allumage peuvent produire des courts-circuits soudains et destructeurs ou de graves chocs électriques. Avant d'entreprendre toute opération au cours de laquelle le mécanicien risque de mettre les bornes électriques à la masse ou de les toucher, débrancher les câbles de la batterie au niveau de cette dernière.

Chaque fois que les ouvertures d'admission ou d'échappement sont exposées au cours d'une intervention, elles doivent être couvertes afin d'être protégées contre la pénétration de tout corps étranger qui pourrait s'infiltrer dans les cylindres et endommager gravement les composants internes à la mise en marche du moteur.

Lors de tous travaux d'entretien, les attaches de rechange doivent être de la même dimension et de la même résistance que celles qu'elles remplacent. Les chiffres gravés sur la tête des vis métriques et sur la surface des écrous métriques indiquent leur résistance. Les vis américaines utilisent à cet effet des lignes radiales, tandis que les écrous américains ne présentent en général aucun repère particulier indiquant leur résistance. Des attaches non appariées ou de calibre ou résistance incorrects risquent de causer des dommages ou des dysfonctionnements, voire des blessures. Il est donc recommandé de conserver les attaches retirées pour pouvoir éventuellement les réutiliser aux mêmes endroits. Si leur état n'est pas satisfaisant, il convient de sélectionner une pièce de rechange identique à l'originale.

## Pièces de rechange

L'utilisation de pièces autres que les pièces de rechange recommandées annule la garantie des pièces qui seraient endommagées en conséquence d'une telle utilisation.

### **AVERTISSEMENT**

**Éviter les risques d'incendie ou d'explosion. Les composants des systèmes électriques, d'allumage et de carburant des produits Mercury Marine sont conformes aux normes américaines et internationales visant à réduire les risques d'incendie ou d'explosion. Ne pas utiliser des composants de circuit électrique ou de carburant de remplacement non conformes à ces normes. Lors de l'entretien des circuits électriques et de carburant, installer et serrer correctement tous les composants.**

## Propreté et entretien du produit

Chaque produit Mercury Marine Power est formé de l'association de nombreuses surfaces usinées, rectifiées, polies et rodées selon des tolérances mesurées au dix millième de pouce/mm près. Lorsqu'il s'agit de travailler sur tout composant de ces produits, le soin apporté et la propreté sont donc essentiels. Il est entendu qu'un entretien et une protection appropriés des surfaces usinées et des zones de frottement font partie de toute procédure de réparation. Ce sont là des pratiques d'atelier courantes qui ne sont pas nécessairement mentionnées.

Lors de la dépose de composants pour entretien, conserver l'ordre dans lequel ils se présentent. Les remettre en place au même endroit, en veillant à ce que les surfaces de contact soient les mêmes qu'initialement.

Le personnel ne doit pas travailler sur ni sous un moteur suspendu. Il convient de fixer les moteurs sur des supports ou de les abaisser au sol dès que possible.



# TABLE DES MATIÈRES

---

## Section 1 - Prise en main

---

Généralités.....	2	Touche de luminosité et d'alarme.....	4
Fonctions du clavier.....	3	Bouton Menu.....	4
Pavé tactile à flèches.....	3	Activation et désactivation de VesselView.....	4
Touche Enter (Entrée).....	3	Nettoyage de l'écran VesselView.....	4
Touche Cancel (Annuler).....	3		
Touches Propulsion, Vessel (Bateau) et Environnement (Environnement).....	3		

---

## Section 2 - Paramétrage et étalonnage

---

Paramétrage initial.....	6	Étalonnage du réservoir.....	14
Utilisation de l'Assistant de configuration.....	6	Méthode 1 : Défaut.....	14
Importation de la configuration (en option).....	6	Méthode 2 : Manuelle.....	14
Paramétrage du moteur.....	8	Étalonnage du trim.....	16
Paramétrage de l'affichage.....	9	Étalonnage du trim.....	16
Paramétrage du dispositif.....	10	Configuration du bateau.....	17
Terminer.....	11	Réinitialisation aux paramètres d'usine.....	19
Options du menu d'étalonnage.....	12	Enregistrer la configuration.....	21
Étalonnage des réservoirs.....	12	Chargement de la configuration.....	23
Sélection du réservoir et de l'emplacement... ..	12		

---

## Section 3 - Aperçu et fonctionnement

---

Identification et utilisation des catégories d'écran.....	26	Étalonnage.....	33
Écrans d'affichage VesselView disponibles .....	26	Paramètres.....	34
Écrans d'affichage MerCruiser.....	27	Alarmes.....	36
Écrans d'affichage des moteurs hors-bord et embase de jets.....	28	Informations relatives au système.....	36
Écrans d'affichage VesselView.....	28	Vérification de l'état en utilisant la barre d'état... ..	37
Propulsion.....	28	Icônes de panne.....	37
Bateau.....	31	Utilisation du panneau Menu.....	38
Environnement et navigation.....	31	Navigation parmi les écrans.....	40
Écrans de paramétrage VesselView.....	33	Utilisation des fenêtres contextuelles.....	40
		Alarmes et pannes.....	41
		Luminosité de l'écran.....	41

---

## Section 4 - Propulsion

---

Utilisation des écrans Propulsion.....	44	Visualisation de la pression de suralimentation (en option).....	48
Consultation de l'état des moteurs.....	44	Utilisation de la commande de pêche à la traîne .....	48
Visualisation des performances et du carburant .....	45		
Réinitialisation de la consommation totale de carburant.....	46		
Consultation de la performance de pointe....	46		
Réinitialisation des valeurs de pointe.....	47		
Visualisation de la position de trim.....	47		

Réglage de la commande de pêche à la traîne.....	48
Consultation de la demande et de la charge (moteurs diesel uniquement) .....	50
Visualisation des données de la transmission (moteurs diesel uniquement).....	50
Visualisation des données d'admission (moteur diesel uniquement).....	51

Utilisation du régulateur de vitesse.....	51
Paramétrage du régulateur de vitesse.....	52
Utilisation de Smart Tow.....	52
Configuration de la commande de lancement de Smart Tow.....	53
Paramétrage de la vitesse de croisière avec Smart Tow.....	53

---

## Section 5 - Bateau

---

Utilisation des écrans Vessel (Bateau).....	56
Vérification de l'état du bateau.....	56
Vérification de l'état des réservoirs.....	57

Visualisation de la position de la direction....	58
Visualisation des données du générateur.....	59

---

## Section 6 - Environnement et navigation

---

Utilisation des écrans Environmental (Environnement).....	62
Visualisation de la profondeur et de la température de l'eau.....	62
Configuration des alertes de profondeur..	62
Visualisation des informations relatives au journal des sorties.....	64
Réinitialisation des valeurs du journal des sorties.....	65
Visualisation de la quantité de carburant nécessaire pour atteindre un point de cheminement.....	66
Visualisation des données de navigation .....	67
Écrans « Environment and Navigation » (Environnement et Navigation).....	67
Visualisation de la profondeur et de la température de l'eau.....	68

Configuration des alertes de profondeur.....	69
Visualisation des informations relatives au journal des sorties.....	70
Réinitialisation des valeurs du journal des sorties.....	71
Visualisation de la quantité de carburant nécessaire pour atteindre un point de cheminement.....	72
Visualisation des données de navigation.....	73
Visualisation des données d'Autopilot.....	73
Attente.....	74
Suivi du point de cheminement.....	75
Séquence de points de cheminement.....	76
Skyhook.....	77
Écran Joystick (Manette).....	79

---

## Section 7 - Paramètres

---

Options d'écran.....	82
Barre d'état.....	82
Direction.....	83
Horloge/éclairage.....	84
Préférences.....	85

Capteurs.....	86
Avertissements.....	87
Unités.....	88
Unités 2.....	89
Corrections.....	90

---

## Section 8 - Alarmes

---

Options du menu d'alarmes.....	94
Stratégie de l'avertisseur sonore de VesselView.....	94
Alarmes actives.....	95
Icônes de panne.....	95

Visualisation des alarmes actives.....	95
Visualisation des détails de l'alarme.....	96
Historique des alarmes.....	97
Détails de l'historique des alarmes.....	98
Effacement de l'historique des alarmes.....	99

---

## Section 9 - Terminologie des systèmes et codes de panne

---

Liste des pannes de VesselView.....	102	Terminologie des systèmes VesselView.....	108
-------------------------------------	-----	---	-----

---

## Section 10 - Informations concernant l'assistance à la clientèle

---

Service après vente.....	112	Muut kielet.....	114
Réparations locales.....	112	Autres langues.....	114
Réparations non locales.....	112	Andere Sprachen.....	114
Vol de l'ensemble de propulsion.....	112	Altre lingue.....	114
Attention requise après immersion.....	112	Andre språk.....	114
Pièces de rechange.....	112	Outros Idiomas.....	114
Demandes d'information relatives aux pièces et aux accessoires.....	113	Otros idiomas.....	114
Résolution d'un problème.....	113	Andra språk.....	114
Documentation pour la clientèle.....	113	Allej glþssej.....	115
En anglais.....	113	Commande de documentation.....	115
Autres langues.....	113	États-Unis et Canada.....	115
Andre sprog.....	114	En dehors des États-Unis et du Canada.....	115
Andere talen.....	114	Centres de service après-vente Mercury	
		Marine.....	115

---



# Section 1 - Prise en main

1

## Table des matières

---

Généralités.....	2	Touche de luminosité et d'alarme .....	4
Fonctions du clavier.....	3	Bouton Menu .....	4
Pavé tactile à flèches .....	3	Activation et désactivation de VesselView.....	4
Touche Enter (Entrée) .....	3	Nettoyage de l'écran VesselView.....	4
Touche Cancel (Annuler) .....	3		
Touches Propulsion, Vessel (Bateau) et Environnement (Environnement) .....	3		

---

## Généralités

**IMPORTANT : Ce modèle de VesselView est compatible avec les produits de génération 1 et plus récents. Quoique ce modèle puisse fonctionner avec des produits antérieurs à ceux de la génération 1, de nombreuses fonctions seront désactivées.**

VesselView est un centre complet d'informations à bord qui peut afficher des données sur trois moteurs à essence ou deux moteurs diesel au maximum. VesselView peut également assurer la connexion entre l'instrumentation et un quatrième moteur à essence. Il contrôle et affiche des données de fonctionnement de base comprenant notamment des informations détaillées sur la température et la profondeur de l'eau de mer, l'état du trim, la vitesse du bateau et l'angle de direction ainsi que l'état des réservoirs de carburant, d'huile, d'eau propre et d'eau usée.

VesselView peut en outre être totalement intégré à un système de positionnement mondial (GPS) du bateau ou à un autre dispositif compatible NMEA pour fournir des informations instantanées sur la navigation, la vitesse et le carburant nécessaire pour parvenir à destination.

VesselView est équipée d'un port USB permettant d'enregistrer des paramètres de configuration sur une carte mémoire flash USB ou de les importer d'une telle carte.

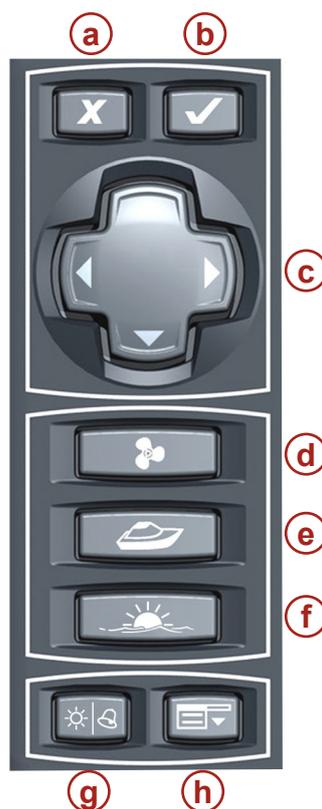


**Les écrans VesselView se répartissent en trois catégories :**

- a - Propulsion** le bouton permet d'accéder rapidement aux écrans Propulsion relatifs à la propulsion, au trim, aux dérives et aux performances du moteur
- b - Bateau** le bouton permet d'accéder rapidement aux écrans Vessel (Bateau) relatifs à la consommation de carburant, aux niveaux des réservoirs et à d'autres éléments tels que les générateurs, les systèmes de chauffage et de climatisation et la ventilation
- c - Environnement et navigation** le bouton permet d'accéder rapidement aux écrans Environnement (Environnement) et Navigation qui ont trait à la profondeur, à la navigation et au GPS

## Fonctions du clavier

VesselView est doté de sept touches et d'un pavé tactile à flèches pour une navigation facile entre les écrans et les pages.



25354

- |                                    |  |
|------------------------------------|--|
| <b>a</b> - Touche Cancel (Annuler) | <b>e</b> - Touche Vessel                           |
| <b>b</b> - Touche Enter (Entrée)   | <b>f</b> - Touche d'environnement et de navigation |
| <b>c</b> - Pavé tactile à flèches  | <b>g</b> - Touche de luminosité et d'alarme        |
| <b>d</b> - Touche Propulsion       | <b>h</b> - Touche Menu                             |

### Pavé tactile à flèches

- Permet de déplacer le curseur de VesselView vers le haut, le bas et latéralement pour naviguer entre les divers écrans et invites de fonction
- Permet de parcourir les catégories de page
- Permet d'effectuer d'autres fonctions décrites dans les invites affichées à l'écran

### Touche Enter (Entrée)

- Permet d'activer ou de confirmer la sélection mise en surbrillance
- Permet d'accéder aux fonctions à l'intérieur des pages
- Permet d'effectuer d'autres fonctions décrites dans les invites affichées à l'écran

### Touche Cancel (Annuler)

- Permet d désactiver ou d'annuler la sélection mise en surbrillance
- Permet d'effectuer d'autres fonctions décrites dans les invites affichées à l'écran
- Permet de fermer le panneau menu
- Permet un arrêt complet de VesselView lorsque la touche est enfoncée alors que la clé de contact d'allumage est sur arrêt

### Touches Propulsion, Vessel (Bateau) et Environnement (Environnement)

- Permettent d'ouvrir l'écran initial de la propulsion, du bateau ou de l'environnement et de la navigation

- Permettent de faire défiler les écrans disponibles de la propulsion, du bateau ou de l'environnement et de la navigation
- Changent la zone du menu affichée lorsque le panneau menu est ouvert

### Touche de luminosité et d'alarme

- Permet d'activer la commande de luminosité de l'écran
- Permet de régler la luminosité de l'écran VesselView au moyen du pavé tactile à flèche.
- Permet de visualiser toute panne active en détail.

### Bouton Menu

- Permet d'ouvrir le panneau menu
- Permet d'alterner entre le panneau menu pour le paramétrage et la catégorie d'écran actuelle (propulsion, bateau ou environnement et navigation)

## Activation et désactivation de VesselView

VesselView s'active automatiquement lorsque le contacteur d'allumage d'un quelconque moteur qui y est connecté est mis sur «RUN » (Marche).

VesselView entre en mode de veille pendant 48 heures lorsque les contacteurs d'allumage de tous les moteurs qui y sont connectés sont mis sur « OFF » (Arrêt). Lorsqu'un quelconque contacteur d'allumage est mis de nouveau sur « RUN », VesselView affiche rapidement le dernier écran actif.

Pour désactiver complètement VesselView pour l'hivernage, appuyer sur la touche Cancel (Annuler) tout en mettant les contacteurs d'allumage sur « OFF » (Arrêt). Lorsqu'un quelconque contacteur d'allumage est mis de nouveau sur « RUN », VesselView affiche le dernier écran actif au terme d'un cycle de démarrage.

**REMARQUE :** Remettre en place le pare-soleil de VesselView lorsque l'unité n'est pas utilisée afin de protéger l'écran.

Lors de la séquence de démarrage initial de VesselView, un écran d'Assistant de configuration s'affiche, invitant à entrer le paramétrage initial de l'unité. Si ceci se produit, suivre les procédures décrites dans la **Section 2 – Paramétrage et étalonnage**.

## Nettoyage de l'écran VesselView

Le nettoyage de l'écran VesselView est l'une des opérations de maintenance nécessaires. Utiliser un chiffon doux avec du savon et de l'eau pour nettoyer l'écran. Éviter d'utiliser un chiffon abrasif pour ne pas rayer ou endommager la surface de l'écran.

## Section 2 - Paramétrage et étalonnage

### Table des matières

Paramétrage initial.....	6	Étalonnage du réservoir .....	14
Utilisation de l'Assistant de configuration.....	6	Méthode 1 : Défaut .....	14
Importation de la configuration (en option)		Méthode 2 : Manuelle .....	14
.....	6	Étalonnage du trim.....	16
Paramétrage du moteur .....	8	Étalonnage du trim .....	16
Paramétrage de l'affichage .....	9	Configuration du bateau.....	17
Paramétrage du dispositif .....	10	Réinitialisation aux paramètres d'usine.....	19
Terminer .....	11	Enregistrer la configuration.....	21
Options du menu d'étalonnage.....	12	Chargement de la configuration.....	23
Étalonnage des réservoirs.....	12		
Sélection du réservoir et de l'emplacement			
.....	12		

## Paramétrage initial

Le fait de mettre le contacteur d'allumage sur « RUN » active toutes les unités de VesselView connectées au système. Appliquer la procédure de paramétrage initial suivante lors du premier démarrage de toute unité VesselView ou après avoir sélectionné « RESET SETTINGS DIRECTORY » (Réinitialiser le répertoire des paramètres) sur l'écran de réinitialisation aux paramètres d'usine. Cette procédure étalonne chaque unité de VesselView à la configuration du moteur, des capteurs et des instruments du bateau. Les procédures de paramétrage initial comprennent :

- Suivi des étapes de l'Assistant de configuration
- Étalonnage des réservoirs
- Configuration des paramètres du trim, le cas échéant

Répéter les procédures suivantes pour chaque unité de VesselView installée sur le bateau.

## Utilisation de l'Assistant de configuration

L'Assistant de configuration guide l'utilisateur au cours des premières étapes de configuration de VesselView. L'Assistant de configuration commence automatiquement lorsque l'unité VesselView est activée pour la première fois ou lorsque la réinitialisation aux paramètres d'usine est effectuée.

1. Mettre en marche tous les moteurs. Le premier écran est l'écran « WELCOME » (Bienvenue).



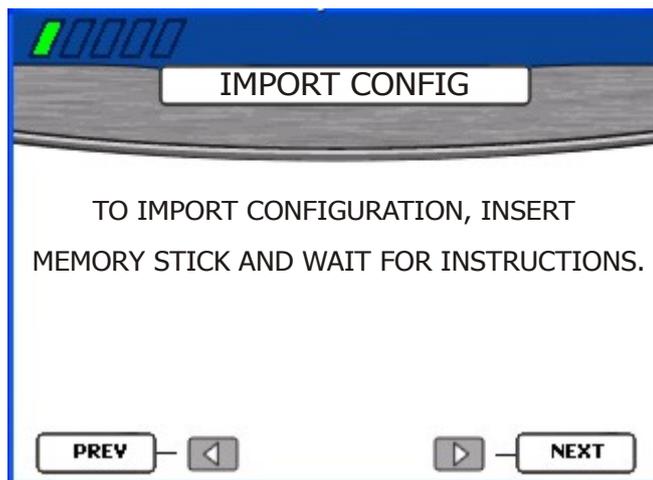
26695

2. Appuyer sur la flèche droite du pavé tactile pour passer à « IMPORT CONFIG. » (Importer la configuration).

## Importation de la configuration (en option)

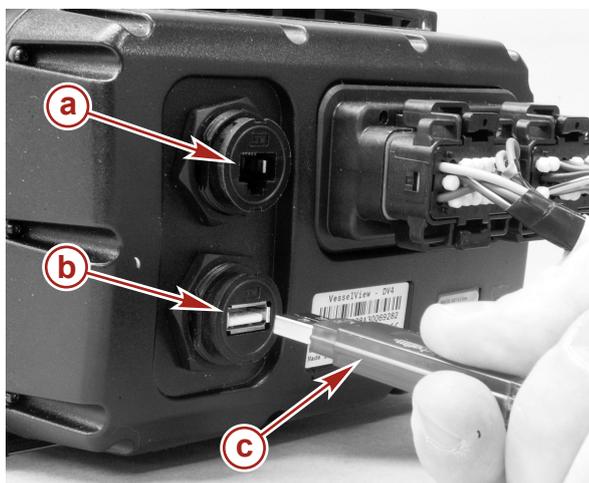
Le menu d'importation de la configuration permet d'importer des paramètres de configuration sélectionnés en utilisant une carte mémoire flash USB. Il est ainsi possible d'importer des configurations enregistrées sur une carte mémoire flash USB depuis une autre unité VesselView.

1. L'écran « IMPORT CONFIG » (Importer la configuration) invite l'utilisateur à insérer une carte mémoire flash et à attendre des instructions. Pour sauter cette étape et configurer manuellement VesselView, appuyer sur la flèche droite.



27304

2. Un port USB se trouve au dos de l'unité VesselView. Insérer une carte mémoire flash USB, sur laquelle une configuration est enregistrée, dans le port USB.



27329

**a** - Port Ethernet (utilisation future)

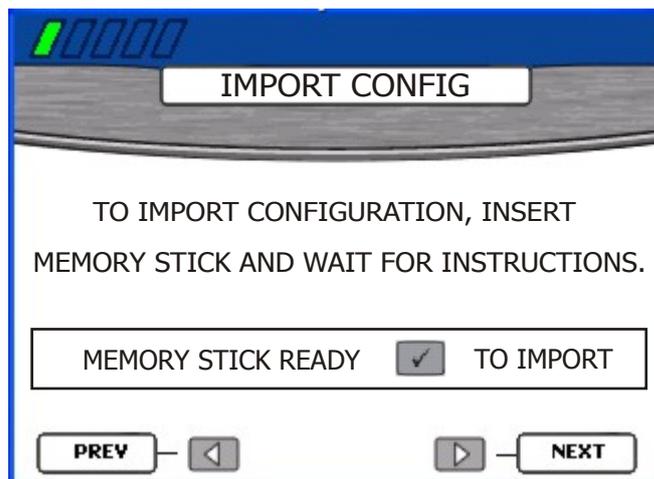
**b** - Port USB

**c** - Carte mémoire flash USB

**IMPORTANT : Ne pas retirer la carte mémoire flash USB tant que la procédure d'importation n'est pas terminée.**

3. Lorsque la carte mémoire flash est détectée, l'écran « IMPORT CONFIG » (Importer la configuration) affiche « MEMORY STICK READY » (Carte mémoire flash prête).

- Appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour importer la configuration.



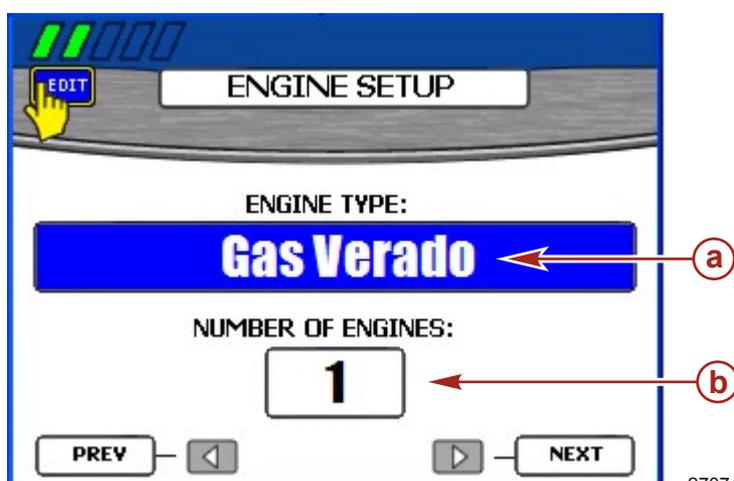
27309

- VesselView redémarre et importe la configuration. Il ne sera pas nécessaire de continuer à utiliser l'Assistant de configuration.

### Paramétrage du moteur

VesselView détecte automatiquement l'ensemble de propulsion du bateau. Sur l'écran « ENGINE SETUP » (Paramétrage des moteurs), VesselView permet de changer le type et le nombre de moteurs. Les ensembles de propulsion disponibles comprennent :

- « 2 Stroke Gas Outboard » (Hors-bord à essence à deux temps)
- « 4 Stroke Gas Outboard » (Hors-bord à essence à quatre temps)
- « Gas Sterndrive » (Transmission en Z à essence)
- « Gas Sterndrive No Troll » (Transmission en Z à essence, pêche à la traîne exclue)
- « Gas Inboard » (Moteur inboard à essence)
- « Gas Inboard No Troll » (Moteur inboard à essence, pêche à la traîne exclue)
- « Gas Jet Drive » (Embase de jets à essence)
- « Gas Verado » (Verado à essence)
- « Diesel Sterndrive » (Transmission en Z diesel)
- « Diesel Sterndrive No Troll » (Transmission en Z diesel, pêche à la traîne exclue)
- « Diesel Inboard » (Moteur inboard diesel)
- « Diesel Inboard No Troll » (Moteur inboard diesel, pêche à la traîne exclue)



27074

**a** - Type de moteur

**b** - Nombre de moteurs

**IMPORTANT :** La zone « ENGINE TYPE » (Type de moteur) peut être vierge lorsque l'écran « ENGINE SETUP » (Paramétrage des moteurs) s'affiche initialement. Avant de commencer cette procédure, attendre jusqu'à ce qu'un type de moteur s'affiche dans la zone « ENGINE TYPE » (Type de moteur). Si un type de moteur n'apparaît pas, vérifier que tous les moteurs sont en marche et que VesselView est correctement connecté.

1. Attendre jusqu'à ce qu'un type de moteur s'affiche dans la zone « ENGINE TYPE » (Type de moteur). La zone « ENGINE TYPE » (Type de moteur) peut prendre plusieurs secondes pour détecter le moteur.
2. Si le type de moteur est correct, passer à l'étape 5 ; dans le cas contraire, appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour accéder à la zone « ENGINE TYPE » (Type de moteur).
3. Appuyer sur les flèches gauche ou droite pour faire défiler les types de moteur disponibles.
4. Confirmer la sélection en appuyant sur le bouton Enter (Entrée).
5. Si le nombre de moteurs est correct, passer à l'étape 8 ; dans le cas contraire, appuyer sur le bouton Enter (Entrée) puis sur la flèche vers le bas pour accéder à la zone « NUMBER OF ENGINE » (Nombre de moteurs).
6. Appuyer sur la flèche droite pour augmenter le nombre de moteurs ou sur la flèche gauche pour diminuer le nombre de moteurs. Le nombre maximal de moteurs est quatre.

**IMPORTANT :** Sélectionner le nombre total de moteurs installés, quel que soit le nombre que l'utilisateur souhaite afficher sur VesselView.

7. Confirmer la sélection en appuyant sur le bouton Enter (Entrée).
8. Appuyer sur la flèche droite pour passer à l'écran « DISPLAY SETUP » (Paramétrage de l'affichage).

**REMARQUE :** VesselView affiche des données d'un moteur par défaut.

**REMARQUE :** Bien qu'il soit possible de sélectionner jusqu'à quatre moteurs, VesselView ne peut afficher les données que de deux moteurs diesel ou trois moteurs à essence au maximum. La sélection de quatre moteurs permet d'ajouter deux réservoirs et d'afficher les indicateurs de débit total et d'autonomie en carburant, ainsi que les instruments de ligne de transmission de tous les moteurs. Toutes les autres données sont affichées pour le nombre maximal de moteurs autorisés.

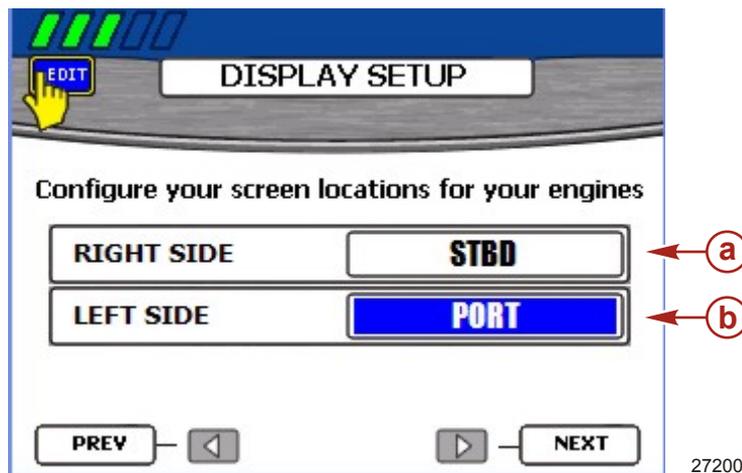
## Paramétrage de l'affichage

L'écran « DISPLAY SETUP » (Paramétrage de l'affichage) permet de choisir l'emplacement de l'affichage des données pour chaque moteur sur VesselView. Normalement, les moteurs sont affichés de gauche à droite dans le même ordre que celui de leur montage, de bâbord à tribord. Certaines configurations de barre peuvent nécessiter des paramètres d'affichage différents. S'il est décidé de n'afficher qu'un seul moteur dans une application à moteurs multiples, VesselView affiche des données globales telles que le débit total de carburant de tous les moteurs mais n'affiche des données spécifiques que pour le moteur sélectionné à l'affichage.

**IMPORTANT :** Ne pas choisir le même emplacement d'écran pour plus d'un moteur.

1. Si les emplacements sur l'écran sont corrects, passer à l'étape 7 ; dans le cas contraire, appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour accéder à la zone « RIGHT SIDE » (Côté droit).

**REMARQUE :** L'écran « DISPLAY SETUP » illustré s'applique à des moteurs jumelés. Les applications triples ou quadruples affichent trois zones. La troisième zone sera indiquée comme l'emplacement « CENTER » (Central).



**a** - Emplacement droit

**b** - Emplacement gauche

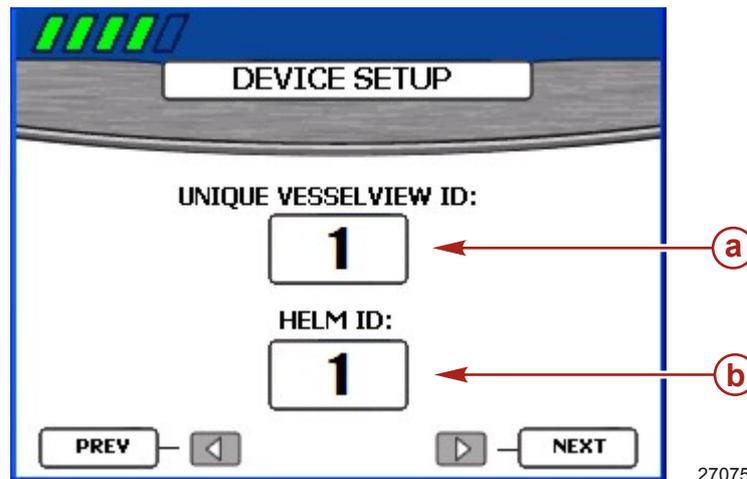
2. Appuyer sur la flèche gauche ou droite pour faire défiler les types d'emplacement disponibles. Il est possible de sélectionner l'une des options suivantes, selon le nombre de moteurs :
  - « NONE » (Aucun)
  - « STBD » (Tribord)
  - « PORT » (Bâbord)
  - « CENTER » (Central) (triples uniquement)
  - « STBDCNTR » (Tribord central) (quadruples uniquement)
  - « PORTCNTR » (Bâbord central) (quadruples uniquement)
3. Appuyer sur la flèche vers le bas pour passer à la zone « LEFT SIDE » (Côté gauche) pour les applications à moteurs multiples.
4. Appuyer sur la flèche gauche ou droite pour faire défiler les types d'emplacement disponibles.
5. Appuyer sur la flèche vers le bas pour passer à la zone « CENTER » (Centrale) pour les applications à trois ou quatre moteurs.
6. Confirmer les sélections en appuyant sur le bouton Enter (Entrée).
7. Appuyer sur la flèche droite pour passer à l'écran « DEVICE SETUP » (Paramétrage du dispositif).

### Paramétrage du dispositif

L'identification unique de VesselView différencie l'unité VesselView de tous les autres dispositifs SmartCraft installés, tels que d'autres unités VesselView ou d'autres instruments SmartCraft. L'écran « DEVICE SETUP » permet d'assigner un identifiant unique à chaque unité VesselView et de déterminer si VesselView est installé sur la barre primaire ou secondaire.

**IMPORTANT :** Ne pas choisir la même identification unique VesselView pour plus d'une unité VesselView.

1. Si plusieurs dispositifs VesselView ou SmartCraft sont installés dans le bateau, passer à l'étape 6 ; dans le cas contraire, appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour accéder à la zone « UNIQUE VESSELVIEW ID » (Identification unique de VesselView).

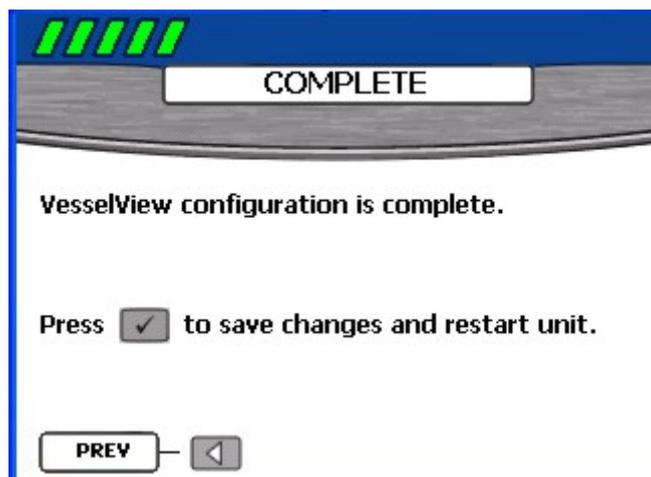


**a** - Identification unique de VesselView      **b** - Identification de la barre

2. Appuyer sur la flèche droite pour augmenter le numéro d'identification. Choisir un numéro différent de celui assigné à toute autre unité VesselView installée.
3. Appuyer sur la flèche vers le bas pour passer à la zone « HELM ID » (Identification de la barre).
4. Appuyer sur la flèche gauche ou droite pour choisir la barre 1 ou barre 2.
5. Confirmer les sélections en appuyant sur le bouton Enter (Entrée).
6. Appuyer sur la flèche droite pour passer à l'écran « COMPLETE » (Terminer).

## Terminer

L'Assistant de configuration affiche l'écran « COMPLETE » (Terminer) une fois toutes les étapes de l'Assistant terminées. Utiliser la flèche gauche pour revoir les choix effectués ou pour revenir à un écran afin de procéder à des corrections.



27076

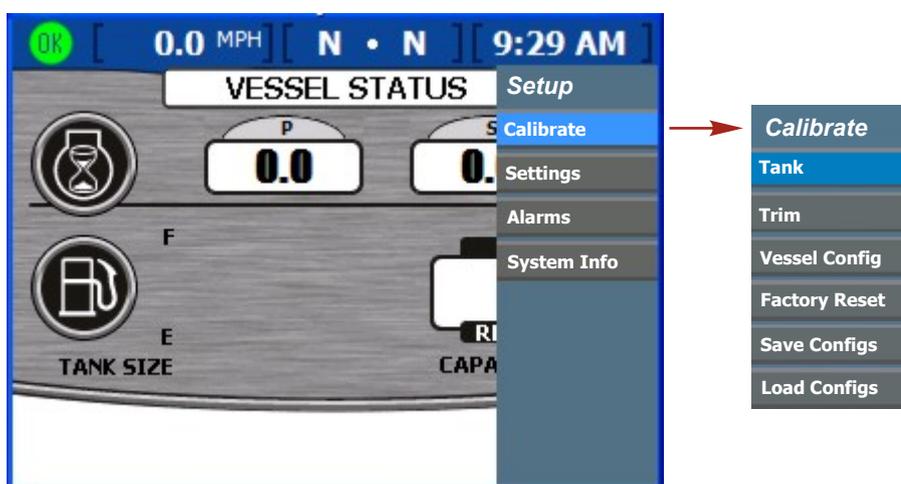
Lorsque l'utilisateur est certain que ses sélections sont correctes, appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour enregistrer la configuration et redémarrer l'unité VesselView. VesselView affiche un message d'enregistrement des paramètres puis redémarre. Le processus de redémarrage peut prendre quelques minutes.

**REMARQUE :** Pour changer la configuration du bateau après avoir quitté l'Assistant de configuration, redémarrer l'assistant en choisissant « Reset Settings » (Réinitialiser les paramètres) sur l'écran « Factory Reset » (Réinitialisation aux paramètres d'usine) dans le menu « Calibrate » (Étalonner) ou reconfigurer le bateau en utilisant le menu « Vessel Config » (Configuration du bateau).

## Options du menu d'étalonnage

Le menu « Calibrate » (Étalonner) permet de paramétrer VesselView pour un bateau spécifique. Les éléments du menu « Calibrate » (Étalonner) comprennent :

- « Tank » (Réservoir)
- « Trim »
- « Vessel Config » (Configuration du bateau)
- « Factor Reset » (Réinitialisation aux paramètres d'usine)
- « Save Configs » (Enregistrer les paramètres)
- « Load Configs » (Charger les paramètres)



27391

## Étalonnage des réservoirs

Ouvrir l'écran de paramétrage du réservoir « TANK CONFIG » en appuyant sur le bouton Menu jusqu'à ce que le menu « Setup » (Paramétrage) s'affiche. Utiliser la flèche vers le bas pour sélectionner l'option « Calibrate » (Étalonner). Appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour ouvrir le menu « Calibrate » (Étalonner) puis sur le bouton Enter (Entrée) pour sélectionner « Tank » (Réservoir).

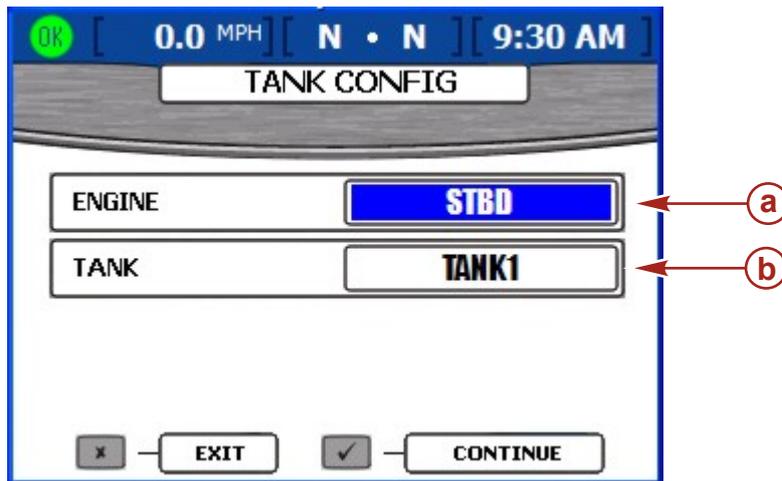
### Sélection du réservoir et de l'emplacement

1. Ouvrir l'écran « TANK CONFIG » (Configuration du réservoir). La zone de l'emplacement du moteur est mise en surbrillance.
2. Utiliser la flèche gauche ou droite pour choisir quel moteur configurer.

**REMARQUE :** Un maximum de deux réservoirs par moteur peut être configuré pour le moteur si ces moteurs sont ainsi équipés. Par exemple, sur une application à moteurs triples, six réservoirs sont disponibles.

3. Appuyer sur la flèche vers le bas pour passer à la zone « TANK » (Réservoir).

4. Utiliser la flèche droite pour choisir le numéro du réservoir à configurer.

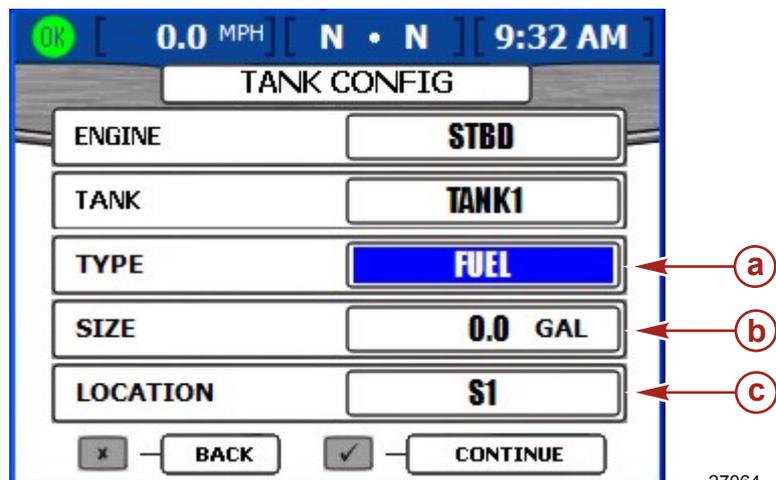


27061

**a** - Emplacement moteur

**b** - Sélection d'un réservoir

5. Appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour confirmer la sélection. Les zones « TYPE », « SIZE » (Taille) et « LOCATION » (Emplacement) s'affichent.



27064

**a** - Type de réservoir

**c** - Emplacement du réservoir

**b** - Taille du réservoir

6. Utiliser la flèche gauche ou droite pour faire défiler les types de réservoirs disponibles dans la zone « TYPE ». L'une des options suivantes peut être sélectionnée :
- « NOT USED » (Inutilisé)
  - « FUEL » (Carburant)
  - « OIL » (Huile)
  - « WATER » (Eau)
  - « WASTE » (Eaux usées)
7. Appuyer sur la flèche vers le bas pour passer à la zone « SIZE » (Taille).
8. Utiliser la flèche droite pour faire défiler la contenance du réservoir. Le fait de maintenir le bouton enfoncé accélère le défilement.

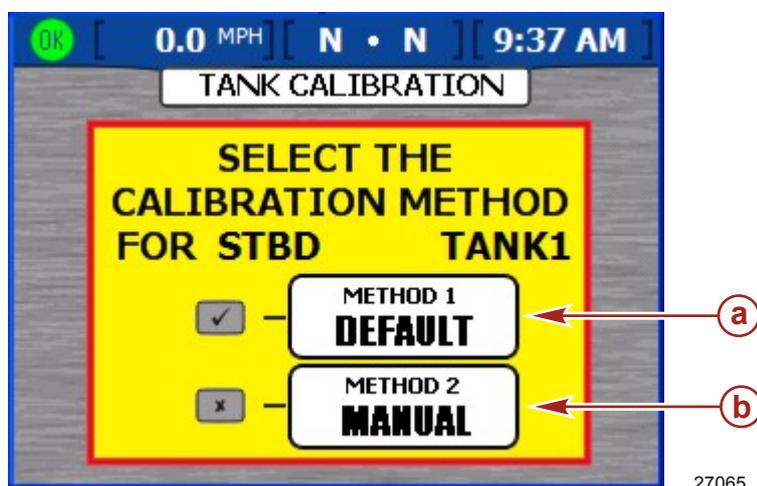
**IMPORTANT : Par défaut, l'unité de mesure de la contenance du réservoir est le gallon U.S. Pour choisir une unité de mesure différente, consulter la Section 7 – Paramètres.**

9. Appuyer sur la flèche vers le bas pour passer à la zone « LOCATION » (Emplacement). L'une des options suivantes peut être sélectionnée :

- « S1 » (tribord 1), « S2 » (tribord 2), « S3 » (tribord 3), « SF » (tribord avant) ou « SA » (tribord arrière)
  - « P1 » (bâbord 1), « P2 » (bâbord 2), « P3 » (bâbord 3), « PF » (bâbord avant) ou « PA » (bâbord arrière)
  - « C1 » (centre 1), « C2 » (centre 2), « C3 » (centre 3), « CF » (centre avant) ou « CA » (centre arrière)
10. Pour modifier les valeurs déjà saisies, appuyer sur le bouton Cancel (Annuler) pour revenir à l'écran précédent. Sinon, appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour confirmer les sélections. VesselView affichera alors deux méthodes d'étalonnage.

### Étalonnage du réservoir

VesselView offre deux méthodes d'étalonnage du réservoir. Pour des réservoirs de carburant de forme linéaire, choisir « METHOD 1: DEFAULT » (Méthode 1 : défaut). En utilisant la méthode 1, VesselView assume que la forme du réservoir est homogène et que chaque quart du réservoir contient un quart de la contenance totale. Pour des réservoirs de carburant de forme irrégulière, choisir « METHOD 2: MANUAL » (Méthode 2 : manuelle). Il sera nécessaire de remplir le réservoir pour la méthode manuelle.



a - Méthode 1 - Défaut

b - Méthode 2 - Manuelle

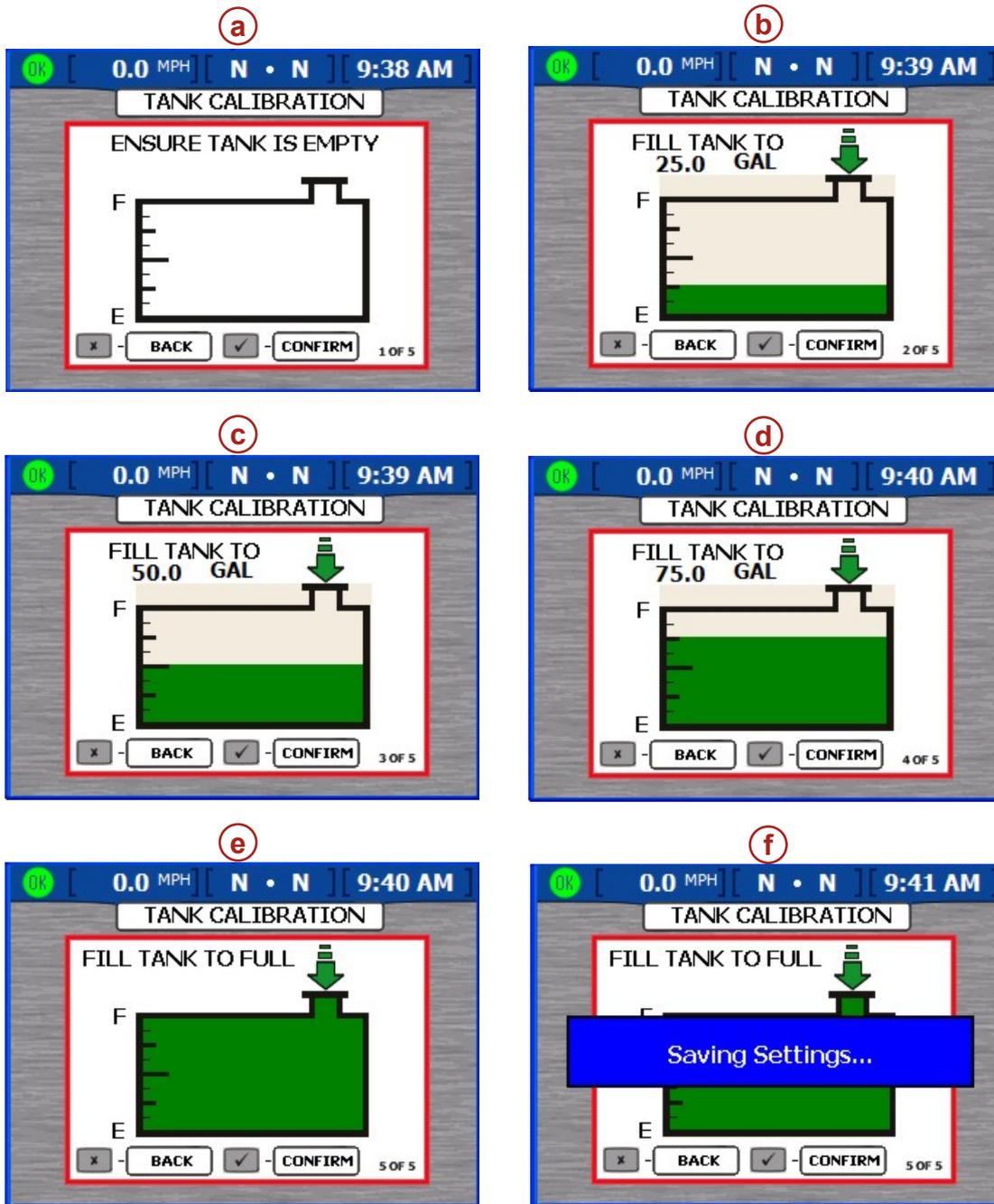
### MÉTHODE 1 : DÉFAUT

1. Sur l'écran « TANK CALIBRATION » (Étalonnage du réservoir), appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour sélectionner la méthode d'étalonnage par défaut (« DEFAULT »). VesselView affiche un message d'enregistrement des paramètres.
2. Répéter le processus d'étalonnage du réservoir pour tout réservoir supplémentaire.

### MÉTHODE 2 : MANUELLE

1. Sur l'écran « TANK CALIBRATION » (Étalonnage du réservoir), appuyer sur le bouton Cancel (Annuler) pour sélectionner la méthode d'étalonnage « MANUAL » (Manuelle).
2. S'assurer que le réservoir est vide. Appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour confirmer.
3. Suivre les instructions affichées à l'écran et remplir le réservoir à 25 % de sa contenance. Appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour confirmer ou sur le bouton Back (Retour) pour retourner l'étape précédente.
4. Suivre les instructions affichées à l'écran et remplir le réservoir à 50 % de sa contenance. Appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour confirmer ou sur le bouton Back (Retour) pour retourner l'étape précédente.
5. Suivre les instructions affichées à l'écran et remplir le réservoir à 75 % de sa contenance. Appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour confirmer ou sur le bouton Back (Retour) pour retourner l'étape précédente.

6. Suivre les instructions affichées à l'écran et remplir le réservoir à 100 % de sa contenance. Appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour confirmer ou sur le bouton Back (Retour) pour retourner l'étape précédente.
7. VesselView affichera le message d'enregistrement des paramètres et reviendra au début de « TANK CONFIG. » (Configuration du réservoir). Répéter le processus d'étalonnage du réservoir pour tout réservoir supplémentaire.



27066

- a - Réservoir vide
- b - Rempli à 25 %
- c - Rempli à 50 %

- d - Rempli à 75 %
- e - Rempli à 100 %
- f - Message d'enregistrement des paramètres

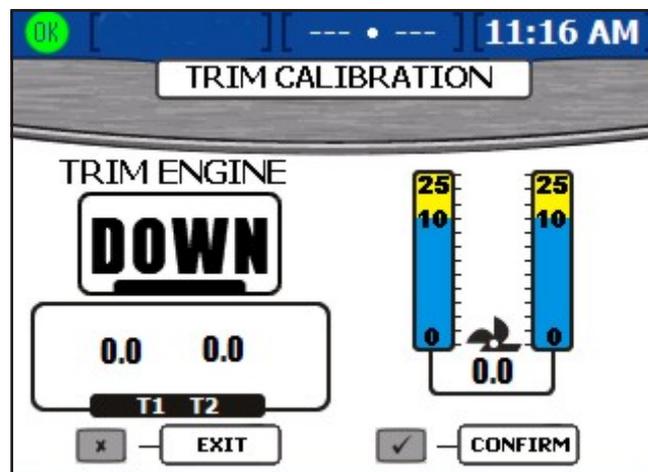
## Étalonnage du trim

Pour des ensembles de propulsion avec trim, configurer les paramètres du trim sur l'écran « TRIM CALIBRATION ». VesselView n'affiche pas l'écran « TRIM CALIBRATION » pour les ensembles de propulsion sans trim. Pour ouvrir l'écran « TRIM CALIBRATION », appuyer sur la touche Menu jusqu'à ce que le menu « Setup » (Paramétrage) s'affiche puis utiliser la flèche vers le bas pour sélectionner l'option « Calibrate » (Étalonner). Appuyer sur la touche Enter (Entrée) pour ouvrir le menu « Calibrate ». Appuyer sur la flèche vers le bas puis sur la touche Enter pour sélectionner « Trim ».

**REMARQUE :** La calibration du trim ne règle pas le trim maximum du moteur ni les limites de transport sur remorque. Consulter le manuel d'installation du moteur pour de plus amples informations sur le moteur spécifique.

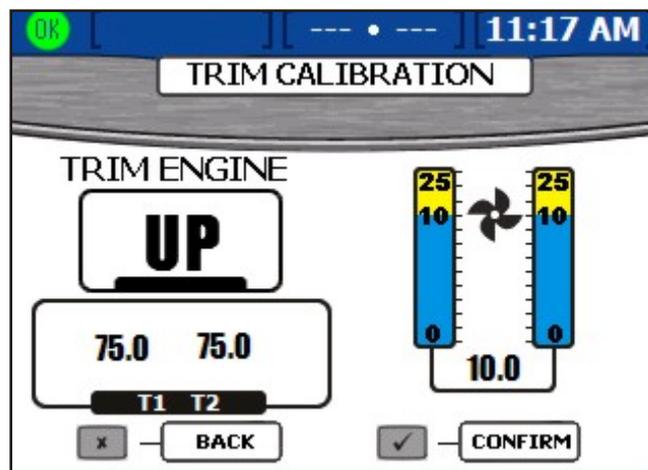
### Étalonnage du trim

1. Ouvrir l'écran « TRIM CALIBRATION » (Étalonnage du trim).
2. La zone « TRIM ENGINE » (Trim du moteur) invite l'utilisateur à abaisser (« DOWN ») tous les moteurs ou embases.



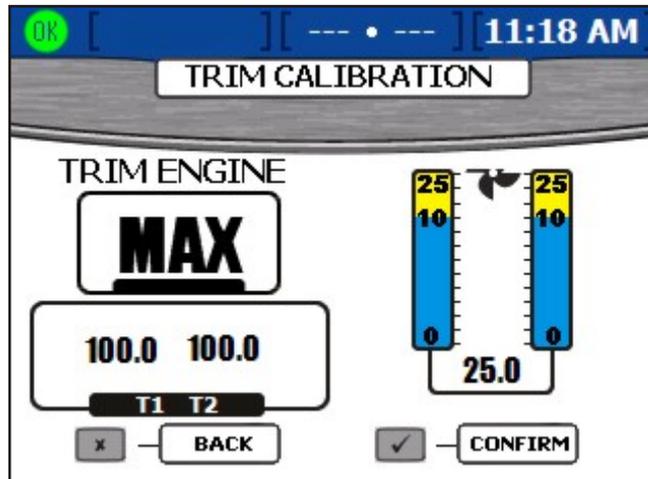
27204

3. Appuyer sur la touche Enter (Entrée) pour confirmer l'abaissement complet de tous les moteurs ou de toutes les embases ou appuyer sur la touche Échap. pour revenir à l'étape précédente. Ceci configure le réglage du trim sur « 0.0 ».
4. Lorsque la zone « TRIM ENGINE » (Trim du moteur) invite l'utilisateur à relever les moteurs (« UP »), relever tous les moteurs ou toutes les embases, mais pas à la position de transport sur remorque. Ceci affichera un réglage du trim de « 10,0 ».



27206

5. Appuyer sur la touche Enter (Entrée) pour confirmer le relevage de tous les moteurs ou de toutes les embases sur la position « 10.0 » ou appuyer sur la touche Échap. pour revenir à l'étape précédente.
6. Lorsque la zone « TRIM ENGINE » (Trim du moteur) invite l'utilisateur à relever au « MAX », relever complètement tous les moteurs ou toutes les embases jusqu'à la position de transport sur remorque. Ceci affichera un réglage du trim de « 25.0 ».



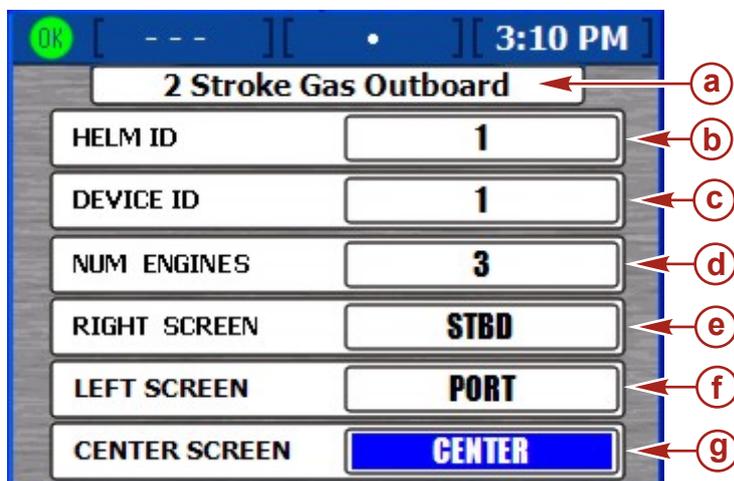
27207

7. Appuyer sur la touche Enter (Entrée) pour confirmer le relevage de tous les moteurs ou de toutes les embases à la position de transport sur remorque ou appuyer sur la touche Échap. pour revenir à l'étape précédente. VesselView affichera l'écran d'enregistrement des paramètres.

## Configuration du bateau

**REMARQUE :** La configuration du bateau n'est pas nécessaire si elle a été effectuée en utilisant l'Assistant de configuration.

La configuration du bateau est utilisée pour assigner à VesselView son emplacement sur le bateau. Elle permet aussi de sélectionner le nombre de moteurs du bateau et l'emplacement d'affichage des données relatives au moteur. Pour commencer la configuration du bateau, appuyer sur le bouton Menu jusqu'à ce que le menu « Setup » (Paramétrage) s'affiche puis utiliser la flèche vers le bas pour sélectionner l'option « Calibrate » (Étalonner). Appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour ouvrir le menu « Calibrate » (Étalonnage) puis utiliser la flèche vers le bas pour sélectionner « Vessel Config. » (Configuration du bateau). Appuyer sur Enter (Entrée) pour ouvrir l'écran de configuration du bateau.



- 27128
- a** - Nom de l'ensemble de propulsion
  - b** - « HELM ID » (Identification de la barre) – Identifie l'emplacement de la barre de VesselView
  - c** - « DEVICE ID » (Identification du dispositif) – Identifiant unique à l'unité VesselView
  - d** - « NUM ENGINES » (Nombre de moteurs) – Nombre de moteurs
  - e** - « RIGHT SCREEN » (ÉCRAN DROIT) – Données du moteur affichées sur le côté droit de l'écran
  - f** - « LEFT SCREEN » (ÉCRAN GAUCHE) – Données du moteur affichées sur le côté gauche de l'écran (moteurs multiples uniquement)
  - g** - « CENTER SCREEN » (ÉCRAN CENTRAL) – Données du moteur affichées au centre de l'écran (moteurs triples ou quadruples uniquement)

**REMARQUE :** L'ensemble de propulsion ne peut être modifié que dans l'Assistant de configuration. Effectuer une réinitialisation aux paramètres d'usine pour modifier l'ensemble de propulsion et accéder à l'Assistant de configuration. Voir « **Factory Reset** » (Réinitialisation aux paramètres d'usine).

1. Utiliser les flèches droite et gauche pour sélectionner le numéro d'identification de la barre.
2. Appuyer sur la flèche vers le bas pour passer à « DEVICE ID » (Identification du dispositif).
3. Utiliser les flèches droite et gauche pour sélectionner le numéro d'identification du dispositif.
4. Appuyer sur la flèche vers le bas pour passer à « NUM ENGINES » (Nombre de moteurs).
5. Utiliser les flèches droite et gauche pour sélectionner le nombre de moteurs.
6. Appuyer sur la flèche vers le bas pour passer à « RIGHT SCREEN » (Écran droit).
7. Appuyer sur la flèche gauche ou droite pour faire défiler les types d'emplacement disponibles. Il est possible de sélectionner l'une des options suivantes, selon le nombre de moteurs :
  - « NONE » (Aucun)

- « STBD » (Tribord)
  - « PORT » (Bâbord)
  - « CENTER » (Central) (triples uniquement)
  - « STBDCNTR » (Tribord central) (quadruples uniquement)
  - « PORTCNTR » (Bâbord central) (quadruples uniquement)
8. Appuyer sur la flèche vers le bas pour passer « LEFT SCREEN » (Écran gauche) pour les applications à moteurs multiples.
  9. Appuyer sur la flèche gauche ou droite pour faire défiler les types d'emplacement disponibles.
  10. Appuyer sur la flèche vers le bas pour passer à la zone « CENTER SCREEN » (Écran central) pour les applications à trois ou quatre moteurs.
  11. Confirmer les sélections en appuyant sur le bouton Enter (Entrée).
  12. VesselView affichera l'écran d'enregistrement des réglages et redémarrera.

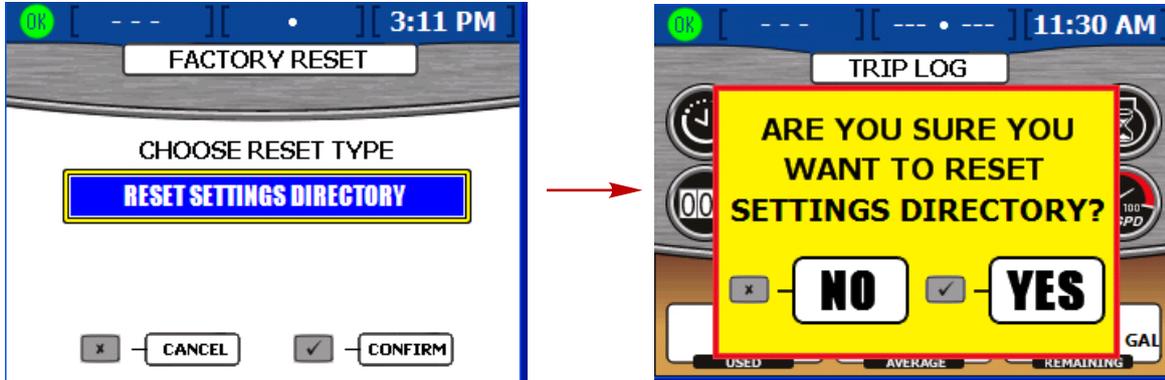
## Réinitialisation aux paramètres d'usine

Le menu « FACTORY RESET » (Réinitialisation aux paramètres d'usine) est utilisé pour réinitialiser tous les paramètres de VesselView à la configuration par défaut d'usine ou pour effectuer une détection de capteur. Pour effectuer une réinitialisation aux paramètres d'usine, appuyer sur le bouton Menu jusqu'à ce que le menu « Setup » (Paramétrage) s'affiche puis utiliser la flèche vers le bas pour sélectionner le menu « Calibrate » (Étalonner). Appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour ouvrir le menu « Calibrate » (Étalonner) puis utiliser la flèche vers le bas pour sélectionner « FACTORY RESET » (Réinitialisation aux paramètres d'usine). Appuyer sur Enter (Entrée) pour ouvrir l'écran « FACTORY RESET » (Réinitialisation aux paramètres d'usine).

**IMPORTANT : En sélectionnant « RESET SETTINGS DIRECTORY » (Réinitialisation du répertoire des paramètres), tous les paramètres de données du bateau seront perdus.**

1. L'écran « FACTORY RESET » (Réinitialisation aux paramètres d'usine) affichera « CHOOSE RESET TYPE » (Choisir un type de réinitialisation). Les deux types de réinitialisation sont :
  - « RESET SETTINGS DIRECTORY » (Réinitialisation du répertoire des paramètres) – Ceci réinitialisera VesselView aux paramètres par défaut d'usine.
  - « RESET SENSOR DETECTION » (Réinitialisation de la détection des capteurs) – Le réseau de VesselView est balayé à la recherche de tout capteur retiré ou installé.
2. Utiliser les flèches gauche et droite pour sélectionner l'un des deux types.

- Appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour confirmer la réinitialisation du répertoire des paramètres (« RESET SETTINGS DIRECTORY »). Un écran jaune s'affichera indiquant « ARE YOU SURE YOU WANT TO RESET SETTINGS DIRECTORY? » (Êtes-vous certain de vouloir réinitialiser le répertoire des paramètres ?) Appuyer sur Enter (Entrée) pour continuer ou sur Cancel (Annuler) pour revenir en arrière. En appuyant sur Enter (Entrée), VesselView se réinitialise aux paramètres d'usine par défaut et redémarrera avec l'Assistant de configuration. Voir **Utilisation de l'Assistant de configuration**.



**a**

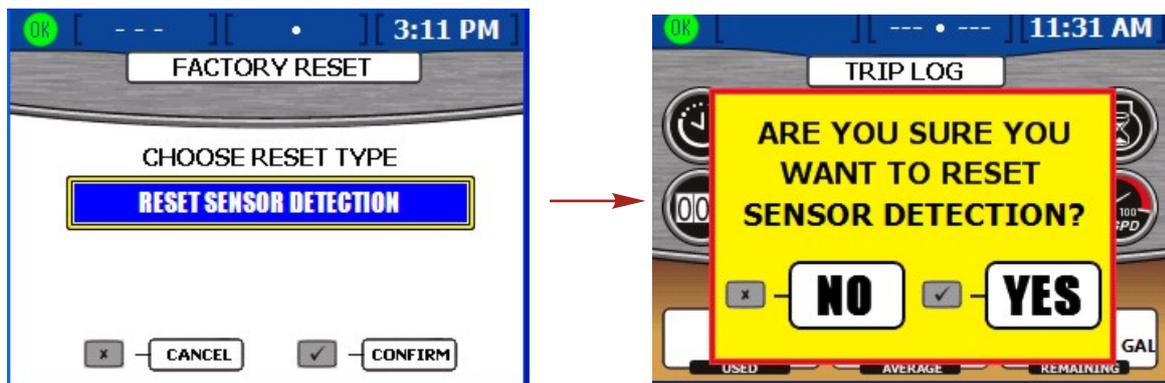
**a -** Réinitialisation du répertoire des paramètres

**b**

**b -** Fenêtre contextuelle

27130

- Appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour confirmer, pour réinitialiser la détection des capteurs (« RESET SENSOR DETECTION »). Un écran jaune s'affichera indiquant « ARE YOU SURE YOU WANT TO RESET SENSOR DETECTION? » (Êtes-vous certain de vouloir réinitialiser la détection des capteurs ?) Appuyer sur Enter (Entrée) pour continuer ou sur Cancel (Annuler) pour revenir en arrière. En appuyant sur Enter (Entrée), VesselView se réinitialisera et redémarrera. Le processus n'impliquera pas l'Assistant de configuration et dirigera l'utilisateur vers l'écran de l'état des moteurs. Tous les capteurs connectés avant la réinitialisation ont été détectés et les données s'afficheront dans leurs écrans de menu.



**a**

**a -** Réinitialisation de la détection des capteurs

**b**

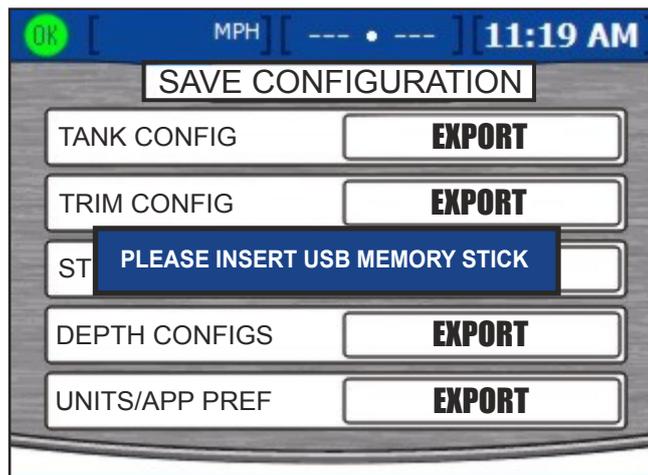
**b -** Fenêtre contextuelle

27209

## Enregistrer la configuration

Le menu « SAVE CONFIGURATION » (Enregistrer la configuration) est utilisé pour exporter des paramètres de configuration sélectionnés vers une carte mémoire flash USB pour une utilisation avec d'autres unités VesselView. Ceci permet de gagner du temps en important une configuration sans avoir à suivre la procédure de l'Assistant de configuration et à effectuer d'autres étalonnages. Pour enregistrer les paramètres (« Save Configs »), appuyer sur le bouton Menu jusqu'à ce que le menu « Setup » (Paramétrage) s'affiche puis utiliser la flèche vers le bas pour sélectionner le menu « Calibrate » (Étalonner). Appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour ouvrir le menu « Calibrate » (Étalonner) puis utiliser la flèche vers le bas pour sélectionner « Save Configs » (Enregistrer les paramètres). Appuyer sur Enter (Entrée) pour ouvrir l'écran « SAVE CONFIGURATION » (Enregistrer la configuration).

1. Une fois dans l'écran « SAVE CONFIGURATION » (Enregistrer la configuration), une fenêtre contextuelle bleue indiquant « PLEASE INSERT USB MEMORY STICK » (Veuillez insérer une carte mémoire flash USB) s'affiche.



27230

2. Insérer une carte mémoire flash USB dans le port USB à l'arrière de VesselView. Voir **Importation de la configuration** pour une illustration du port USB.

**IMPORTANT : Ne pas retirer la carte mémoire flash USB tant que la procédure d'exportation n'est pas terminée.**

3. Lorsque VesselView détecte la carte mémoire flash, l'écran contextuel bleu disparaît, ceci peut prendre plusieurs secondes.

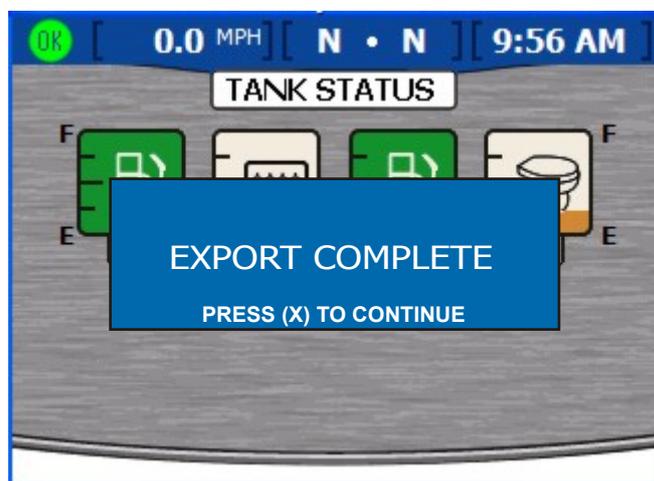
- Les cinq catégories de configuration s'affichent sur l'écran. Sélectionner « EXPORT » (Exporter) ou « SKIP » (Sauter) en utilisant les flèches gauche et droite.



27297

- a** - Tank configuration (Configuration des réservoirs)
- b** - Trim configuration (Configuration du trim)
- c** - Steering (Direction)
- d** - Depth configuration (Configuration de la profondeur)
- e** - Units and application preferences (Unités et préférences d'application)

- Appuyer sur la flèche vers le bas pour passer à la catégorie de configuration suivante. Sélectionner « EXPORT » (Exporter) ou « SKIP » (Sauter) pour chacune des catégories.
- Appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour enregistrer les configurations choisies.
- Lorsque l'exportation est terminée, un écran contextuel bleu affiche « EXPORT COMPLETE » (Exportation terminée). Appuyer sur le bouton Cancel (Annuler) pour quitter.



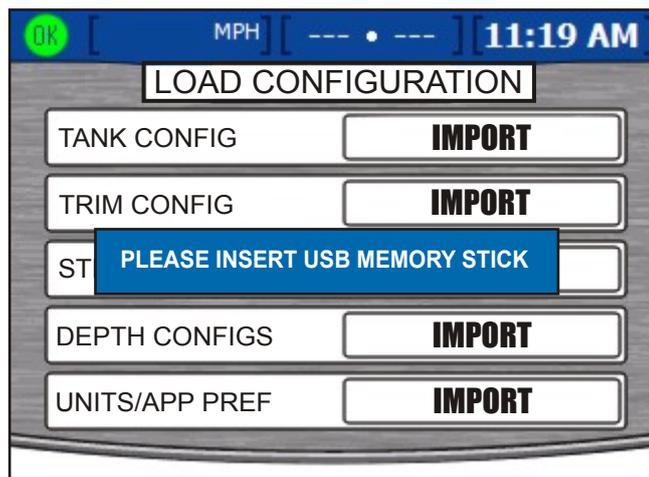
27292

- La carte mémoire flash USB peut à présent être retirée en toute sécurité.

## Chargement de la configuration

Le menu « LOAD CONFIGURATION » (Charger la configuration) permet d'importer les configurations sélectionnées enregistrées sur une carte mémoire flash USB depuis une autre unité VesselView. Pour charger les paramètres (« Load Configs »), appuyer sur le bouton Menu jusqu'à ce que le menu « Setup » (Paramétrage) s'affiche puis utiliser la flèche vers le bas pour sélectionner le menu « Calibrate » (Étalonner). Appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour ouvrir le menu « Calibrate » (Étalonner) puis utiliser la flèche vers le bas pour sélectionner « Load Configs » (Charger les paramètres). Appuyer sur Enter (Entrée) pour ouvrir l'écran « LOAD CONFIGURATION » (Charger la configuration).

1. Une fois dans l'écran « LOAD CONFIGURATION » (Charger la configuration), une fenêtre contextuelle bleue indiquant « PLEASE INSERT USB MEMORY STICK » (Veuillez insérer une carte mémoire flash USB) s'affiche.



27232

2. Insérer une carte mémoire flash USB dans le port USB à l'arrière de VesselView. Voir **Importation de la configuration** pour une illustration du port USB.

**IMPORTANT : Ne pas retirer la carte mémoire flash USB tant que la procédure d'exportation n'est pas terminée.**

3. Lorsque VesselView détecte la carte mémoire flash, l'écran contextuel bleu disparaît, ceci peut prendre plusieurs secondes.

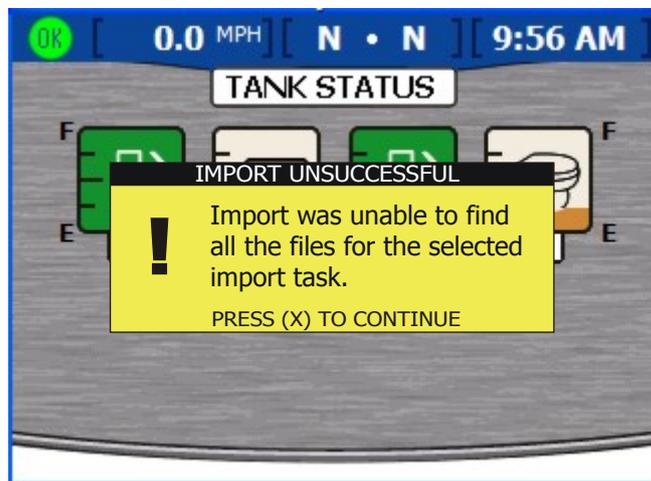
4. Cet écran affiche cinq catégories de configuration avec la configuration des réservoirs mise en surbrillance en bleu. Sélectionner « IMPORT » (Importer) ou « SKIP » (Sauter) en utilisant les flèches gauche et droite.



27293

- a - Tank configuration (Configuration des réservoirs)
- b - Trim configuration (Configuration du trim)
- c - Steering (Direction)
- d - Depth configuration (Configuration de la profondeur)
- e - Units and application preferences (Unités et préférences d'application)

**IMPORTANT :** Ne pas sélectionner « IMPORT » (Importer) pour une catégorie de configuration qui n'a pas été précédemment exportée. Ceci créerait une erreur et une fenêtre contextuelle jaune indiquant « IMPORT UNSUCCESSFUL » (Échec de l'importation).



27302

#### Fenêtre contextuelle d'échec de l'importation

5. Appuyer sur la flèche vers le bas pour passer à la catégorie de configuration suivante. Sélectionner « IMPORT » (Importer) ou « SKIP » (Sauter) pour chacune des catégories.
6. Appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour enregistrer les configurations sélectionnées. VesselView redémarre et fini de charger la configuration.

## Section 3 - Aperçu et fonctionnement

### Table des matières

Identification et utilisation des catégories d'écran .....	26	Paramètres .....	34
Écrans d'affichage VesselView disponibles ....	26	Alarmes .....	36
Écrans d'affichage MerCruiser .....	27	Informations relatives au système .....	36
Écrans d'affichage des moteurs hors-bord et embase de jets .....	28	Vérification de l'état en utilisant la barre d'état .....	37
Écrans d'affichage VesselView.....	28	Icônes de panne .....	37
Propulsion .....	28	Utilisation du panneau Menu.....	38
Bateau .....	31	Navigation parmi les écrans .....	40
Environnement et navigation .....	31	Utilisation des fenêtres contextuelles.....	40
Écrans de paramétrage VesselView.....	33	Alarmes et pannes .....	41
Étalonnage .....	33	Luminosité de l'écran .....	41

## Identification et utilisation des catégories d'écran

VesselView affiche les données relatives au moteur, au bateau, à l'environnement, à la navigation et à l'étalonnage par le biais de divers écrans. Ces écrans sont groupés en quatre catégories :

- **Propulsion** contient tous les écrans relatifs à la propulsion, au trim et aux performances des moteurs.
- **Bateau** contient tous les écrans relatifs à la consommation de carburant, aux niveaux des réservoirs et à d'autres éléments tels que les générateurs, les systèmes de chauffage et de climatisation et la ventilation.
- **Environnement et navigation** contient tous les écrans relatifs à la profondeur, à la navigation et au système GPS.
- **Réglage** contient tous les écrans relatifs au paramétrage et à l'étalonnage des systèmes connectés à VesselView.

Les pages d'une catégorie peuvent être vues de deux façons :

1. Utiliser les touches de propulsion, du bateau ou de l'environnement et de la navigation pour afficher des écrans dans chaque catégorie d'écran.
  - a. Appuyer sur le bouton qui correspond à la catégorie d'écran dont l'affichage est souhaité. Voir **Section 1 – Fonctions du pavé tactile**.
  - b. Utiliser la flèche droite ou le bouton de propulsion, du bateau ou d'environnement et de navigation pour progresser à la page suivante dans la catégorie. Utiliser le bouton gauche pour retourner à la page précédente.
2. Utiliser le bouton Menu pour afficher les écrans des catégories propulsion, bateau ou environnement et navigation ou paramétrage.
  - a. Appuyer sur le bouton Menu pour accéder à une liste d'écrans de propulsion, de bateau et d'environnement et de navigation. La liste s'affiche sur le côté droit de l'écran.
  - b. Pour voir chaque catégorie d'écran dans l'écran Menu, appuyer sur le bouton correspondant (Propulsion, Vessel, Environment and Navigation [Propulsion, Bateau, Environnement et Navigation]). Ceci énumère chaque nom d'affichage dans la catégorie d'écran sélectionnée.
  - c. Utiliser la flèche vers le haut ou vers le bas pour sélectionner un écran à afficher. Une fois que le nom d'affichage d'un écran est mis en surbrillance, appuyer sur le bouton central pour voir l'écran. Pour revenir à la liste d'affichage de l'écran, appuyer sur le bouton Menu.

## Écrans d'affichage VesselView disponibles

Les tableaux suivants indiquent les écrans disponibles pour les moteurs MerCruiser, CMD, hors-bord et embases de jets. Les écrans par défaut sont identifiés par un « X ». Selon l'ensemble de propulsion et les capteurs installés, il est possible d'activer manuellement les écrans dépourvus d'un « X ». Le chemin d'accès du menu est : « Main » > « Settings » > « Screen Options » (Écran principal > Paramètres > Options d'écran). Pour activer les écrans Pilot (Pilote), Joystick (Manette) et Skyhook, le chemin d'accès est : « Main » > « Settings » > « Screen Options » > « Autopilot » (Écran principal > Paramètres > Options d'écran > Autopilote).

## Écrans d'affichage MerCruiser

Catégorie d'écran	Écran Menu	Gas Sterndrive No Troll (Moteur essence à transmission en Z, pêche à la traîne exclue)	Gas Inboard No Troll (Moteur essence inboard, pêche à la traîne exclue)	Gas Sterndrive (Moteur essence à transmission en Z)	Gas Inboard (Moteur essence inboard)	Diesel Sterndrive No Troll (Moteur diesel à transmission en Z, pêche à la traîne exclue)	Diesel Inboard No Troll (Moteur diesel inboard, pêche à la traîne exclue)	Diesel Sterndrive (Moteur diesel à transmission en Z)	Diesel Inboard (Moteur diesel inboard)	
Propulsion	Engine Status (État des moteurs)	X	X	X	X	X	X	X	X	
	Performance and Fuel (Performance et carburant)	X	X	X	X	X	X	X	X	
	Steering Position (Position de la direction)		X		X		X		X	
	Peak Performance (Performance de pointe)	X	X	X	X					
	Trim	X		X		X	X			
	Tab (Dérive)	X	X	X	X	X	X	X	X	
	Demand and Load (Demande et charge)					X	X	X	X	
	Boost (Suralimentation)	Menu Option (Option de menu)								
	Troll Control (Commande de pêche à la traîne)			X	X			X	X	
	Cruise Control (Régulateur de vitesse)	Option (DTS uniquement)								
	Smart Tow	Option (DTS uniquement)								
	Transmission							X		X
Intake (Admission)						X	X	X	X	
Vessel (Bateau)	Vessel Status (État du bateau)	X	X	X	X	X	X	X	X	
	(Tank Status) (État des réservoirs)	X	X	X	X	X	X	X	X	
	Generator (Générateur)	X	X	X	X	X	X	X	X	
	Steering Position (Position de la direction)	X	X	X	X	X	X	X	X	
Environment and Navigation (Environnement et navigation)	Depth (Profondeur)	X	X	X	X	X	X	X	X	
	Trip Log (Journal des sorties)	X	X	X	X	X	X	X	X	
	Fuel to Waypoint (Carburant jusqu'au point de cheminement)	GPS uniquement								
	Navigation	GPS uniquement								
	Autopilot (Autopilote) (Zeus et Axis uniquement)							X		
	Joystick (Manette) (Zeus et Axis uniquement)							X		
	Skyhook (Zeus et Axis uniquement)							X		

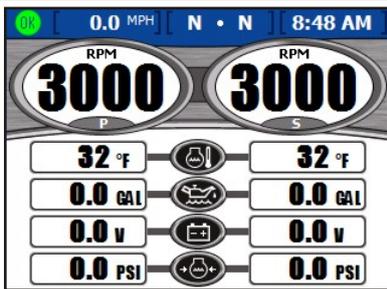
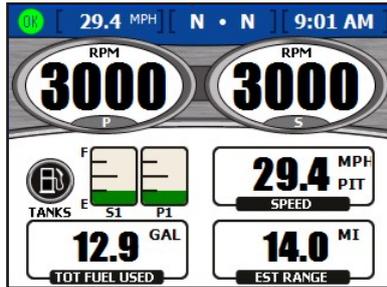
Écrans d'affichage des moteurs hors-bord et embase de jets

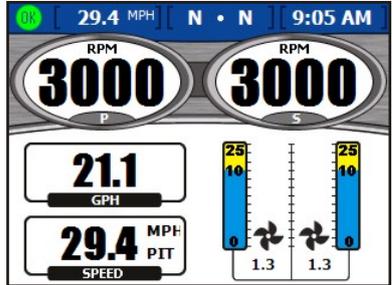
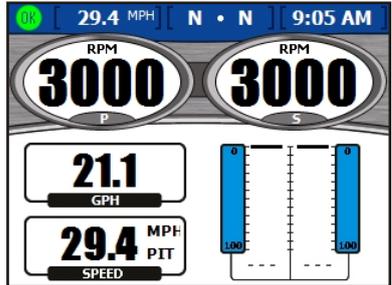
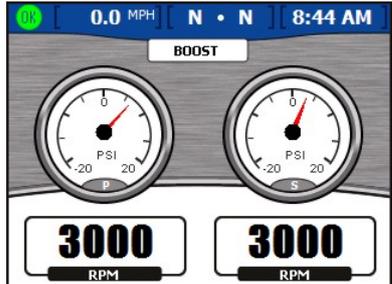
Catégorie d'écran	Écran Menu	Hors-bord à essence à deux temps	Hors-bord à essence à quatre temps	Embase de jets à essence	Verado à essence
Propulsion	Engine Status (État des moteurs)	X	X	X	X
	Performance and Fuel (Performance et carburant)	X	X	X	X
	Steering Position (Position de la direction)	MerCruiser uniquement			
	Peak Performance (Performance de pointe)	X	X	X	X
	Trim	X	X		X
	Demand and Load (Demande et charge)	MerCruiser uniquement			
	Boost (Suralimentation)	Menu option (Option de menu) (Verado uniquement)			
	Troll Control (Commande de pêche à la traîne)	X	X	X	X
	Cruise Control (Régulateur de vitesse)	Option (DTS uniquement)			
	Smart Tow	Option (DTS uniquement)			
	Transmission	MerCruiser uniquement			
	Intake (Admission)	MerCruiser uniquement			
Vessel (Bateau)	Vessel Status (État du bateau)	X	X	X	X
	(Tank Status) (État des réservoirs)	X	X	X	X
	Generator (Générateur)	X	X	X	X
	Steering Position (Position de la direction)	MerCruiser uniquement			
Environment and Navigation (Environnement et navigation)	Depth (Profondeur)	X	X	X	X
	Trip Log (Journal des sorties)	X	X	X	X
	Fuel to Waypoint (Carburant jusqu'au point de cheminement)	GPS uniquement			
	Navigation	GPS uniquement			

Écrans d'affichage VesselView

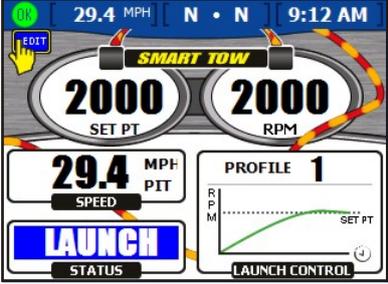
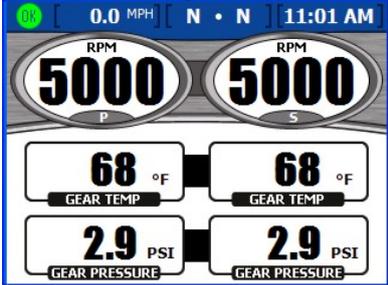
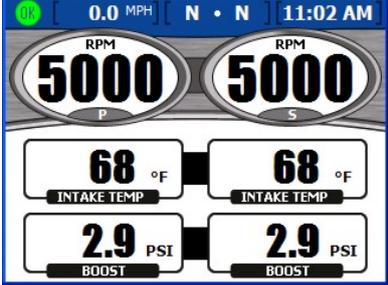
**REMARQUE :** Ces écrans énumérés dans les tableaux suivants peuvent varier selon le type et le nombre de moteurs. Voir **Écrans d'affichage VesselView disponibles**.

Propulsion

Nom d'affichage de l'écran	Description	Écran
Engine Status (État des moteurs)	Affiche le régime moteur et diverses données relatives au moteur en fonction du type de moteur.	 <p>27210</p>
Performance and Fuel (Performance et carburant)	Affiche le régime moteur, la vitesse, les niveaux de carburant, la quantité totale de carburant consommée et une estimation de l'autonomie en carburant.	 <p>27211</p>

Nom d'affichage de l'écran	Description	Écran
<p><b>Steering Position (Position de la direction)</b> (MerCruiser uniquement)</p>	<p>Affiche la position de la direction, la profondeur et la vitesse du bateau.</p>	 <p>35551</p>
<p><b>Peak Performance (Performance de pointe)</b></p>	<p>Affiche le régime moteur et la vitesse réels ainsi que le régime et la vitesse de pointe.</p>	 <p>27212</p>
<p><b>Trim</b></p>	<p>Affiche le régime moteur, la vitesse, le débit de carburant (gallons/h) et le niveau de trim.</p>	 <p>27213</p>
<p><b>Tab (Dérive)</b></p>	<p>Affiche le régime moteur, la vitesse, le débit de carburant (gallons/h) et la position des dérives (Zeus et applications inboard uniquement).</p>	 <p>34267</p>
<p><b>Demand and Load (Demande et charge)</b></p>	<p>Affiche les pourcentages de régime moteur, de charge et d'accélération.</p>	 <p>27115</p>
<p><b>Boost (Suralimentation)</b></p>	<p>Affiche la surpression d'alimentation du turbocompresseur du moteur pour les moteurs Verado. <i>REMARQUE : L'écran de suralimentation peut être activé ou désactivé sous le menu « Setup » (Paramétrage) en sélectionnant « Settings » (Paramètres) puis « Preferences » (Préférences).</i></p>	 <p>27214</p>

### Section 3 - Aperçu et fonctionnement

Nom d'affichage de l'écran	Description	Écran
<b>Troll Control (Commande de pêche à la traîne)</b>	Affiche le régime moteur et permet à l'opérateur de régler un régime moteur pour la pêche à la traîne inférieur à 1 000 tr/min.	 <p>27215</p>
<b>Cruise Control (Régulateur de vitesse)</b>	Permet à l'opérateur de régler un régime moteur supérieur à 1 000 tr/min. sur un moteur DTS.	 <p>27119</p>
<b>Smart Tow</b>	Permet à l'opérateur de contrôler la vitesse d'accélération du ralenti à la vitesse de croisière réglée sur un moteur DTS (n'est pas disponible sur toutes les versions de VesselView).	 <p>27216</p>
<b>Transmission</b>	Affiche le régime moteur avec la température de l'engrenage de transmission et la pression.	 <p>27117</p>
<b>Intake (Admission)</b>	Affiche le régime moteur, la température d'admission et la suralimentation.	 <p>27116</p>

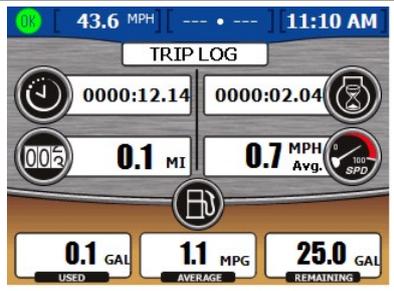
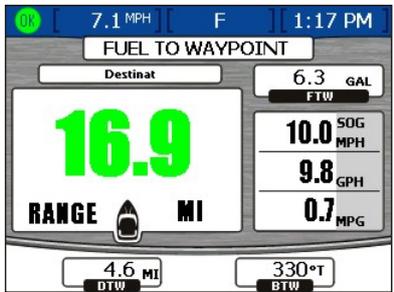
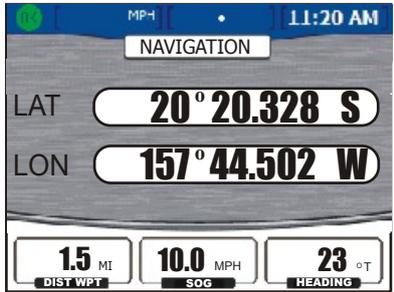
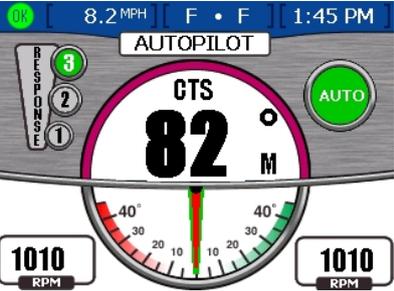
## Bateau

Nom d'affichage de l'écran	Description	Écran
Vessel Status (État du bateau)	Affiche les niveaux des réservoirs de carburant avec la quantité de carburant restante.	
(Tank Status) (État des réservoirs)	Affiche tous les niveaux des réservoirs et leur emplacement.	
Generator (Générateur)	Affiche un groupe de diverses données de générateur.	
Steering Position (Position de la direction)	Affiche la position de la direction, la profondeur et la vitesse du bateau.	

## Environnement et navigation

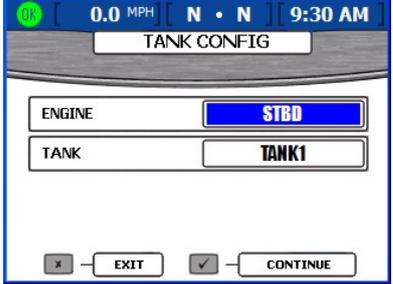
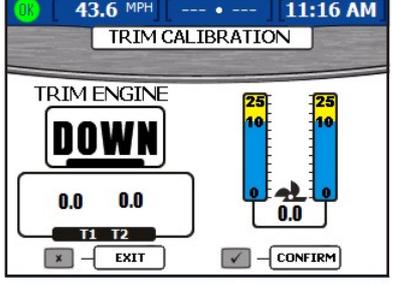
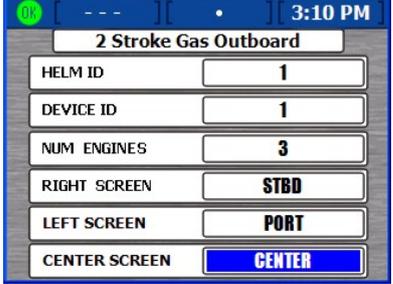
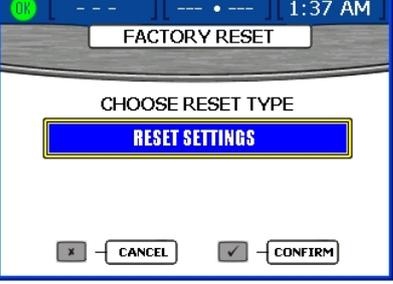
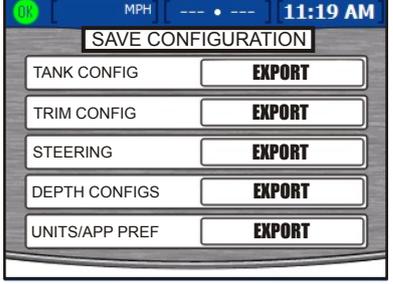
Nom d'affichage de l'écran	Description	Écran
Depth (Profondeur)	Affiche la profondeur de l'eau et permet à l'opérateur de changer les limites de l'alarme de profondeur.	

### Section 3 - Aperçu et fonctionnement

Nom d'affichage de l'écran	Description	Écran
<b>Trip Log (Journal des sorties)</b>	Affiche des données relatives à la durée totale de la croisière, à la vitesse moyenne, à la distance et à la consommation de carburant.	 27220
<b>Fuel to Waypoint (Carburant jusqu'au point de cheminement)</b>	Affiche des données de consommation de carburant vers un point de cheminement spécifique.	 27110
<b>Navigation</b>	Affiche l'emplacement exact du bateau.	 27335
<b>Autopilot (Autopilote)</b>	Affiche le niveau de réponse, la direction de compas du bateau, l'emplacement de l'embase et le régime moteur. <i>REMARQUE : Cette fonctionnalité n'est disponible que sur les modèles Zeus et Axis.</i>	 34269
<b>Joystick (Manette)</b>	Affiche la direction de compas du bateau, l'orientation de l'embase et le niveau de poussée de l'embase. <i>REMARQUE : Cette fonctionnalité n'est disponible que sur les modèles Zeus et Axis.</i>	 34272
<b>Skyhook</b>	Affiche la position du bateau par rapport à l'ancre GPS Skyhook, la direction de compas du bateau et le régime moteur. <i>REMARQUE : Cette fonctionnalité n'est disponible que sur les modèles Zeus et Axis.</i>	 34273

## Écrans de paramétrage VesselView

## Étalonnage

Option de menu	Description	Écran
Tank (Réservoir)	Permet de configurer chaque réservoir par type, taille et emplacement.	 <p>27126</p>
Trim	Permet de configurer les niveaux de trim du moteur.	 <p>27222</p>
Vessel Config (Configuration du bateau)	Permet d'assigner l'emplacement de VesselView, le nombre de moteurs et l'emplacement d'affichage des données.	 <p>27125</p>
Factory Reset (Réinitialisation aux paramètres d'usine)	Permet de réinitialiser tous les paramètres de VesselView à la configuration par défaut d'usine. Permet également de ne réinitialiser que la détection des capteurs du moteur aux paramètres d'usine par défaut.	 <p>34385</p>
Save Configs (Enregistrer les paramètres)	Permet d'enregistrer des données de configuration sélectionnées sur une carte mémoire flash.	 <p>27235</p>

## Section 3 - Aperçu et fonctionnement

Option de menu	Description	Écran
Load Confgs (Charger les paramètres)	Permet de charger des données de configuration sur une carte mémoire flash.	

27234

## Paramètres

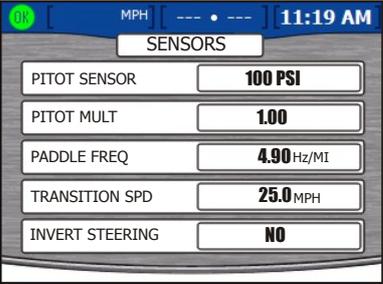
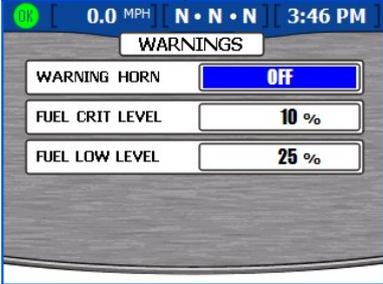
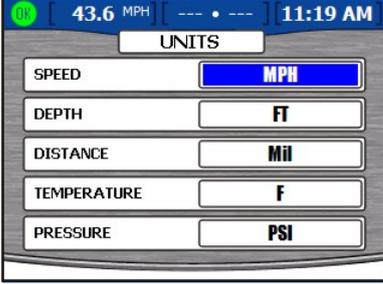
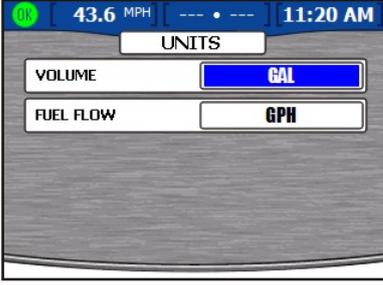
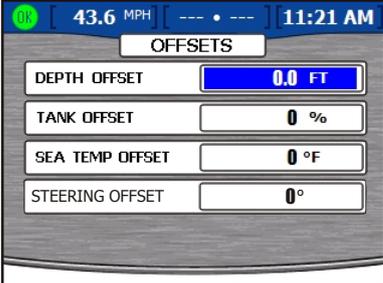
Option de menu	Description	Écran
Screen Options > Status Bar (Options d'écran > Barre d'état)	Permet de configurer les informations de la barre d'état en haut de chaque écran d'affichage.	
Screen Options > Steering (Options d'écran > Direction)	Permet de configurer les données à afficher au bas de l'écran de position de la direction dans le menu « VESSEL » (Bateau) ; permet aussi de réinitialiser un capteur d'angle du gouvernail.	
Clock/Light (Horloge/éclairage)	Permet de configurer l'heure de l'horloge et la luminosité de l'écran.	
Preferences (Préférences)	Permettent de paramétrer le cap GPS et les avertissements de fenêtres contextuelles.	

27121

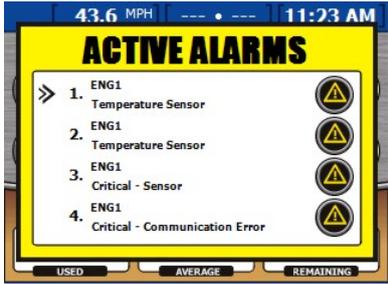
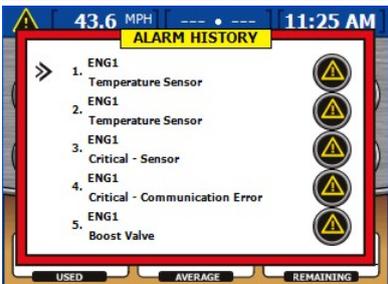
34568

27120

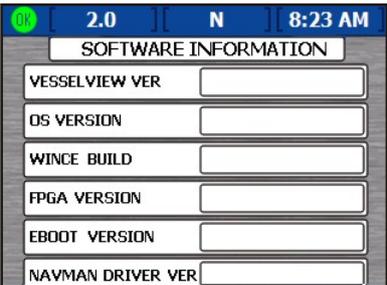
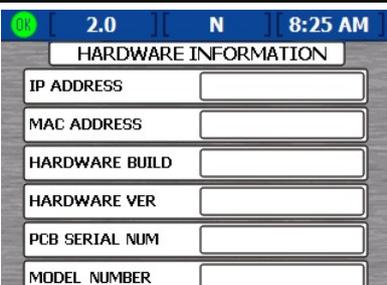
27122

Option de menu	Description	Écran
<p><b>Sensors (Capteurs)</b></p>	<p>Permettent de configurer les paramètres du Pitot et de la roue radiale et le capteur de direction.</p>	 <p>27238</p>
<p><b>Warnings (Avertissements)</b></p>	<p>Active ou désactive l'avertisseur sonore et configure l'alarme du niveau de carburant.</p>	 <p>27123</p>
<p><b>Units (Unités)</b></p>	<p>Permettent de configurer les unités de vitesse, de profondeur, de distance, de température et de pression.</p>	 <p>27223</p>
<p><b>Units 2 (Unités 2)</b></p>	<p>Permettent de configurer les unités de volume et de débit de carburant.</p>	 <p>27224</p>
<p><b>Offsets (Corrections)</b></p>	<p>Permettent de configurer les corrections de la profondeur, des réservoirs, de la température de l'eau de mer et de la direction.</p>	 <p>34302</p>

Alarmes

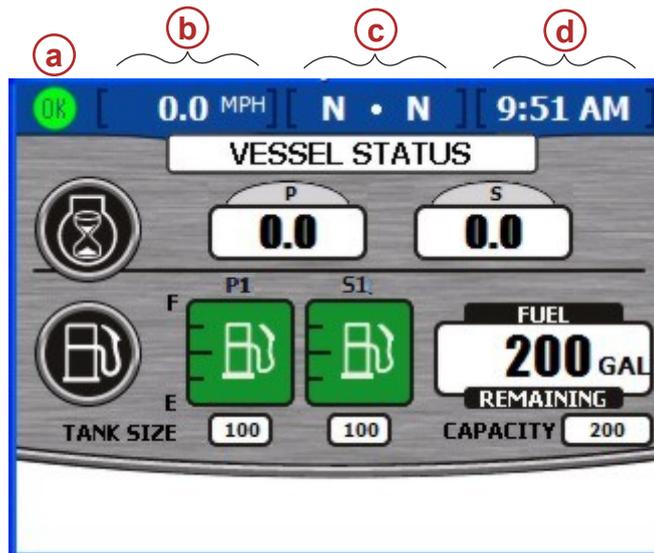
Option de menu	Description	Écran
<p>Active Alarms (Alarmes actives)</p>	<p>Affiche les alarmes actives.</p>	 <p>27227</p>
<p>Alarm History (Historique des alarmes)</p>	<p>Affiche toutes les alarmes enregistrées dans le PCM du moteur.</p>	 <p>27228</p>

Informations relatives au système

Option de menu	Description	Écran
<p>Software Information (Informations relatives au logiciel)</p>	<p>Affiche la version du logiciel VesselView et d'autres données.</p>	 <p>27426</p>
<p>Hardware Information (Informations relatives au matériel)</p>	<p>Affiche les informations relatives au matériel de VesselView.</p>	 <p>27427</p>

## Vérification de l'état en utilisant la barre d'état

VesselView affiche d'importantes informations dans la barre d'état en haut de chaque écran. La barre d'état affiche jusqu'à quatre différents icônes et messages. Des avis d'état susceptibles de requérir l'attention de l'utilisateur (tels que des avertissements, des alertes de niveau de carburant et des pannes) apparaissent sous forme d'icônes sur le côté gauche de la barre d'état. D'autres informations d'état, telles que l'heure, la vitesse, la température de l'air et la consommation de carburant, apparaissent dans les trois autres zones de données. Les données de ces zones peuvent être organisées sous le menu « Setup » (Paramétrage) en sélectionnant « Settings » (Paramètres) puis « Screen Options » (Options d'écran) puis en sélectionnant « Status bar » (Barre d'état). Le tableau suivant identifie chaque zone de donnée d'état :



27077

- a - Icône de panne
- b - Zone de donnée gauche
- c - Zone de donnée centrale
- d - Zone de donnée droite

## Icônes de panne

VesselView affiche des icônes de panne pour alerter l'opérateur de toute panne. Une icône verte avec le mot « OK » à l'intérieur informe l'opérateur que tous les systèmes fonctionnent normalement. Il existe quatre icônes pour alerter l'utilisateur contre toutes les autres pannes. L'opérateur peut afficher la panne en détail en appuyant sur la touche de luminosité/alarme. Voir **Section 8 – Alarmes**.

Icône ou message	Description de l'icône	Description de l'avertissement
 26889	« OK » bleu dans un cercle vert.	Tous les systèmes fonctionnent normalement
 26890	« ! » jaune sur un fond noir dans un triangle jaune.	Avertissement – Une panne s'est produite.
 26891	« ! » blanc dans un triangle rouge.	Alarme – Une panne s'est produite et a activé Engine Guardian.

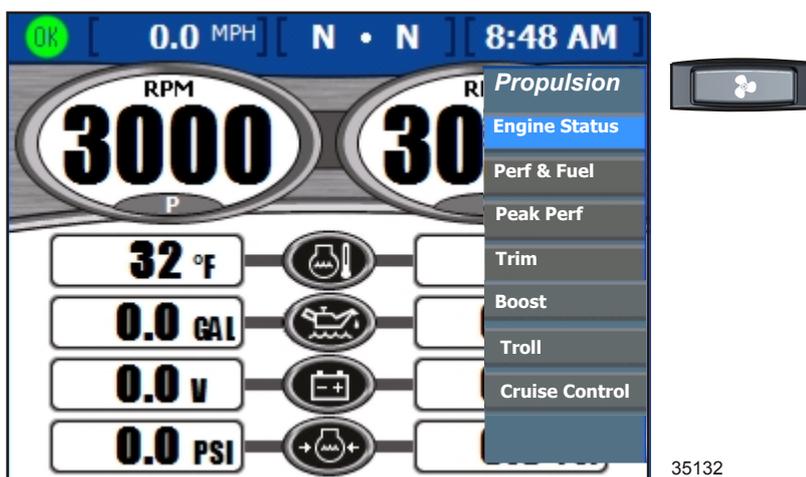
Icône ou message	Description de l'icône	Description de l'avertissement
 26892	Pompe à carburant noire sur un fond jaune dans un cercle noir.	Niveau de carburant bas
 26893	Pompe à carburant blanche sur un fond rouge.	Niveau de carburant critique

## Utilisation du panneau Menu

Le bouton Menu permet d'ouvrir la fenêtre d'information spécifique qui est affichée sur les écrans de propulsion, du bateau, et d'environnement et navigation. Le bouton Menu offre également un accès rapide aux écrans d'étalonnage, de paramétrage, de paramétrage 2, de système et de régime moteur, pour n'en citer que quelques uns. Pour utiliser le panneau Menu, suivre les étapes suivantes :

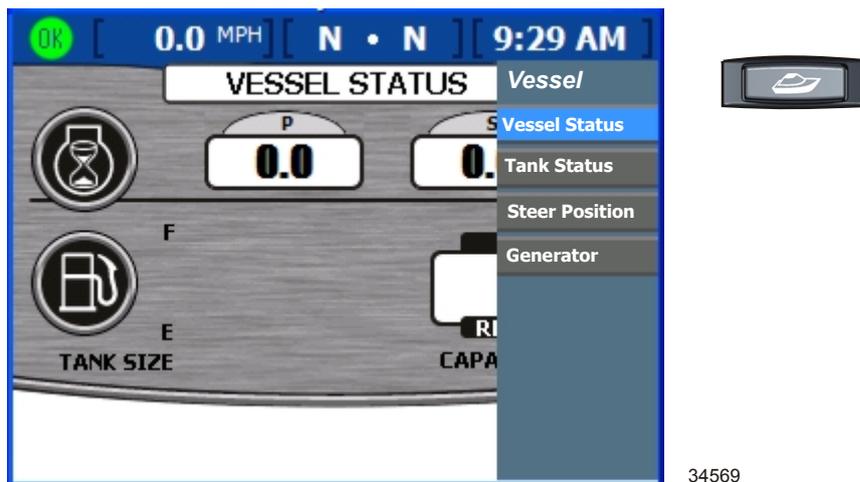
1. Appuyer sur le bouton Menu. Le panneau Menu spécifique à la catégorie d'écran ouvert s'affiche.
2. Utiliser le bouton fléché pour naviguer vers le panneau Menu approprié.
3. Appuyer sur le bouton Check (Coche) pour confirmer la sélection.
  - a. Pour visualiser les écrans de propulsion disponibles, appuyer sur le bouton Propulsion puis sur le bouton Menu. Le panneau Menu « Propulsion » s'affiche.

**IMPORTANT :** Les éléments de menu et options VesselView disponibles peuvent s'afficher différemment de ceux illustrés ci-après. Les éléments et options de menu varient en fonction du type de moteur et selon que les écrans ont été activés ou désactivés manuellement.



Panneau Menu « Propulsion »

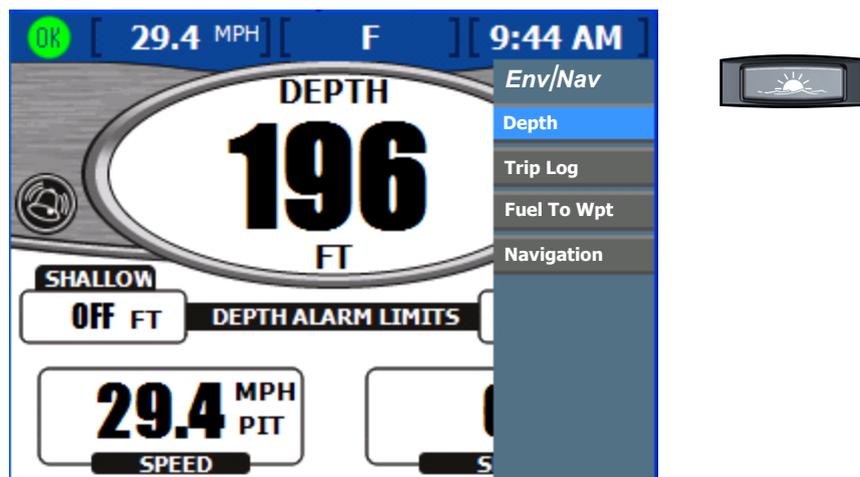
- b. Pour visualiser les écrans Vessel (Bateau) disponibles, appuyer sur le bouton Vessel (Bateau) puis sur le bouton Menu. Le panneau Menu « Vessel » (Bateau) s'affiche.



34569

### Panneau Menu « Vessel » (Bateau)

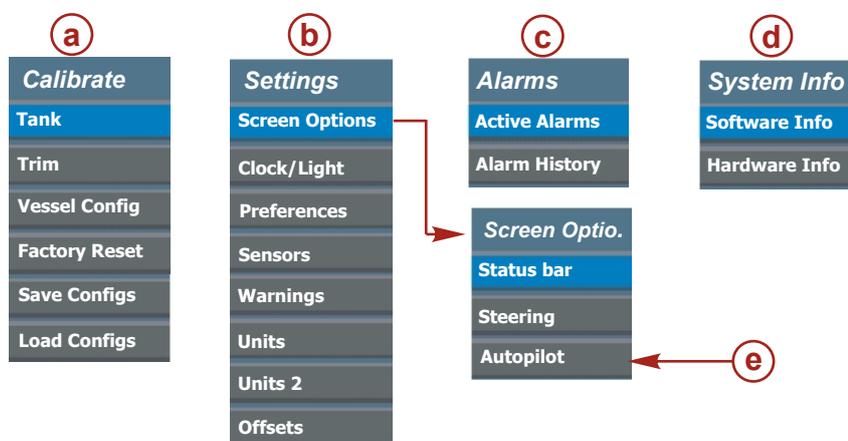
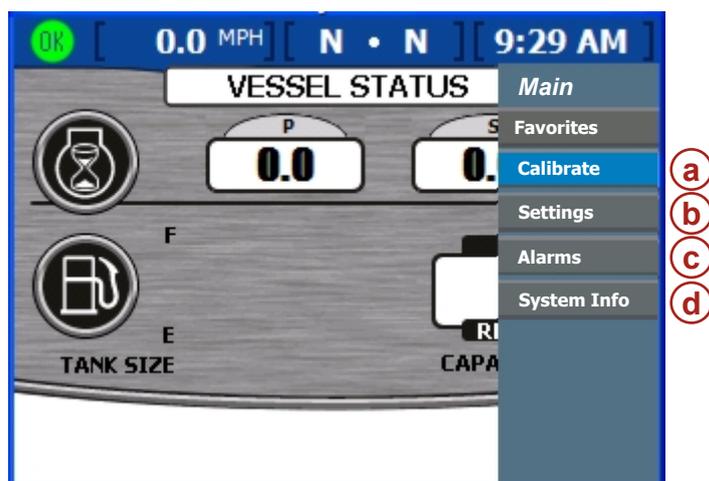
- c. Pour visualiser les écrans Environment and Navigation (Environnement et navigation) disponibles, appuyer sur le bouton Environment and Navigation (Environnement et navigation) puis sur le bouton Menu. Le panneau Menu « Environment and Navigation » (Environnement et navigation) s'affiche.



32710

### Panneau Menu « Environment and Navigation » (Environnement et navigation)

- d. Pour visualiser les écrans principaux disponibles, le panneau Menu étant ouvert sur une catégorie quelconque, appuyer sur le bouton Menu. Le panneau Menu « Main » (Principal) s'affiche. VesselView revient au menu Category (Catégorie) en appuyant de nouveau sur le bouton Menu.



- a** - Menu Calibrate (Étalonnage)  
**b** - Menu Settings (Paramètres)  
**c** - Menu Alarms (Alarmes)

- d** - Menu System Info (Infos système)  
**e** - Active « Autopilot » (Autopilote).

35313

### Navigation parmi les écrans

Il existe trois façons de naviguer parmi les divers écrans VesselView.

1. En appuyant sur le bouton Propulsion, le bouton Vessel (Bateau) ou le bouton Environment and Navigation (Environnement et Navigation). Il est possible de régler le nombre d'écrans dans chaque catégorie de telle façon qu'un nombre restreint d'entre eux s'affiche dans chacune d'elles.
2. En appuyant sur la flèche droite ou gauche sur le pavé de boutons fléchés. Ceci permet de passer d'un écran à l'autre parmi les écrans disponibles de la catégorie sélectionnée.
3. En appuyant sur le bouton Menu. Les écrans disponibles dans chaque catégorie apparaîtront dans la liste du menu des écrans de données.

### Utilisation des fenêtres contextuelles

Les fenêtres contextuelles s'affichent dans les écrans. Les fenêtres contextuelles affichent des alarmes, permettent d'accéder aux commandes ou fonctions spécifiques à un écran et permettent de modifier des paramètres ou des étalonnages.

L'icône de commande apparaît dans le coin supérieur gauche de tout écran qui inclut une fenêtre contextuelle pour accéder aux commandes ou aux fonctions de l'écran. L'icône de commande disparaît environ 3 secondes après le chargement de chaque écran. Pour ouvrir une fenêtre contextuelle depuis l'un de ces écrans, appuyer sur la touche Enter (Entrée). Pour fermer toute fenêtre contextuelle, appuyer sur la touche Cancel (Annuler).



26876

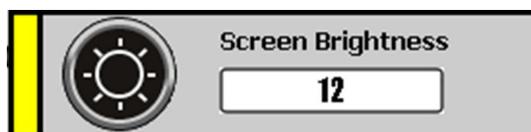
Icône de commande

## Alarmes et pannes

Certaines alarmes et pannes affichent des fenêtres contextuelles pour avertir l'opérateur qu'une condition particulière requiert son attention. Voir **Section 8 – Alarmes** pour de plus amples informations à propos des alarmes et des codes de panne. Pour fermer une fenêtre contextuelle affichant une alarme ou des informations relatives à une panne, appuyer sur la touche Cancel (Annuler). Les informations relatives aux alarmes peuvent être revues de deux façons :

1. Appuyer sur la touche Brightness/Alarm (Luminosité/alarme) pour afficher les alarmes et les pannes actives dans une fenêtre contextuelle.
2. Revoir les informations relatives à une alarme dans le menu « Setup » (Paramétrage).
  - a. Appuyer sur la touche Menu jusqu'à ce que le menu « Setup » s'affiche.
  - b. Utiliser la flèche vers le bas pour sélectionner « Alarms » (Alarmes).
  - c. Appuyer sur la touche Enter (Entrée) pour ouvrir le menu « Alarms » (Alarmes).
  - d. Utiliser la flèche vers le bas pour sélectionner « Active Alarms » (Alarmes actives) pour revoir les informations actuelles relatives aux alarmes ou sélectionner « Alarm History » (Historique des alarmes) pour revoir toutes les alarmes enregistrées depuis la dernière réinitialisation aux paramètres d'usine.
  - e. Appuyer sur la touche Enter (Entrée) pour ouvrir l'écran de l'alarme choisie.
  - f. Appuyer sur la touche Cancel (Annuler) pour fermer la fenêtre contextuelle à la fin de l'examen des alarmes.

## Luminosité de l'écran



26950

### Fenêtre contextuelle Screen brightness (Luminosité de l'écran)

La fenêtre contextuelle de luminosité contrôle la luminosité de l'écran sur une échelle de 0 à 15. Suivre les étapes suivantes pour régler la luminosité de l'écran :

1. Appuyer sur la touche Brightness/Alarm. La fenêtre contextuelle « Screen Brightness » (Luminosité de l'écran) s'affiche.
2. Utiliser la flèche droite ou gauche pour régler la luminosité de l'écran. La flèche droite augmente la luminosité. La flèche gauche réduit la luminosité.
3. Appuyer sur la touche Enter (Entrée) pour enregistrer la luminosité de l'écran sélectionnée.

Notes :

## Section 4 - Propulsion

### Table des matières

Utilisation des écrans Propulsion.....	44	Consultation de la demande et de la charge (moteurs diesel uniquement) .....	50
Consultation de l'état des moteurs .....	44	Visualisation des données de la transmission (moteurs diesel uniquement) .....	50
Visualisation des performances et du carburant .....	45	Visualisation des données d'admission (moteur diesel uniquement) .....	51
Réinitialisation de la consommation totale de carburant .....	46	Utilisation du régulateur de vitesse .....	51
Consultation de la performance de pointe .....	46	Paramétrage du régulateur de vitesse .....	52
Réinitialisation des valeurs de pointe .....	47	Utilisation de Smart Tow .....	52
Visualisation de la position de trim .....	47	Configuration de la commande de lancement de Smart Tow .....	53
Visualisation de la pression de suralimentation (en option) .....	48	Paramétrage de la vitesse de croisière avec Smart Tow .....	53
Utilisation de la commande de pêche à la traîne .....	48		
Réglage de la commande de pêche à la traîne .....	48		

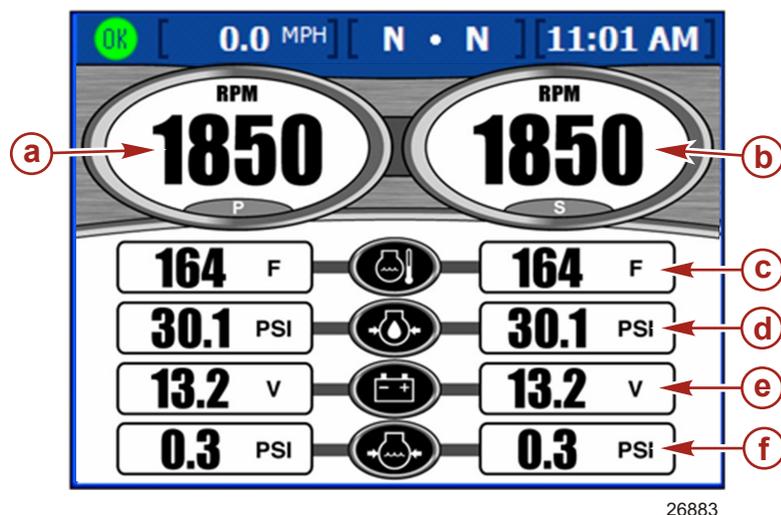
## Utilisation des écrans Propulsion

Les écrans Propulsion affichent des informations relatives aux systèmes de propulsion du bateau, tels que le carburant, la vitesse et le trim. Les écrans disponibles depuis le menu Propulsion varient selon le type de moteur mais peuvent inclure :

- Engine Status (État des moteurs)
- Performance and Fuel (Performance et carburant)
- Peak Performance (Performance de pointe)
- Trim
- Speed (Vitesse)
- Boost (Suralimentation)
- Troll control (Commande de pêche à la traîne)
- Cruise Control (Régulateur de vitesse)
- Smart Tow
- Demand and Load (Demande et charge)
- Transmission
- Intake (Admission)

### Consultation de l'état des moteurs

L'écran Engine status (État des moteurs) affiche des informations de fonctionnement de base de trois moteurs au maximum. Les informations affichées peuvent varier pour chaque type de moteur.



**a** - Régime du moteur bâbord

**b** - Régime du moteur tribord

**c** - Température du moteur

**d** - Pression d'huile

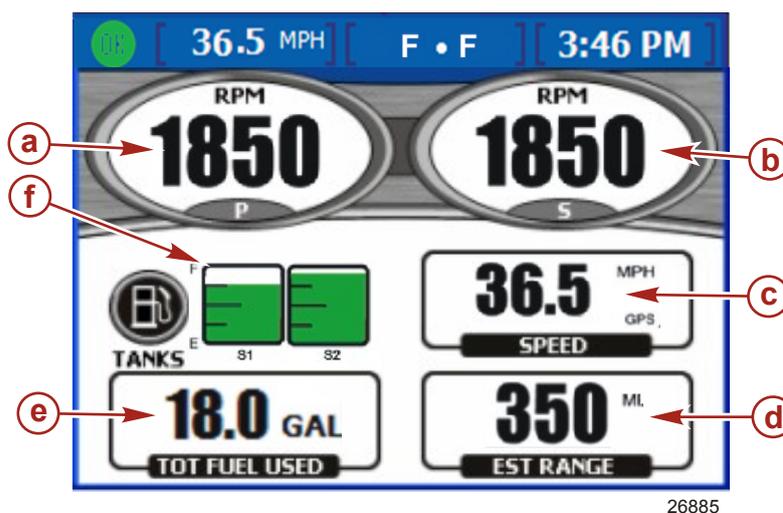
**e** - Tension de batterie

**f** - Pression d'eau

- Le régime est affiché pour trois moteurs à essence ou deux moteurs diesel au maximum.
- La vitesse est affichée en utilisant les informations du Pitot, de la roue radiale ou du système GPS.
- Les moteurs diesel afficheront un débit de carburant au lieu de la pression de l'eau.
- L'autonomie estimée est déterminée en utilisant le débit total de carburant pour tous les moteurs et le taux actuel de consommation de carburant des moteurs.
- La consommation totale de carburant est la quantité de carburant consommée de tous les réservoirs et par tous les moteurs.

## Visualisation des performances et du carburant

L'écran Performance and fuel (Performances et carburant) affiche des informations de fonctionnement de base de quatre moteurs au maximum.

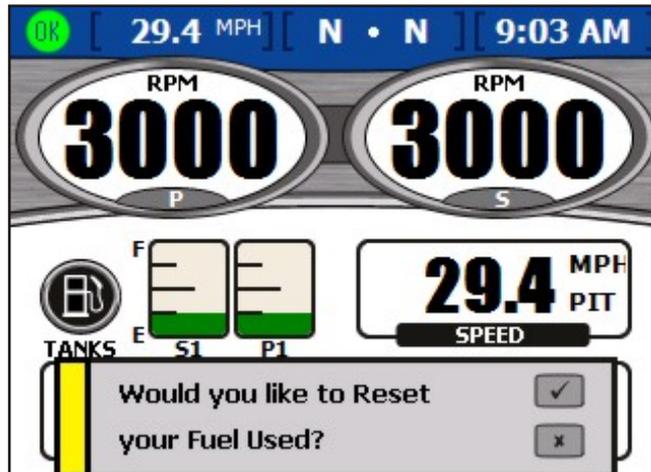


- |                                     |   |
|-------------------------------------|---|
| <b>a</b> - Régime du moteur bâbord  | <b>d</b> - Autonomie estimée                |
| <b>b</b> - Régime du moteur tribord | <b>e</b> - Consommation totale de carburant |
| <b>c</b> - Vitesse du bateau        | <b>f</b> - État des réservoirs de carburant |

- Le régime est affiché pour trois moteur à essence ou deux moteurs diesel au maximum.
- La vitesse est affichée en utilisant les informations du Pitot, de la roue radiale ou du système GPS.
- L'autonomie estimée est déterminée en utilisant le débit total de carburant pour tous les moteurs et le taux actuel de consommation de carburant des moteurs.
- La consommation totale de carburant est la quantité de carburant consommée de tous les réservoirs et par tous les moteurs.
- Les icônes de l'état des réservoirs de carburant affichent la quantité et le type de carburant contenu dans chaque réservoir, ainsi que l'emplacement de chaque réservoir.
- La couleur des réservoirs de carburant passe de vert à rouge si le niveau des réservoirs est inférieur au niveau critique. Voir **Section 7 – Paramètres** pour un réglage du niveau critique du carburant.

RÉINITIALISATION DE LA CONSOMMATION TOTALE DE CARBURANT

1. Appuyer sur le bouton Enter (Entrée) lorsque cet écran est affiché pour accéder à l'écran contextuel Total Fuel Used (Consommation totale de carburant). L'écran contextuel demandera « Would you like to Reset your Fuel Used? » (Souhaitez-vous réinitialiser votre consommation de carburant ? »).



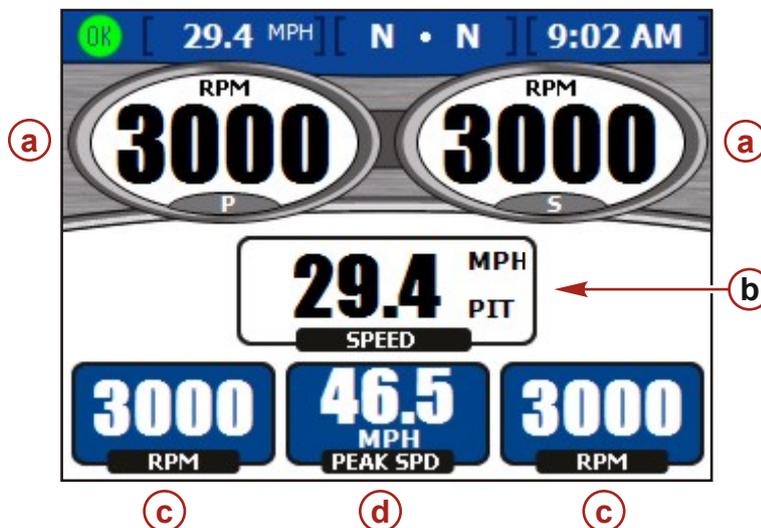
27265

Écran contextuel Fuel used (Consommation de carburant)

2. Appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour réinitialiser la consommation totale de carburant ou sur le bouton Cancel (Annuler) pour annuler.

Consultation de la performance de pointe

L'écran Peak performance (Performance de pointe) affiche la vitesse et le régime actuels ainsi que la vitesse la plus élevée et le régime moteur associé enregistrés depuis la dernière réinitialisation.



27241

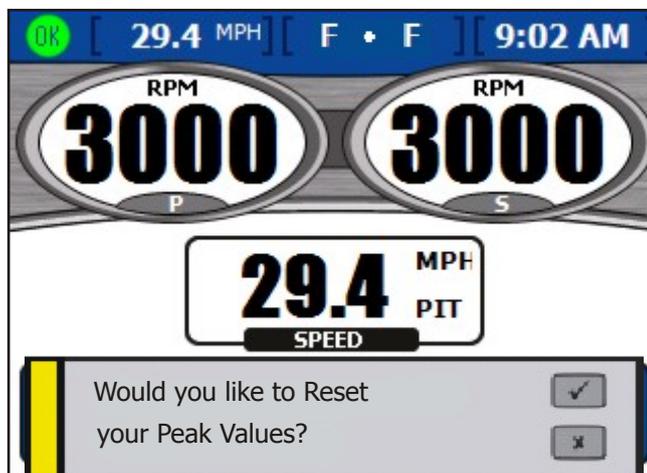
- a** - Régime moteur réel
- b** - Vitesse réelle du bateau
- c** - Régime moteur de pointe
- d** - Vitesse de pointe du bateau

- Le régime est affiché pour trois moteur à essence ou deux moteurs diesel au maximum.
- La vitesse est affichée en utilisant les informations du Pitot, de la roue radiale ou du système GPS.
- La vitesse de pointe est la vitesse la plus élevée enregistrée depuis la dernière réinitialisation des valeurs de pointe.

- Le régime moteur de pointe est le régime moteur associé à la vitesse la plus élevée depuis la dernière réinitialisation des valeurs de pointe. Le régime à la vitesse de pointe est affiché pour trois moteurs à essence au maximum.

#### RÉINITIALISATION DES VALEURS DE POINTE

- Appuyer sur le bouton Enter (Entrée) lorsque cet écran est affiché pour accéder à l'écran contextuel Peak values (Valeurs de pointe). L'écran contextuel demandera « Would you like to Reset your Peak Values? » (Souhaitez-vous réinitialiser vos valeurs de pointe ? »).



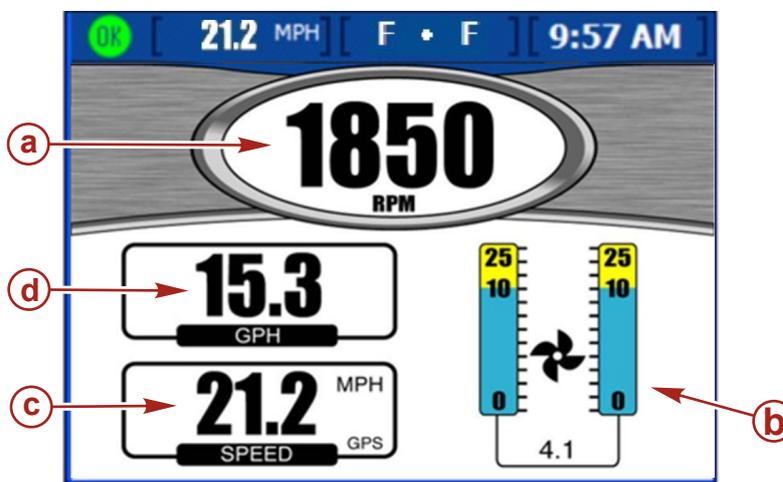
27243

Écran contextuel Peak values (Valeurs de pointe)

- Appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour réinitialiser les valeurs de pointe ou sur le bouton Escape (Échap.) pour annuler.

#### Visualisation de la position de trim

L'écran « Trim » affiche des informations de fonctionnement actuelles et de pointe.



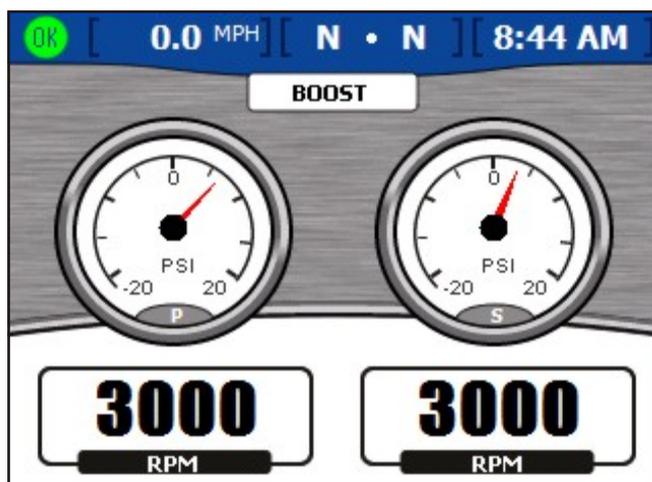
26937

- a** - Régime moteur
- b** - Niveau de trim actuel
- c** - Vitesse (dans cet exemple en miles par heure, tel que reporté par une unité GPS connectée)
- d** - Taux de débit de carburant

- Le régime est affiché pour trois moteurs à essence ou deux moteurs diesel au maximum.
- Le niveau de trim est 0 lorsque le moteur est complètement abaissé, 10 lorsque le moteur est abaissé en position de fonctionnement en toute sécurité et 25 en position de remorque.

### Visualisation de la pression de suralimentation (en option)

L'écran « BOOST » (Suralimentation) affiche la pression de suralimentation et le régime moteur.

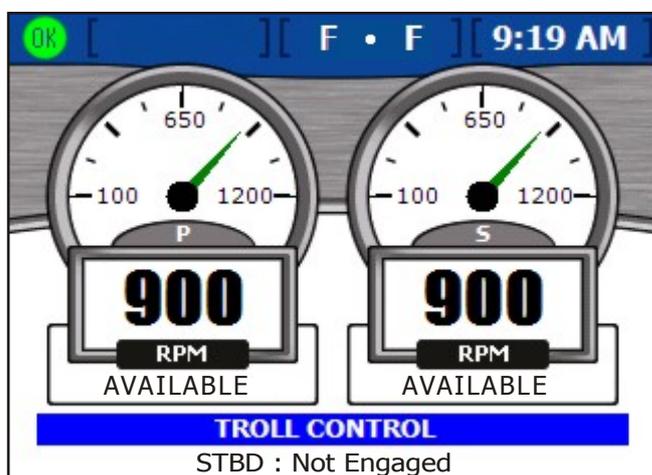


27247

- Le régime et la suralimentation sont affichés pour trois moteurs à essence au maximum.
- Sur un affichage pour moteur unique, la vitesse est affichée en utilisant les informations du Pitot, de la roue radiale ou du système GPS.

### Utilisation de la commande de pêche à la traîne

L'écran « TROLL CONTROL » (Commande de pêche à la traîne) permet de maintenir une vitesse pour la pêche à la traîne sans utiliser l'accélérateur. Les vitesses minimale et maximale pour la pêche à la traîne dépendent du type de moteurs. La commande de pêche à la traîne est automatiquement annulée si l'accélérateur est déplacé ou si le point mort est enclenché. Pour utiliser la commande de pêche à la traîne, le moteur doit être en prise et au ralenti.

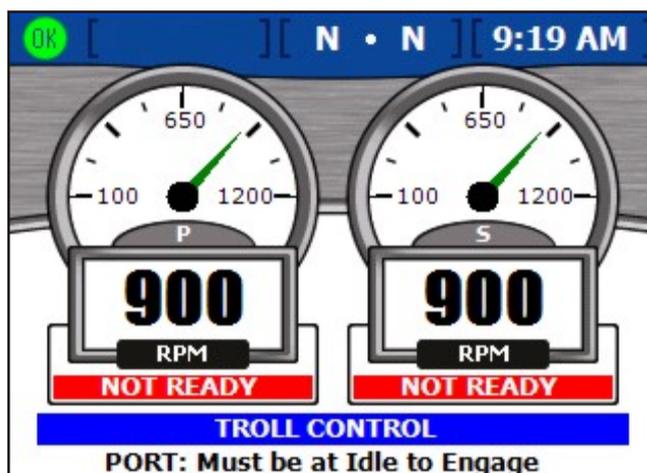


27741

### RÉGLAGE DE LA COMMANDE DE PÊCHE À LA TRAÎNE

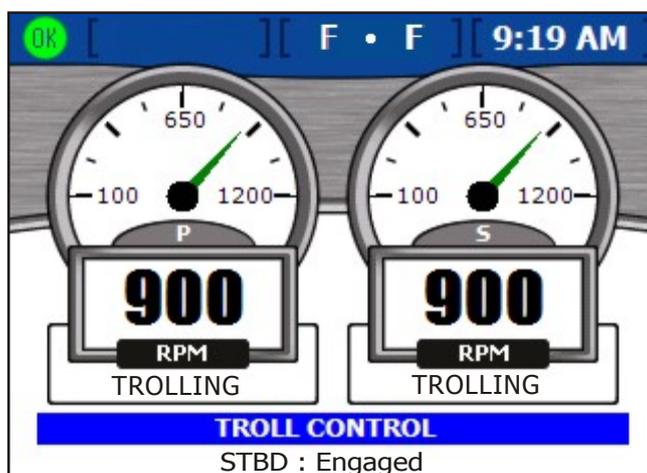
**IMPORTANT :** Ne pas quitter la barre lors de l'utilisation de la commande de pêche à la traîne.

1. Les moteurs doivent tourner et être en prise pour activer la commande de pêche à la traîne. L'écran affichera le moteur comme « NOT READY » (Pas prêt) dans une zone rouge sous le régime moteur si un moteur n'est pas en prise et en marche.



27739

2. Le moteur tournant au ralenti, enclencher la marche avant ou la marche arrière. L'écran d'affichage sous le régime passe à « AVAILABLE » (Disponible). Ceci indique que la fonctionnalité de commande de pêche est à présent disponible.
3. Appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour modifier la vitesse de la commande de pêche à la traîne.
4. Pour des moteurs multiples, utiliser les flèches vers le haut et vers le bas afin de sélectionner quel moteur contrôler.
5. Pour activer la commande de pêche à la traîne, appuyer sur la flèche droite ou gauche et le moteur tournera à la vitesse affichée. L'écran d'affichage sous le régime passe d'« AVAILABLE » (Disponible) à « TROLLING » (Pêche à la traîne).

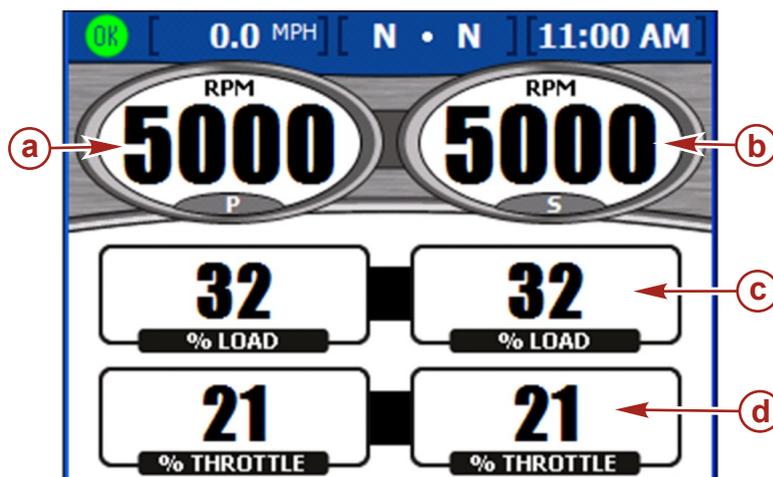


27743

6. Utiliser les flèches droite et gauche pour augmenter ou réduire la vitesse.

### Consultation de la demande et de la charge (moteurs diesel uniquement)

L'écran « Demand and load » (Demande et charge) affiche le pourcentage actuel de la charge et de l'accélération pour des applications à deux moteurs diesel au maximum.

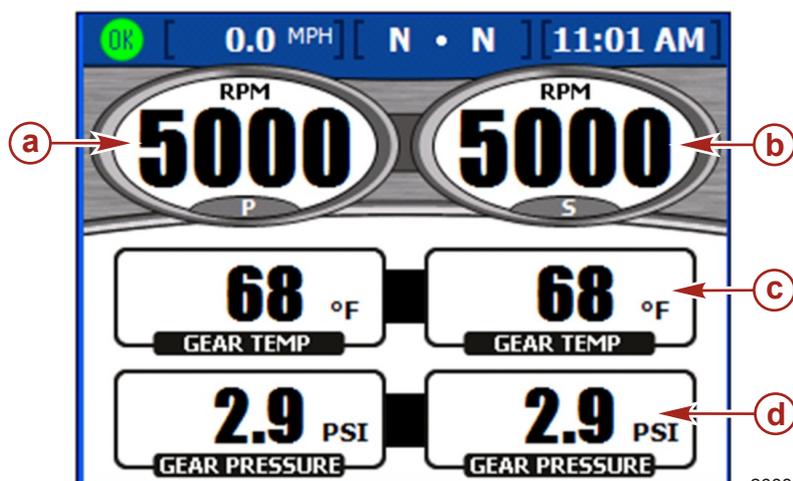


26882

- a** - Régime du moteur bâbord
- b** - Régime du moteur tribord
- c** - Pourcentage de charge
- d** - Pourcentage d'accélération

### Visualisation des données de la transmission (moteurs diesel uniquement)

L'écran « Transmission » affiche la température et la pression de l'huile pour embase pour des applications à deux moteurs diesel au maximum.



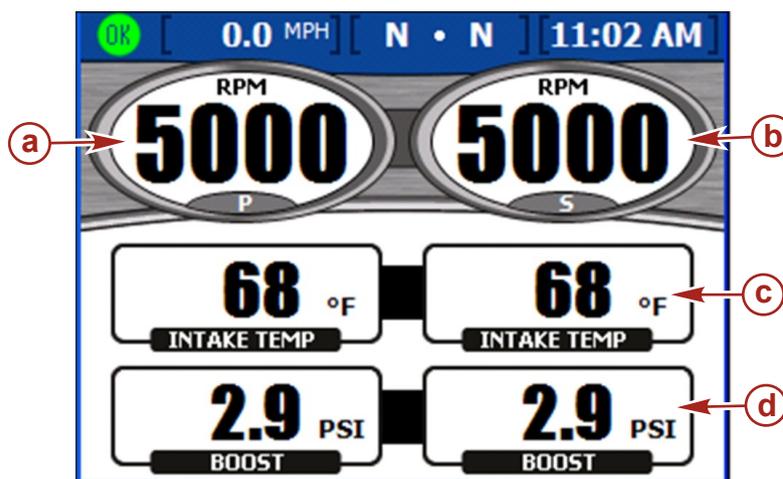
26880

- a** - Régime du moteur bâbord
- b** - Régime du moteur tribord
- c** - Température de l'huile pour embase
- d** - Pression de l'huile pour embase

- La température de l'huile pour embase est affichée en degrés Fahrenheit par défaut.
- La pression de l'huile pour embase est affichée en PSI par défaut.

### Visualisation des données d'admission (moteur diesel uniquement)

L'écran Intake (Admission) affiche la température de l'air d'admission et la suralimentation du compresseur pour des applications à deux moteurs diesel au maximum.



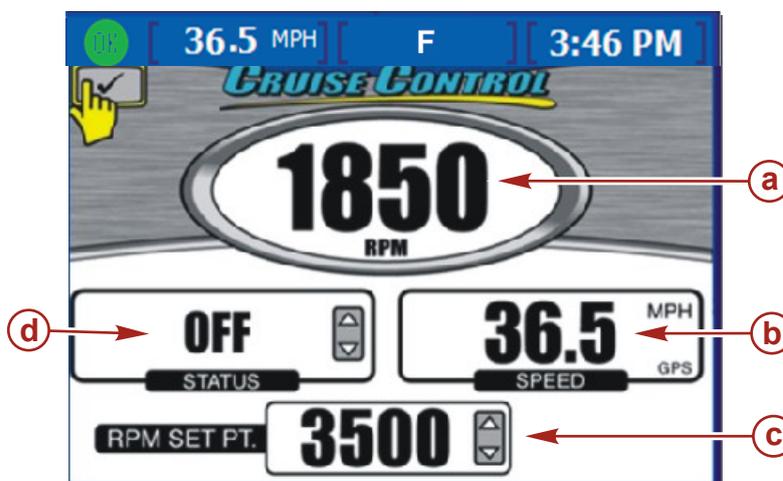
26881

**a** - Régime du moteur bâbord  
**b** - Régime du moteur tribord

**c** - Température de l'air d'admission  
**d** - Suralimentation

### Utilisation du régulateur de vitesse

L'écran « CRUISE CONTROL » (Régulateur de vitesse) permet de régler le régime moteur de chaque moteur pendant que le régulateur de vitesse est activé. Le régulateur de vitesse n'est pas disponible sur tous les bateaux.



26875

**a** - Régime moteur  
**b** - Vitesse du bateau

**c** - Point de consigne du régime  
**d** - État du régulateur de vitesse

- Le régime est affiché pour trois moteurs à essence au maximum.
- La vitesse est affichée en utilisant les informations du Pitot, de la roue radiale ou du système GPS.
- Le point de consigne du régime maximal est le régime moteur maximal à pleins gaz. Lorsque le régulateur de vitesse est enclenché, le moteur n'accélérera pas au-delà de ce niveau de régime.
- L'état du régulateur de vitesse indique si le régulateur de vitesse est « ENABLED » (Activé) ou « OFF » (Désactivé).

## PARAMÉTRAGE DU RÉGULATEUR DE VITESSE

**REMARQUE :** Si VesselView est équipé de Smart Tow, le menu « Cruise Control » (Régulateur de vitesse) n'est pas disponible.

**IMPORTANT :** Ne pas quitter la barre lors de l'utilisation du régulateur de vitesse.

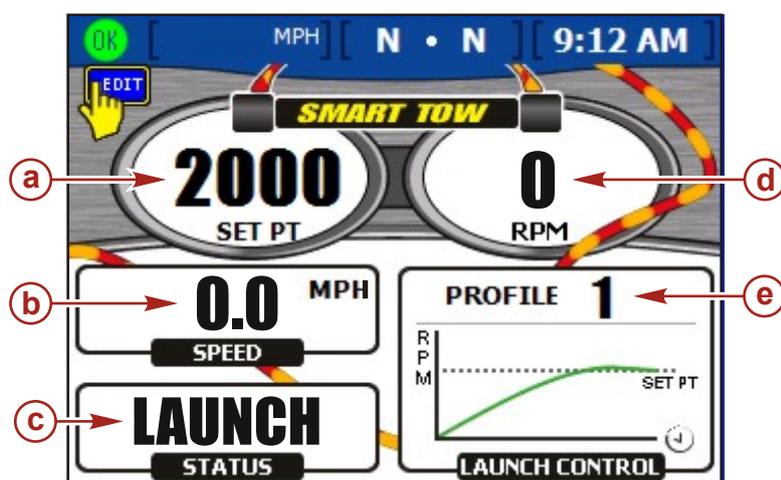
1. Depuis l'écran « CRUISE CONTROL » (Régulateur de vitesse), appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour activer le régulateur de vitesse.
2. Appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour activer la zone « RPM SETPOINT » (Point de consigne du régime).
3. Utiliser les flèches gauche et droite pour définir le régime cible.
4. Appuyer sur la flèche vers le haut pour activer la zone « STATUS » (État).
5. Appuyer sur la flèche gauche ou droite pour régler l'état sur « ENABLED » (Activé).
6. Appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour quitter le mode d'édition.
7. Déplacer la poignée de la commande à distance sur la position pleins gaz pour atteindre le point de consigne du régime moteur.

**REMARQUE :** Alors que le régulateur de vitesse est activé, régler le point de consigne du régime moteur en utilisant le pavé tactile à flèches, ou presser le bouton Enter (Entrée) pour activer la zone du point de consigne du régime moteur, et régler le point de consigne du régime avec les flèches droite et gauche.

## Utilisation de Smart Tow

**REMARQUE :** Smart Tow n'est pas disponible sur certains modèles de VesselView.

L'écran « SMART TOW » permet d'accélérer automatiquement en utilisant un profil de lancement pré-réglé et de régler un régime de croisière maximal pour des performances de sport de remorquage homogènes. Cinq profils de lancement automatiques sont disponibles. Smart Tow n'est pas disponible sur tous les bateaux.



27258

- |  |                                |
|--|--------------------------------|
| <b>a</b> - Point de consigne du régime | <b>d</b> - Régime moteur       |
| <b>b</b> - Vitesse du bateau           | <b>e</b> - Profil de lancement |
| <b>c</b> - Zone d'état de Smart Tow    |                                |

- Le point de consigne du régime est le régime moteur cible lors de l'utilisation de Smart Tow pour réguler la vitesse. Le point de consigne du régime moteur contrôle aussi le régime moteur de croisière cible après le lancement.

**IMPORTANT :** La modification du point de consigne du régime moteur n'affecte pas le profil de lancement actuel sélectionné.

- RPM « LAUNCH CONTROL » (Régime « Commande de lancement ») affiche le profil sélectionné et l'accélération au fil du temps pour ce profil de lancement.
- Status (État) indique si la commande de lancement est activée.

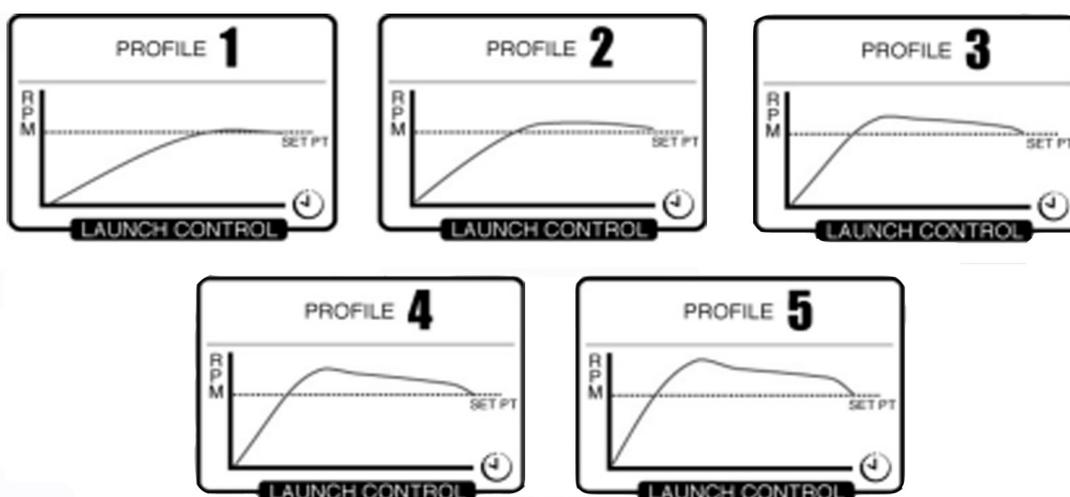
- La vitesse est affichée en utilisant les informations du Pitot, de la roue radiale ou du système GPS.

#### CONFIGURATION DE LA COMMANDE DE LANCEMENT DE SMART TOW

**REMARQUE :** *Smart Tow n'est pas disponible sur certains modèles de VesselView.*

**IMPORTANT :** Ne pas quitter la barre lors de l'utilisation de la commande de lancement de Smart Tow.

1. Depuis l'écran « SMART TOW », appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour activer la zone « RPM SET POINT » (Point de consigne du régime moteur).
2. Utiliser les flèches gauche et droite pour définir un régime maximal.
3. Appuyer sur la flèche vers le bas pour activer la zone « STATUS » (État) de Smart Tow.
4. Appuyer sur la flèche gauche ou droite pour régler l'état sur « OFF » (Arrêté) ou « LAUNCH » (Lancé).
5. Appuyer sur la flèche vers le bas pour activer la zone « LAUNCH CONTROL » (Commande de lancement).
6. Appuyer sur la flèche gauche ou droite pour sélectionner le profil de lancement le mieux adapté à l'application de remorquage considérée. Cinq profils sont disponibles, allant de l'accélération la moins agressive (Profile 1) à l'accélération la plus agressive (Profile 5).



27255

#### Profils de lancement

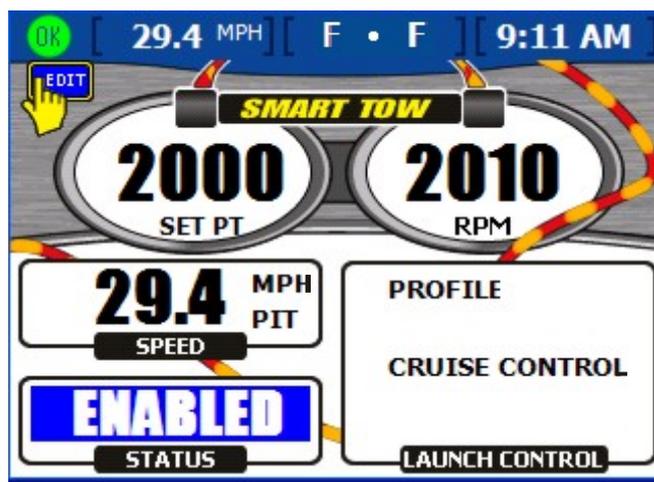
7. Appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour quitter le mode d'édition.
8. Déplacer l'accélérateur sur pleins gaz pour commencer le lancement. La zone «STATUS » (État) affiche « ACTIVE » (Actif) lorsque le lancement est en cours.

#### PARAMÉTRAGE DE LA VITESSE DE CROISIÈRE AVEC SMART TOW

**REMARQUE :** *Smart Tow n'est pas disponible sur certains modèles de VesselView.*

1. Depuis l'écran « SMART TOW », appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour activer la zone « RPM SET POINT » (Point de consigne du régime moteur).
2. Utiliser les flèches gauche et droite pour définir un régime maximal.
3. Appuyer sur la flèche vers le bas pour activer la zone « STATUS » (État) de Smart Tow.

4. Pour activer le régulateur de vitesse, appuyer sur la flèche gauche ou droite pour régler l'état sur « ENABLED » (Activé).



27744

5. Appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour quitter le mode d'édition.
6. Déplacer la poignée de la commande à distance sur la position pleins gaz pour atteindre le point de consigne du régime moteur.

## Section 5 - Bateau

### Table des matières

---

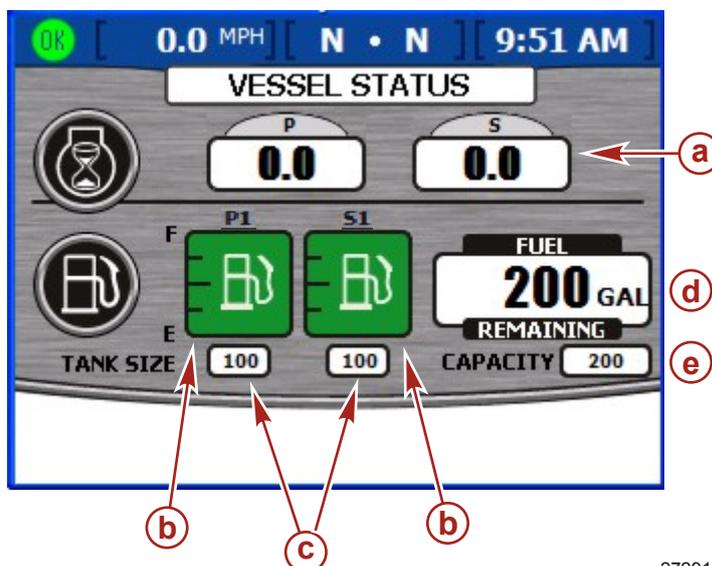
Utilisation des écrans Vessel (Bateau).....	56	Visualisation des données du générateur	
Vérification de l'état du bateau .....	56	.....	59
Vérification de l'état des réservoirs .....	57		
Visualisation de la position de la direction			
.....	58		

---

## Utilisation des écrans Vessel (Bateau)

### Vérification de l'état du bateau

L'écran « VESSEL STATUS » (État du bateau) affiche la durée de fonctionnement du moteur de trois moteurs à essence au maximum ainsi que des informations sur le carburant.



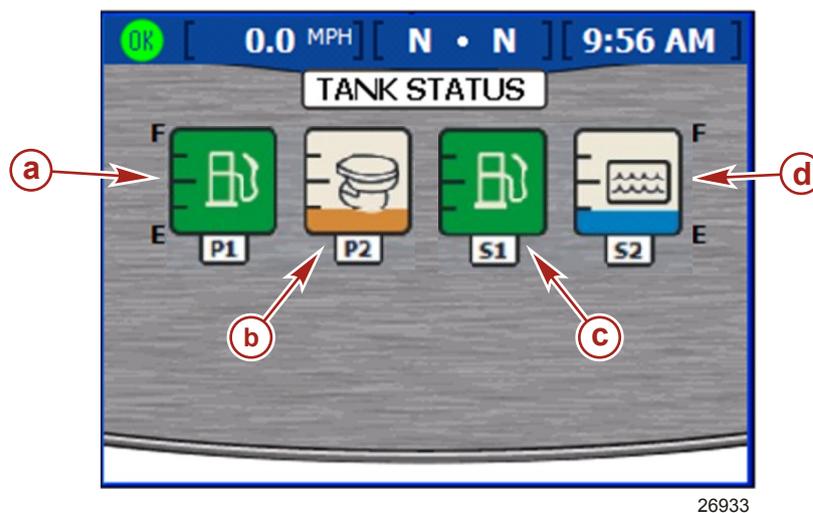
27291

- a** - Durée de fonctionnement du moteur
- b** - Niveaux des réservoirs de carburant
- c** - Tailles des réservoirs de carburant
- d** - Quantité totale de carburant restante
- e** - Capacité totale de carburant

- La durée de fonctionnement du moteur est affichée en heures pour trois moteurs à essence au maximum.
- La quantité restante de carburant est affichée en gallons U.S. par défaut. Pour changer d'unité, consulter **Section 7 – Paramètres**.
- La capacité indique la capacité totale en carburant de tous les réservoirs de carburant disponibles.
- Le carburant restant dans chaque réservoir est affiché dans l'icône de la jauge du réservoir de carburant. La couleur des réservoirs de carburant passe de vert à rouge si le niveau des réservoirs est inférieur au niveau critique.

## Vérification de l'état des réservoirs

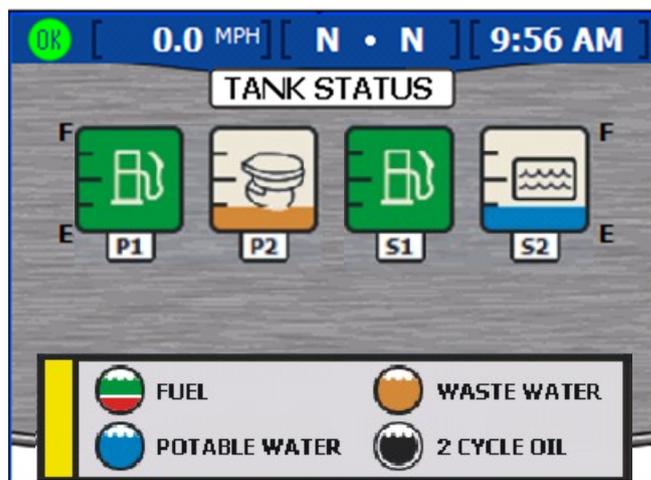
L'écran « TANK STATUS » (État des réservoirs) affiche le contenu et le niveau de chaque réservoir (deux réservoirs par moteur au maximum). Pour configurer les réservoirs affichés sur cet écran, consulter **Section 2 – Paramétrage et étalonnage**.



- 26933
- a** - Réservoir bâbord 1 (P1) ; carburant
  - b** - Réservoir bâbord 2 (P2) ; eaux usées
  - c** - Réservoir tribord 1 (S1) ; carburant
  - d** - Réservoir tribord 2 (S2) ; eau

- Chaque icône de jauge de réservoir indique le type de réservoir : eau, eaux usées, carburant ou huile.
- Les réservoirs sont étiquetés en fonction de leur emplacement. Les étiquettes disponibles sont
  - Tribord 1 (S1), tribord 2 (S2), tribord 3 (S3), tribord arrière (SA) ou tribord avant (SF)
  - Bâbord 1 (P1), bâbord 2 (P2), bâbord 3 (P3), bâbord arrière (PA) ou bâbord avant (PF)
  - Centre 1 (C1), centre 2 (C2), centre 3 (C3), centre arrière (CA) ou centre avant (CF)
- Le contenu de chaque réservoir est codé par couleur :
  - Bleu représente l'eau
  - Marron représente les eaux usées
  - Vert représente l'essence ou le diesel
  - Noir représente l'huile
  - Rouge représente un niveau de carburant critique

**REMARQUE :** Appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour afficher un écran de référence contextuel des couleurs et du contenu des réservoirs affichés. Appuyer sur le bouton Escape (Échap.) pour fermer l'écran contextuel.

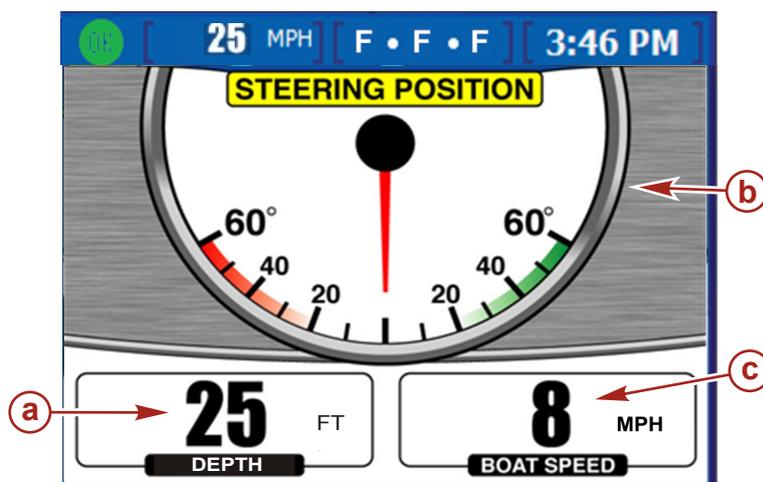


27290

Fenêtre contextuelle Tank status (État des réservoirs)

### Visualisation de la position de la direction

L'écran « STEERING POSITION » (Position de la direction) affiche la position actuelle de la direction en degrés. La position de la direction par défaut peut être réglée de 60 degrés dans chaque direction en changeant la correction. Les zones de données au bas de l'écran peuvent être modifiées pour afficher différentes données. Voir **Section 7 – Paramètres** pour plus d'informations.



35316

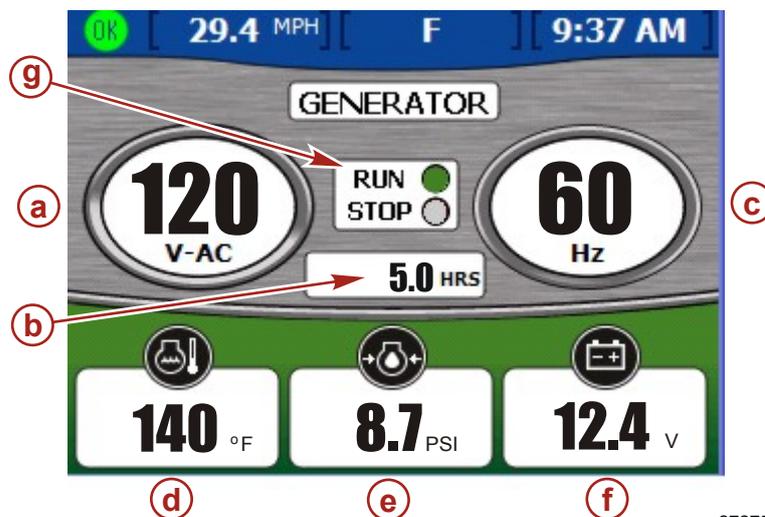
- a** - Profondeur
- b** - Position actuelle de la direction
- c** - Vitesse du bateau

**REMARQUE :** Pour inverser la position de la direction, utiliser l'option « Invert Steering » (Inverser la direction) sur l'écran « Sensors » (Capteurs) du menu « Settings » (Paramètres).

- La position de la direction est affichée en degrés.
- Il est possible de choisir d'afficher la vitesse du bateau, la vitesse du vent, la direction du vent, la profondeur de l'eau ou la position des vitesses. Des variables environnementales peuvent aussi être affichées sur des bateaux équipés de ces capteurs SmartCraft. Pour modifier les zones de données, aller à « MENU » > « SETTINGS » (Paramètres) > « SCREEN OPTIONS » (Options d'écran) > « STEERING » (Direction).

## Visualisation des données du générateur

VesselView permet de consulter des informations de fonctionnement du générateur Onan ou Kohler compatible avec SmartCraft sur l'écran « GENERATOR » (Générateur). Pour démarrer ou arrêter le générateur, utiliser le bouton Enter (Entrée) pour ouvrir la fenêtre contextuelle « Generator » (Générateur).



- 27275
- a** - Tension de sortie du générateur (120 ou 240 V)
  - b** - Heures de fonctionnement du générateur
  - c** - Fréquence de sortie (Hz)
  - d** - Température du moteur du générateur
  - e** - Pression d'huile
  - f** - Tension de la batterie de lancement du générateur
  - g** - Indicateur de fonctionnement

- Le nom du fabricant du générateur est automatiquement affiché en haut de l'écran.
- Si le générateur fonctionne, un témoin vert apparaît près de « RUN » (Marche). Dans le cas contraire, un témoin rouge apparaît près de « STOP ».
- La durée de fonctionnement affiche la durée de fonctionnement du générateur en dixième d'heure jusqu'à 999,9 heures puis en heures entières jusqu'à 99 999 heures.
- La tension de la batterie et la température du moteur sont affichées avec les générateurs Onan et Kohler.
- La pression d'huile est disponible avec les générateurs Onan uniquement.

Notes :

## Section 6 - Environnement et navigation

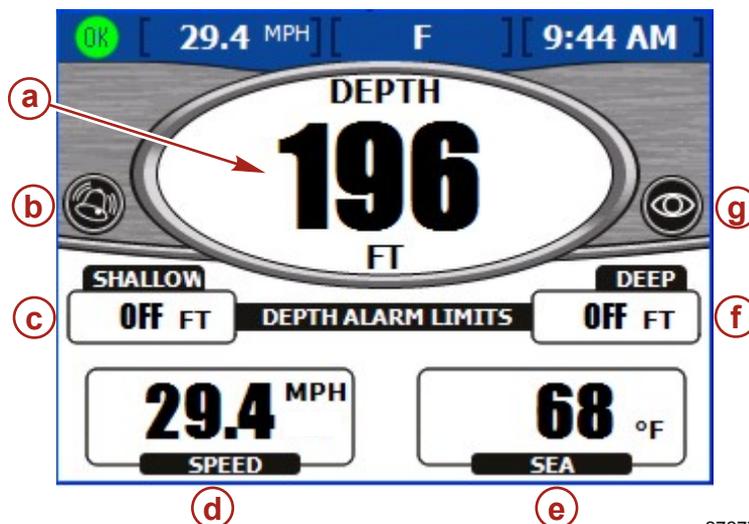
### Table des matières

Utilisation des écrans Environmental (Environnement).....	62	Configuration des alertes de profondeur .....	69
Visualisation de la profondeur et de la température de l'eau .....	62	Visualisation des informations relatives au journal des sorties.....	70
Configuration des alertes de profondeur .....	62	Réinitialisation des valeurs du journal des sorties .....	71
Visualisation des informations relatives au journal des sorties .....	64	Visualisation de la quantité de carburant nécessaire pour atteindre un point de cheminement.....	72
Réinitialisation des valeurs du journal des sorties .....	65	Visualisation des données de navigation.....	73
Visualisation de la quantité de carburant nécessaire pour atteindre un point de cheminement .....	66	Visualisation des données d'Autopilot.....	73
Visualisation des données de navigation .....	67	Attente .....	74
Écrans « Environment and Navigation » (Environnement et Navigation).....	67	Suivi du point de cheminement .....	75
Visualisation de la profondeur et de la température de l'eau.....	68	Séquence de points de cheminement .....	76
		Skyhook .....	77
		Écran Joystick (Manette) .....	79

## Utilisation des écrans Environmental (Environnement)

### Visualisation de la profondeur et de la température de l'eau

L'écran «DEPTH» (Profondeur) permet de consulter la profondeur, la vitesse et la température de l'eau et de régler les alarmes d'eaux profondes et de hauts fonds.



- 27277
- a** - Profondeur réelle
  - b** - Icône d'alarme sonore activée
  - c** - Limite de l'alarme de hauts fonds
  - d** - Vitesse du bateau
  - e** - Température de l'eau de mer
  - f** - Limite de l'alarme des eaux profondes
  - g** - Icône d'alarme visuelle activée

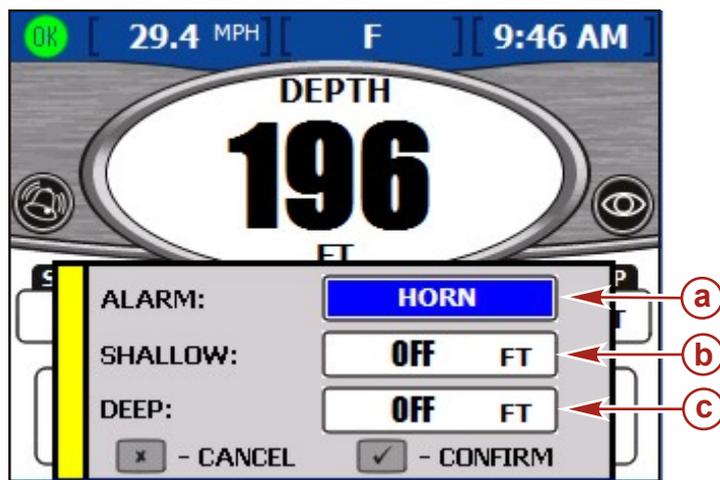
**REMARQUE :** Les alarmes de hauts fonds retentissent même si l'option « Warning Horn Off » (Alarme sonore désactivée) est sélectionnée dans l'écran « Warnings » (Alarmes) du menu « Settings » (Paramètres).

- La profondeur est affichée en pieds par défaut. Pour changer d'unité, consulter **Section 7 – Paramètres**.
- L'écran « DEPTH » (Profondeur) affiche une icône pour indiquer que les alarmes sonores ou visuelles ont été configurées.
- Les alarmes « SHALLOW » (Haut fonds) et « DEEP » (Eaux profondes) sont affichées en fonction du paramétrage de l'écran contextuel des alarmes de profondeur.
- La vitesse est affichée en utilisant les informations du Pitot, de la roue radiale ou du système GPS.
- La température de l'eau de mer est affichée en degrés Fahrenheit par défaut. Si la sonde de température de l'eau de mer n'est pas disponible ou n'est pas connectée, la température affichée est -40° F.

#### CONFIGURATION DES ALERTES DE PROFONDEUR

**REMARQUE :** Toute alarme active est disponible pour consultation en appuyant sur le bouton *Brightness and Alarm* (Luminosité et alarme).

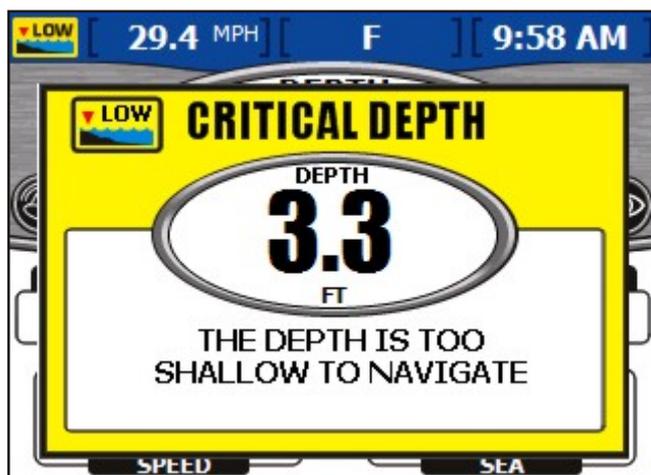
1. Depuis l'écran « DEPTH » (Profondeur), appuyer sur le bouton Enter (Entrée). VesselView affiche l'écran contextuel des alertes de profondeur.



27278

- a - Type d'alarme
- b - Alarme de hauts fonds
- c - Alarme d'eaux profondes

2. Utiliser les flèches gauche et droite pour sélectionner le type d'alarme à configurer. Les options disponibles sont :
  - « BOTH » (Les deux) – Une alarme visuelle et sonore. Une fenêtre contextuelle active s'affiche et le texte de la mesure de la profondeur réelle passe de noir à rouge.
  - « NONE » (Aucune) – Ni alarme sonore, ni alarme visuelle.
  - « VISUAL » (Visuelle) – Une icône d'alarme apparaît dans la barre d'état et une fenêtre contextuelle d'alarme active s'affiche lorsque le niveau d'alerte est atteint. En outre, le texte de mesure de la profondeur réelle passe de noir à rouge. Aucune alerte audible ne se fera entendre.
  - « HORN » (Avertisseur sonore) – Une alarme sonore retentit et une fenêtre contextuelle d'alarme active s'affiche lorsque le niveau d'alerte est atteint. Aucune icône d'alarme visuelle n'apparaîtra dans la barre d'état.



27289

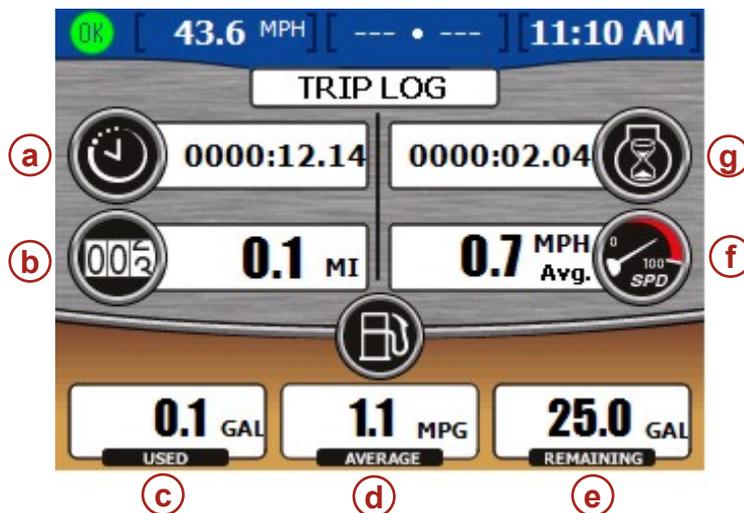
3. Appuyer sur la flèche vers le bas pour passer à la zone « SHALLOW » (Hauts fonds).

**IMPORTANT :** La profondeur est mesurée depuis l'emplacement du capteur de profondeur. Pour la mesurer depuis la quille ou la ligne de flottaison, définir une correction de la profondeur dans l'écran « Offsets » (Corrections) du menu « Settings » (Paramètres). Voir Section 7 – Paramètres pour plus d'informations.

4. Utiliser les flèches gauche et droite pour définir la profondeur à laquelle la réception d'une alarme de hauts fonds est souhaitée.
5. Appuyer sur la flèche vers le bas pour passer à la zone « DEEP » (Eaux profondes).
6. Utiliser la flèche gauche ou droite pour définir la profondeur à laquelle la réception d'une alarme d'eaux profondes est souhaitée.
7. Appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour confirmer les sélections.

### Visualisation des informations relatives au journal des sorties

L'écran « TRIP LOG » (Journal des sorties) permet de consulter la durée, la distance et les performances moyennes depuis la dernière réinitialisation.



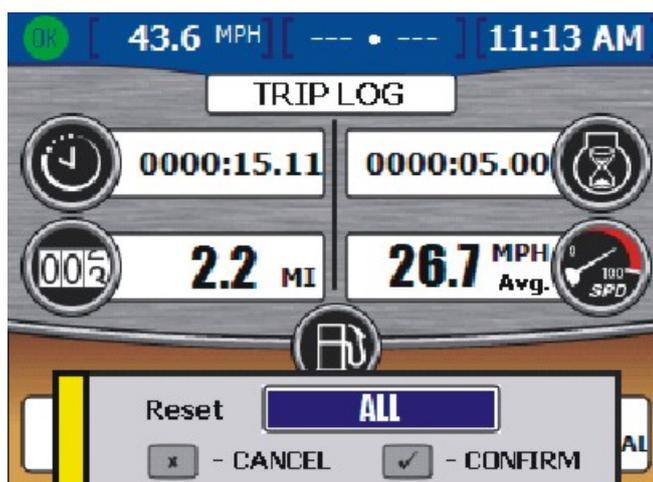
27280

- a** - Durée de la sortie
- b** - Distance parcourue
- c** - Carburant consommé
- d** - Consommation moyenne
- e** - Carburant restant
- f** - Vitesse moyenne
- g** - Durée de fonctionnement du moteur

- Trip Time (Durée de la sortie) est la durée pendant laquelle VesselView a fonctionné depuis la dernière réinitialisation.
- Fuel economy (Consommation moyenne) affiche la consommation moyenne de carburant depuis la dernière réinitialisation. Par défaut, cette donnée est calculée en miles par gallon.
- Fuel used (Carburant consommé) est la quantité totale de carburant consommée de tous les réservoirs depuis la dernière réinitialisation.
- Average speed (Vitesse moyenne) affiche la vitesse moyenne du bateau depuis la dernière réinitialisation.
- Distance indique la distance parcourue depuis la dernière réinitialisation.
- Run time (Durée de fonctionnement) indique le nombre total d'heures pendant lesquelles les moteurs ont tourné depuis la dernière réinitialisation.
- Fuel remaining (Carburant restant) est la quantité totale de carburant restant dans tous les réservoirs. Cette quantité ne peut pas être réinitialisée.

## RÉINITIALISATION DES VALEURS DU JOURNAL DES SORTIES

1. Depuis l'écran « TRIP LOG » (Journal des sorties), appuyer sur le bouton Enter (Entrée). VesselView affiche l'écran contextuel de réinitialisation.

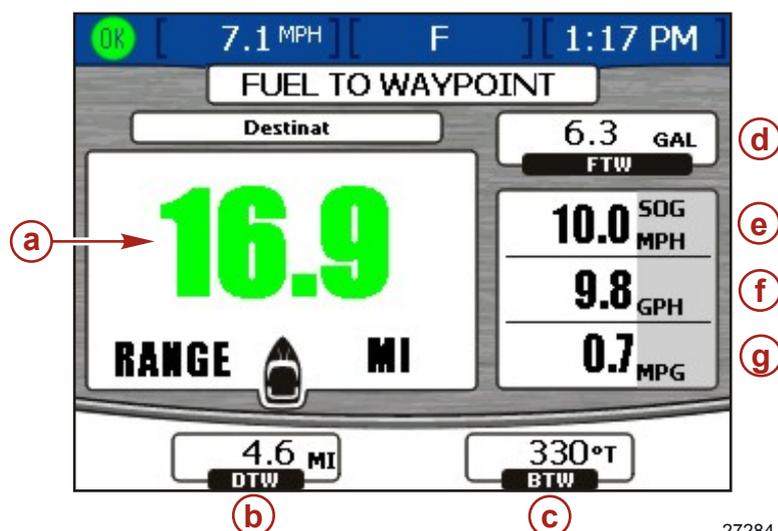


27281

2. Utiliser la flèche gauche ou droite pour choisir la valeur à réinitialiser. La valeur de carburant restant ne peut pas être réinitialisée par le biais de ce menu. Les options disponibles sont :
  - « ALL » (Toutes)
  - « TRIP TIME » (Durée de la sortie)
  - « FUEL ECON » (Consommation moyenne)
  - « FUEL USED » (Consommation de carburant)
  - « AVG SPEED » (Vitesse moyenne)
  - « DISTANCE »
  - « RUN TIME » (Durée de fonctionnement)
3. Appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour confirmer la sélection.

## Visualisation de la quantité de carburant nécessaire pour atteindre un point de cheminement

L'écran « FUEL TO WAYPOINT » (Quantité de carburant nécessaire pour atteindre un point de cheminement) affiche des informations de trajet dynamiques avec un système GPS connecté. La zone Range to waypoint (Autonomie vers un point de cheminement) indique la distance estimée sur laquelle les moteurs tourneront à la vitesse actuelle avec le carburant disponible. Si la distance du point de cheminement est inférieure à l'autonomie vers le point de cheminement, la distance de l'autonomie est verte. Si la distance du point de cheminement est supérieure à l'autonomie vers le point de cheminement, la distance de l'autonomie est rouge. Pour une plus grande précision des données, maintenir le cap vers la destination du point d'acheminement.

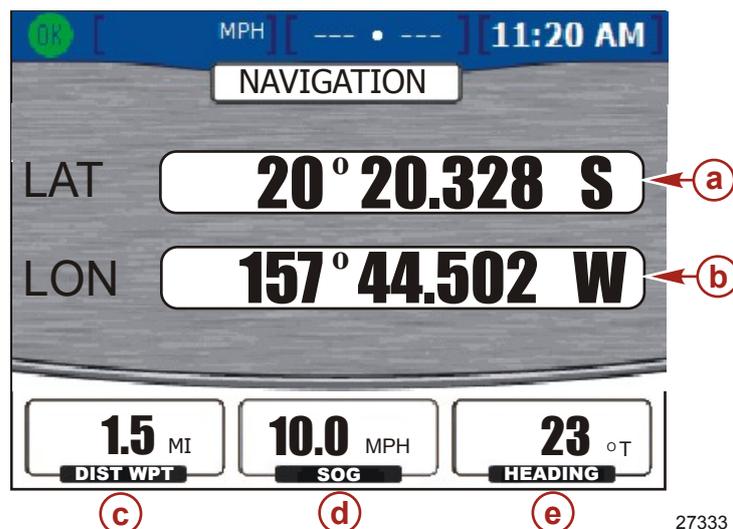


- 27284
- a** - Autonomie vers un point d'acheminement
  - b** - Distance du point de cheminement (DTW)
  - c** - Cap vers le point de cheminement (BTW)
  - d** - Carburant nécessaire pour atteindre un point de cheminement (FTW)
  - e** - Vitesse sur le fond (SOG)
  - f** - Débit total de carburant
  - g** - Consommation moyenne

- Si un point de cheminement a été configuré sur le système GPS, la zone « DTW » [distance to waypoint / distance du point de cheminement] indique la distance restante.
- La zone SOG [speed over ground / vitesse sur le fond] affiche la vitesse du bateau telle que calculée par le système GPS.
- La zone « FTW » [fuel to waypoint / carburant pour atteindre un point de cheminement] indique la quantité estimée de carburant nécessaire pour atteindre un point de cheminement.
- L'écran affiche le taux de débit de carburant total et la consommation moyenne.

## Visualisation des données de navigation

L'écran « NAVIGATION » affiche des informations provenant d'un système GPS connecté ; il n'est disponible que sur les moteurs à essence.



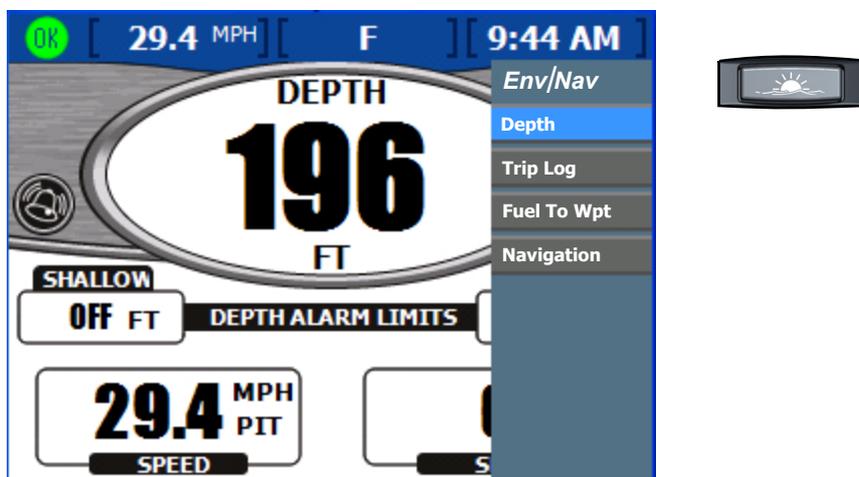
- a** - Latitude
- b** - Longitude
- c** - Distance du point de cheminement (DIST WPT)
- d** - Vitesse sur le fond (SOG)
- e** - Cap GPS

- La latitude et la longitude sont affichées en fonction des données GPS disponibles.
- Si un point de cheminement a été paramétré, la distance du point de cheminement (« DIST WPT ») indique la distance restante.
- La zone SOG [speed over ground / vitesse sur le fond] affiche la vitesse du bateau telle que calculée par le système GPS. En raison du vent et du courant, cette valeur peut varier de la vitesse de navigation.
- Le cap est calculé par le système GPS. En raison du vent et du courant, le cap peut varier de la course sur le fond.

## Écrans « Environment and Navigation » (Environnement et Navigation)

**IMPORTANT :** Les éléments et options de menu VesselView disponibles varient en fonction du type de moteur et selon que les écrans ont été activés ou désactivés manuellement.

Les écrans Environment and Navigation (Environnement et navigation) affichent des informations relatives à l'environnement telles que la profondeur et la température de l'eau. Si un système de positionnement mondial (GPS) est installé, les données de navigation disponibles comprennent également la latitude et la longitude actuelles. Si la source GPS est un traceur graphique, la zone FTW (carburant pour atteindre le point de cheminement) affichera un témoin vert si les réserves en carburant sont suffisantes pour atteindre le point de cheminement.

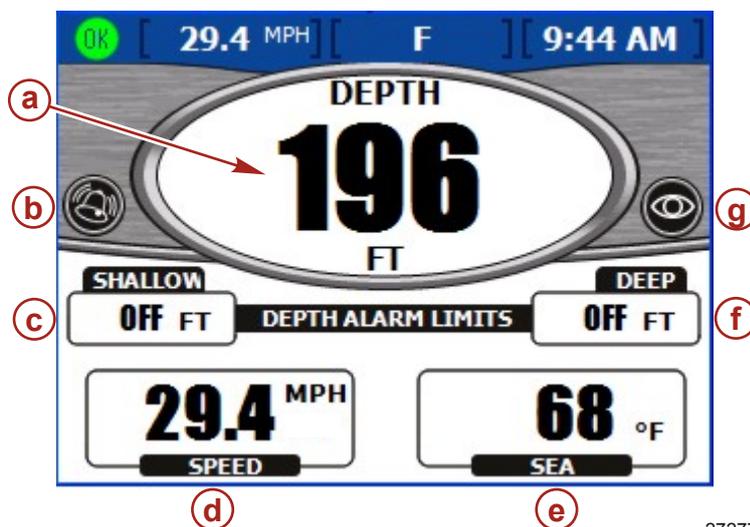


32710

**IMPORTANT :** Les écrans figurant dans le menu « Env/Nav » (Environnement et navigation) sont fonctions de la configuration du bateau et d'autres composants connectés au VesselView. Par exemple, VesselView n'affichera pas de données de carburant pour atteindre le point de cheminement si la source GPS connectée au VesselView n'est pas dotée d'une fonctionnalité de traceur graphique.

## Visualisation de la profondeur et de la température de l'eau

L'écran «DEPTH» (Profondeur) affiche la profondeur, la vitesse et la température de l'eau et permet de régler les alarmes d'eaux profondes et de hauts fonds.



27277

- a - Profondeur réelle
- b - Icône d'alarme sonore activée
- c - Limite de l'alarme de hauts fonds
- d - Vitesse du bateau
- e - Température de l'eau de mer
- f - Limite de l'alarme des eaux profondes
- g - Icône d'alarme visuelle activée

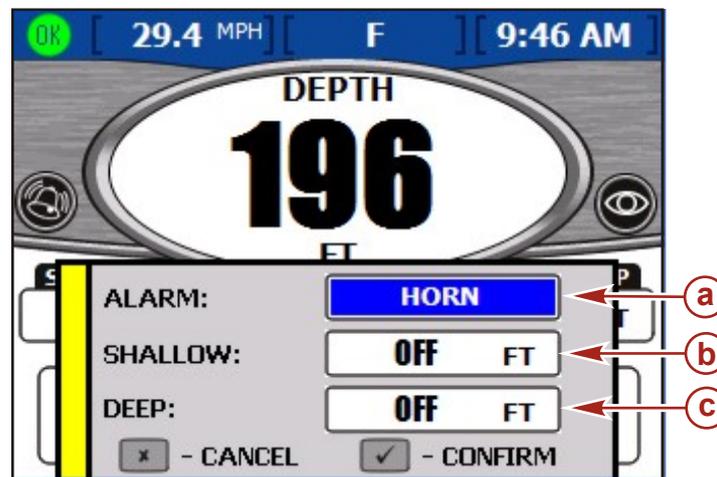
**REMARQUE :** Les alarmes de hauts fonds retentissent même si l'option « Warning Horn Off » (Alarme sonore désactivée) est sélectionnée dans l'écran « Warnings » (Alarmes) du menu « Settings » (Paramètres).

- La profondeur est affichée en pieds par défaut. Pour changer d'unité, consulter **Section 7 – Paramètres**.
- L'écran « DEPTH » (Profondeur) affiche une icône pour indiquer que les alarmes sonores ou visuelles ont été configurées.
- Les alarmes « SHALLOW » (Haut fonds) et « DEEP » (Eaux profondes) sont affichées en fonction du paramétrage de la fenêtre contextuelle des alarmes de profondeur.
- La vitesse est affichée en utilisant les informations du Pitot, de la roue radiale ou du système GPS.
- La température de l'eau de mer est affichée en degrés Fahrenheit par défaut. Si la sonde de température de l'eau de mer n'est pas disponible ou n'est pas connectée, la température par défaut affichée est -40° F.

### Configuration des alertes de profondeur

**REMARQUE :** Toute alarme active est disponible pour consultation en appuyant sur le bouton *Brightness and Alarm (Luminosité et alarme)*.

1. Depuis l'écran « DEPTH » (Profondeur), appuyer sur le bouton Enter (Entrée). VesselView affiche l'écran contextuel des alertes de profondeur.



27278

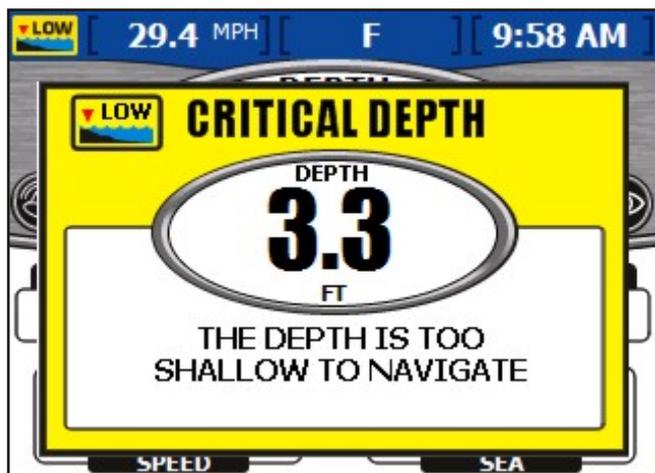
**a** - Type d'alarme

**c** - Alarme d'eaux profondes

**b** - Alarme de hauts fonds

2. Utiliser la flèche gauche ou droite pour sélectionner le type d'alarme à configurer. Les options disponibles sont :
  - « BOTH » (Les deux) – Une alarme visuelle et sonore. Une fenêtre contextuelle active s'affiche et le texte de la mesure de la profondeur réelle passe de noir à rouge.
  - « NONE » (Aucune) – Ni alarme sonore, ni alarme visuelle.
  - « VISUAL » (Visuelle) – Une icône d'alarme apparaît dans la barre d'état et une fenêtre contextuelle d'alarme active s'affiche lorsque le niveau d'alerte est atteint. En outre, le texte de mesure de la profondeur réelle passe de noir à rouge. Aucune alerte audible ne se fera entendre.

- « HORN » (Avertisseur sonore) – Une alarme sonore retentit et une fenêtre contextuelle d'alarme active s'affiche lorsque le niveau d'alerte est atteint. Aucune icône d'alarme visuelle n'apparaîtra dans la barre d'état.



27289

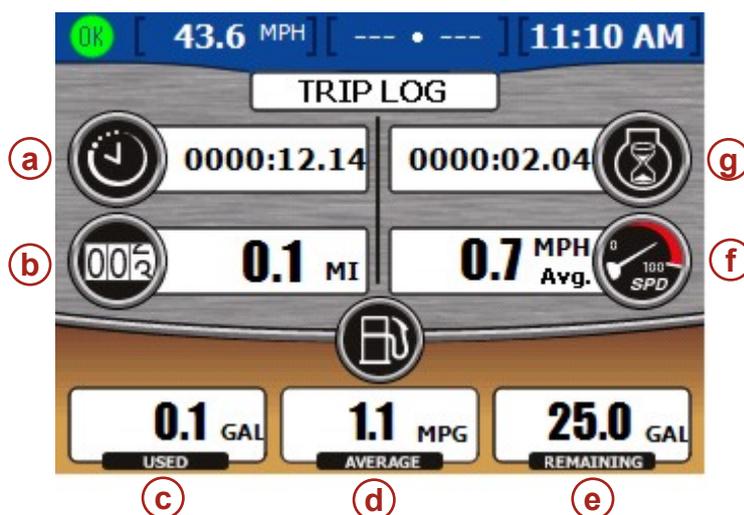
3. Appuyer sur la flèche vers le bas pour passer à la zone « SHALLOW » (Hauts fonds).

**IMPORTANT :** La profondeur est mesurée depuis l'emplacement du capteur de profondeur. Pour la mesurer depuis la quille ou la ligne de flottaison, définir une correction de la profondeur dans l'écran « Offsets » (Corrections) du menu « Settings » (Paramètres). Voir Section 7 – Paramètres pour plus d'informations.

4. Utiliser les flèches gauche et droite pour définir la profondeur à laquelle la réception d'une alarme de hauts fonds est souhaitée.
5. Appuyer sur la flèche vers le bas pour passer à la zone « DEEP » (Eaux profondes).
6. Utiliser la flèche gauche ou droite pour définir la profondeur à laquelle la réception d'une alarme d'eaux profondes est souhaitée.
7. Appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour confirmer les sélections.

## Visualisation des informations relatives au journal des sorties

L'écran « TRIP LOG » (Journal des sorties) permet de consulter la durée, la distance et les performances moyennes depuis la dernière réinitialisation.



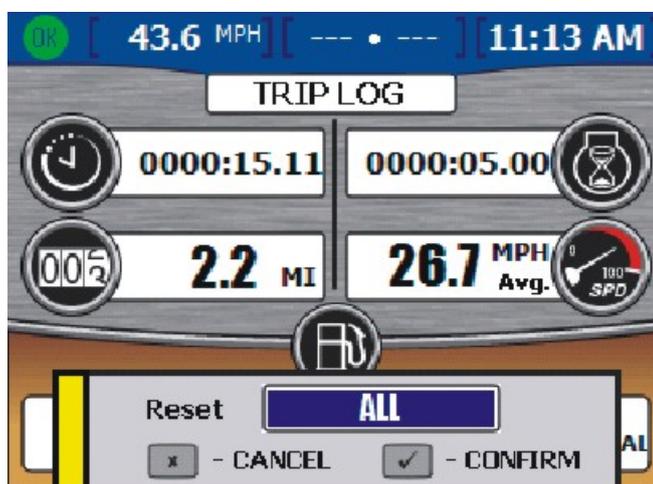
27280

- a** - Durée de la sortie
- b** - Distance parcourue
- c** - Carburant consommé
- d** - Consommation moyenne
- e** - Carburant restant
- f** - Vitesse moyenne
- g** - Durée de fonctionnement du moteur

- Trip Time (Durée de la sortie) est la durée pendant laquelle VesselView a fonctionné depuis la dernière réinitialisation.
- Fuel economy (Consommation moyenne) affiche la consommation moyenne de carburant depuis la dernière réinitialisation. Par défaut, cette donnée est calculée en miles par gallon.
- Fuel used (Carburant consommé) est la quantité totale de carburant consommée de tous les réservoirs depuis la dernière réinitialisation.
- Average speed (Vitesse moyenne) affiche la vitesse moyenne du bateau depuis la dernière réinitialisation.
- Distance indique la distance parcourue depuis la dernière réinitialisation.
- Run time (Durée de fonctionnement) indique le nombre total d'heures pendant lesquelles les moteurs ont tourné depuis la dernière réinitialisation.
- Fuel remaining (Carburant restant) est la quantité totale de carburant restant dans tous les réservoirs. Cette quantité ne peut pas être réinitialisée.

### Réinitialisation des valeurs du journal des sorties

1. Depuis l'écran « TRIP LOG » (Journal des sorties), appuyer sur le bouton Enter (Entrée). VesselView affiche l'écran contextuel de réinitialisation.



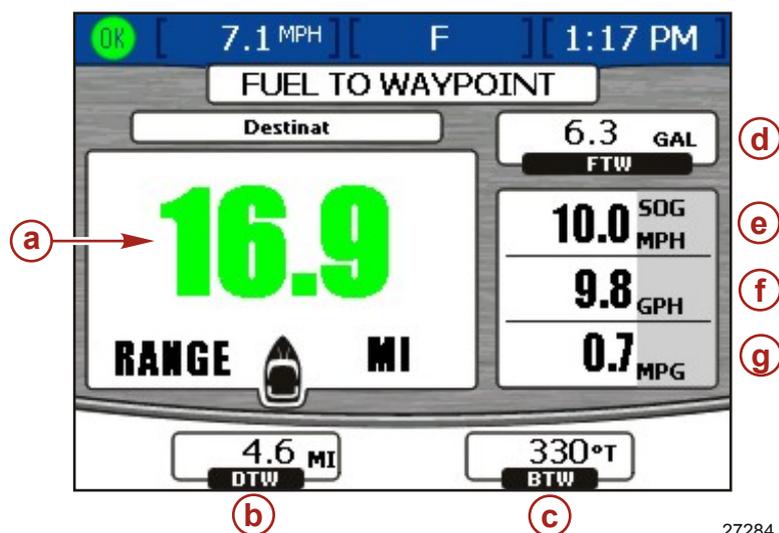
27281

2. Appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour confirmer le choix de réinitialiser l'écran du journal des sorties ou appuyer sur le bouton Escape (Échap.) pour annuler la réinitialisation.

**REMARQUE :** La valeur de carburant restant ne peut pas être réinitialisée par le biais de ce menu.

## Visualisation de la quantité de carburant nécessaire pour atteindre un point de cheminement

L'écran « FUEL TO WAYPOINT » (Quantité de carburant nécessaire pour atteindre un point de cheminement) affiche des informations de trajet dynamiques avec un système GPS connecté. Le champ Range to waypoint (Autonomie vers un point de cheminement) indique la distance estimée sur laquelle les moteurs tourneront à la vitesse actuelle avec le carburant disponible. Si la distance du point de cheminement est inférieure à l'autonomie vers le point de cheminement, la distance de l'autonomie est verte. Si la distance du point de cheminement est supérieure à l'autonomie vers le point de cheminement, la distance de l'autonomie est rouge. Pour une plus grande précision des données, maintenir le cap vers la destination du point de cheminement.

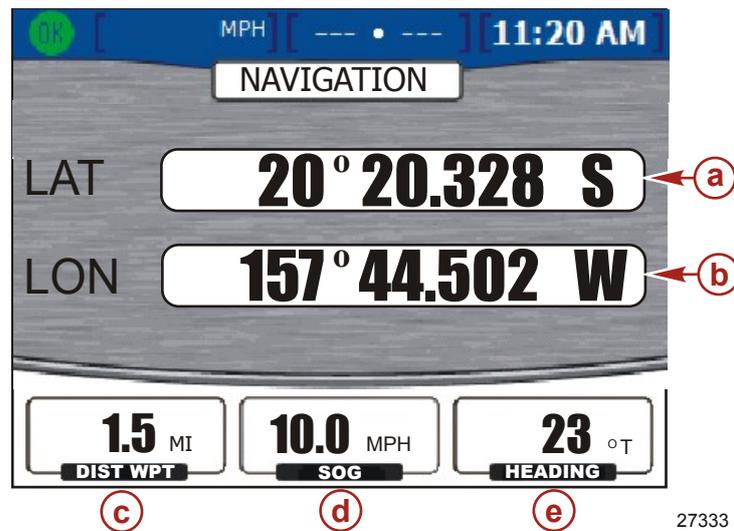


- 27284
- a** - Autonomie vers un point de cheminement
  - b** - Distance du point de cheminement (DTW)
  - c** - Cap vers le point de cheminement (BTW)
  - d** - Carburant nécessaire pour atteindre un point de cheminement (FTW)
  - e** - Vitesse sur le fond (SOG)
  - f** - Débit total de carburant
  - g** - Consommation moyenne

- Si un point de cheminement a été configuré sur le système GPS, la zone « DTW » [distance to waypoint / distance du point de cheminement] indique la distance restante.
- La zone SOG [speed over ground / vitesse sur le fond] affiche la vitesse du bateau telle que calculée par le système GPS.
- La zone « FTW » [fuel to waypoint / carburant pour atteindre un point de cheminement] indique la quantité estimée de carburant nécessaire pour atteindre un point de cheminement.
- L'écran affiche le taux de débit de carburant total et la consommation moyenne.

## Visualisation des données de navigation

L'écran « NAVIGATION » affiche des informations provenant d'un système GPS connecté ; il n'est disponible que sur les moteurs à essence.



- a** - Latitude
- b** - Longitude
- c** - Distance du point de cheminement (DIST WPT)
- d** - Vitesse sur le fond (SOG)
- e** - Cap GPS

- La latitude et la longitude sont affichées en fonction des données GPS disponibles.
- Si un point de cheminement a été paramétré, la distance du point de cheminement (« DIST WPT ») indique la distance restante.
- La zone SOG [speed over ground / vitesse sur le fond] affiche la vitesse du bateau telle que calculée par le système GPS. En raison du vent et du courant, cette valeur peut varier de la vitesse de navigation.
- Le cap est calculé par le système GPS. En raison du vent et du courant, le cap peut varier de la course sur le fond.

## Visualisation des données d'Autopilot

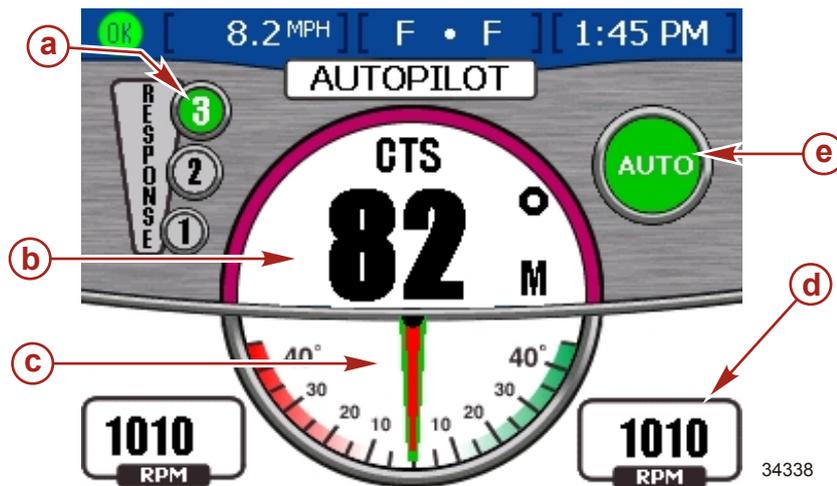
Autopilot est un système totalement intégré qui utilise un capteur GPS, un traceur graphique compatible NMEA 0183 fourni par le client, une centrale inertielle (IMU), la barre électronique associé à Vessel View, une manette et le pavé tactile Precision Pilot ou Axis.

À l'aide du pavé tactile, le pilote est en mesure de baliser l'itinéraire souhaité par des points de cheminement ; le bateau empruntera ce cheminement ainsi tracé.

**REMARQUE :** *Autopilot n'opérera pas de virage lorsque le mode Track Waypoint (Suivi de point de cheminement) est activé. La fonction de virage n'est disponible qu'en mode Auto Heading (Cap automatique).*

- Les fonctions d'Autopilot ne sont disponibles qu'à partir du pavé tactile Precision Pilot (Pilote de précision) ou Axis.
- Lorsque Autopilot est activé, les écrans Autopilot apparaissent sur VesselView pendant trois secondes, sauf étalonnage contraire.

- La commande de niveau de réponse permet de paramétrer l'agressivité des corrections à apporter. « 1 » est pour des conditions calmes, « 2 » pour des conditions modérées et « 3 » pour des conditions difficiles.



- a - Niveau de réponse
- b - Cap compas
- c - Référence d'angle des embases
- d - Régime moteur
- e - Icône Autopilot

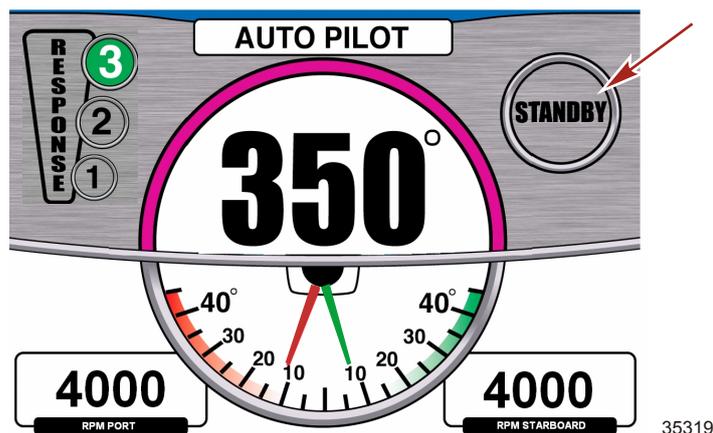
- Si un bouton quelconque de VesselView est appuyé, l'écran « AUTOPILOT » disparaît de l'affichage, à moins que l'écran « AUTOPILOT » n'ait été sélectionné à partir du menu Environment and Navigation (Environnement et navigation) de VesselView.
- Les boutons « TURN » (Virage) du pavé tactile Precision Pilot ou Axis fournissent une correction de cap de 10° à chaque pression vers bâbord ou tribord.
- La manette fournit une correction de cap de 1° à chaque pression vers bâbord ou vers tribord.

Le volant semble être verrouillé en position de cliquet lorsque « AUTO » ou « TRACK » sont activés. Une force d'environ 3,4 à 4,5 kg (8–10 lb) est nécessaire pour surmonter ce cliquet. La neutralisation manuelle de la force de cliquet du volant place automatiquement Autopilot en mode d'attente.

### Attente

- En mode d'attente, l'indicateur affiche une valeur de compas numérique ainsi que l'angle des embases lorsqu'elles sont engagées.
- La valeur du compas est le cap réel tel que défini par la centrale inertielle.
- Sur le côté droit de l'écran, l'icône « OFF » (Désactivé) indique qu'Autopilot n'est pas activé.

**REMARQUE :** Les fonctions d'Autopilot sont pas toutes disponibles lorsque les fonctions DTS sont activées. Désactiver les fonctions DTS avant d'utiliser les fonctions d'Autopilot.



Écran Standby (Attente) de VesselView

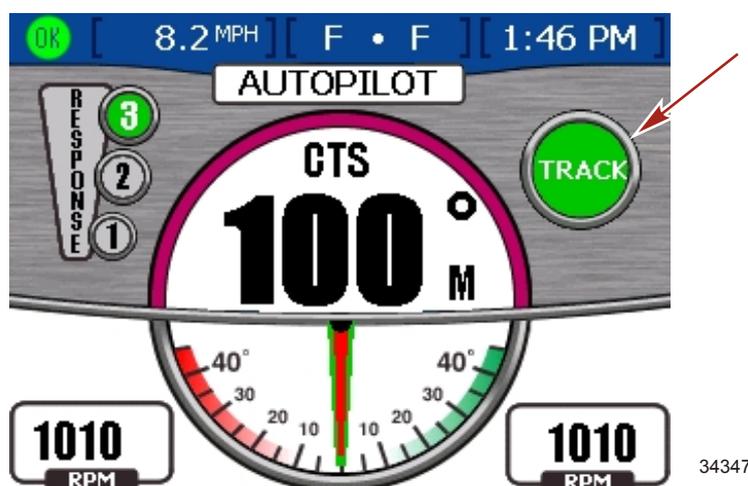
### Suivi du point de cheminement

**▲ AVERTISSEMENT**

Lorsque certains modes de Precision Pilot (Pilote de précision) – « Auto Heading » (Cap automatique), « Track Waypoint » (Suivi de point de cheminement) et « Waypoint Séquence » (Séquence de points de cheminement) – sont utilisés, le bateau suit un parcours prédéfini. Le bateau ne réagit pas automatiquement aux dangers constitués par d'autres bateaux, obstacles, nageurs ou relief sous-marin. Une collision peut endommager le bateau, causer des blessures graves, voire mortelles. Le pilote doit rester à la barre, prêt à éviter les dangers et avertir les autres des changements de cap.

Le suivi d'un point de cheminement requiert l'intégration d'un traceur graphique. Appuyer sur le bouton « TRACK WAYPOINT » (Suivi de point de cheminement) du pavé tactile ; l'icône « AUTO » s'allume et un bip unique retentit indiquant que la fonction de suivi de point de cheminement est activée. Le pilotage automatique va vers le premier point de cheminement de l'itinéraire du traceur graphique. Deux bips retentissent si Track Waypoint (Suivi de point de cheminement) ne s'enclenche pas.

**IMPORTANT :** Le mode Track Waypoint (Suivi de point de cheminement) ne fait pas tourner le bateau automatiquement lorsqu'un point de cheminement est atteint.



Séquence de points de cheminement

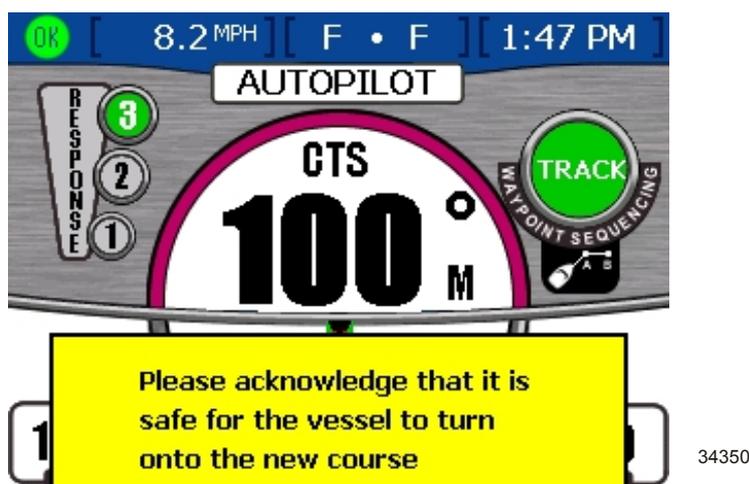
**⚠ AVERTISSEMENT**

Lorsque certains modes de Precision Pilot (Pilotage de précision) – « Auto Heading » (Cap automatique), « Track Waypoint » (Suivi de point de cheminement) et « Waypoint Séquence » (Séquence de points de cheminement) – sont utilisés, le bateau suit un parcours prédéfini. Le bateau ne réagit pas automatiquement aux dangers constitués par d'autres bateaux, obstacles, nageurs ou relief sous-marin. Une collision peut endommager le bateau, causer des blessures graves, voire mortelles. Le pilote doit rester à la barre, prêt à éviter les dangers et avertir les autres des changements de cap.

Lorsque le bateau entre dans la zone d'arrivée à un point de cheminement du traceur graphique, un court bip est émis et le témoin du bouton « WAYPOINT SEQUENCE » (Séquence de points de cheminement) du pavé tactile clignote, informant le pilote qu'il doit tourner. Si le mode Waypoint Sequence (Séquence de points de cheminement) n'est pas activé, l'icône « WAYPOINT SEQUENCE » (Séquence de points de cheminement) clignote à la zone d'arrivée.



VesselView affiche un écran contextuel invitant le pilote à confirmer l'arrivée au point de cheminement. Le pilote doit déterminer s'il peut tourner en toute sécurité.



Si c'est le cas, appuyer sur le bouton « WAYPOINT SEQUENCE » (Séquence de points de cheminement) pour indiquer que le bateau peut virer automatiquement en toute sécurité et effectuer la manœuvre pour le nouvel itinéraire. Si le point de cheminement n'est pas approuvé, le bateau garde le cap actuel. Si le bateau n'est pas dans une zone d'arrivée d'un point de cheminement préalablement défini, le mode « WAYPOINT SEQUENCE » (Séquence de points de cheminement) commence automatiquement à identifier les points de cheminement de l'itinéraire. Accepter l'information présentée par l'écran contextuel d'avertissement et appuyer sur le bouton Check (Coche). À la fin de la course définie par Track Waypoint (Suivi de point de cheminement), entrer un nouvel itinéraire ou prendre le contrôle du bateau. Sinon, le bateau revient en mode de cap automatique et continue sur le cap antérieur.



## Skyhook

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

Skyhook désigne un système de propulsion équipé d'une ancre électronique. Skyhook maintient automatiquement le cap et la position du bateau. Le système de commande informatisé active automatiquement les embases pour que le bateau reste sur une position et maintient le bateau stable sans qu'il soit nécessaire d'utiliser des ancres ou des cordages. Il ne faut pas activer Skyhook si des personnes se trouvent dans l'eau à proximité du bateau.

Sur la majorité des bateaux, l'ancre électronique Skyhook a des capacités limitées de résister à des courants supérieurs à 2 nœuds (2,3 MPH) quand le bateau prèle son flanc au courant. Si des déplacements latéraux du bateau sont observés alors que l'ancre électronique Skyhook est enclenchée, déplacer la proue ou la poupe dans le sens du courant pour en limiter les effets.

Le système d'ancre électronique Skyhook réagit en fonction d'un récepteur GPS opérationnel et d'une centrale inertielle (IMU). Il peut arriver, en fonction de l'angle avec le satellite ou d'obstruction, que le GPS ne soit pas disponible à ce moment-là. En cas d'indisponibilité du GPS, Skyhook continue de fonctionner pendant 10 secondes, mais se désengage automatiquement si la disponibilité du GPS reste interrompue. En cas de désengagement, un avertissement sonore retentit et le voyant du bouton « SKYHOOK » du pavé tactile s'éteint.

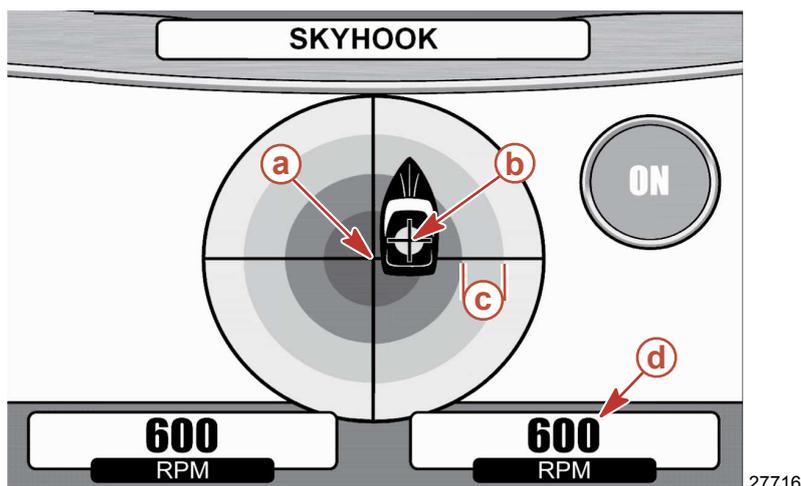
Le bon fonctionnement de l'ancre électronique Skyhook dépend en grande partie du fonctionnement du système GPS embarqué. Un système GPS est précis dans la limite de 3 mètres (10 ft) lors de la réception d'une correction du Wide Area Augmentation System (WAAS). WAAS est un système de satellites et de stations au sol qui fournit des corrections du signal du GPS, pour permettre un positionnement plus précis de celui-ci. Si l'information WAAS n'est pas disponible, le bateau est maintenu dans une distance de 20 mètres (60 feet) de la position souhaitée.

Skyhook n'est pas recommandé pour les manœuvres d'amarrage ou à proximité de nageurs. Après avoir enclenché Skyhook, VesselView affichera un écran d'avertissement contextuel indiquant une hélice et une personne dans l'eau.



- En mode Skyhook le voyant « ON » (Activé) s'allume, un bip court retentit et l'écran affiche le régime moteur, un objectif réticule et l'icône d'un bateau.
- L'angle de rotation du bateau affiche une erreur de lacet :
  - Une erreur de lacet égale à zéro montre le bateau pointant vers le haut.
  - Une erreur de lacet positive amène le bateau à tourner dans le sens anti-horaire.
  - Une erreur de lacet négative amène le bateau à tourner dans le sens horaire.
- Le déplacement horizontal et vertical d'un bateau à partir du réticule est proportionnel à l'erreur de position enregistrée par le GPS.
- Chaque gradation de couleur dans le réticule de l'écran VesselView correspond à une erreur de 5 m. Si le bateau dépasse 20 m d'erreur, il est alors situé en bordure du cercle. Les ordinateurs à bord du bateau continueront d'effectuer des corrections jusqu'à ce que Skyhook soit désactivé.

- Skyhook enclenche les moteurs et les embases automatiquement. Ne pas laisser les personnes dans l'eau s'approcher du bateau lorsque Skyhook est enclenché.



- a** - Emplacement où Skyhook est configuré
- b** - Endroit où se trouve le bateau par rapport à son emplacement prédéfini
- c** - Gradation de 5 mètres
- d** - Régime moteur

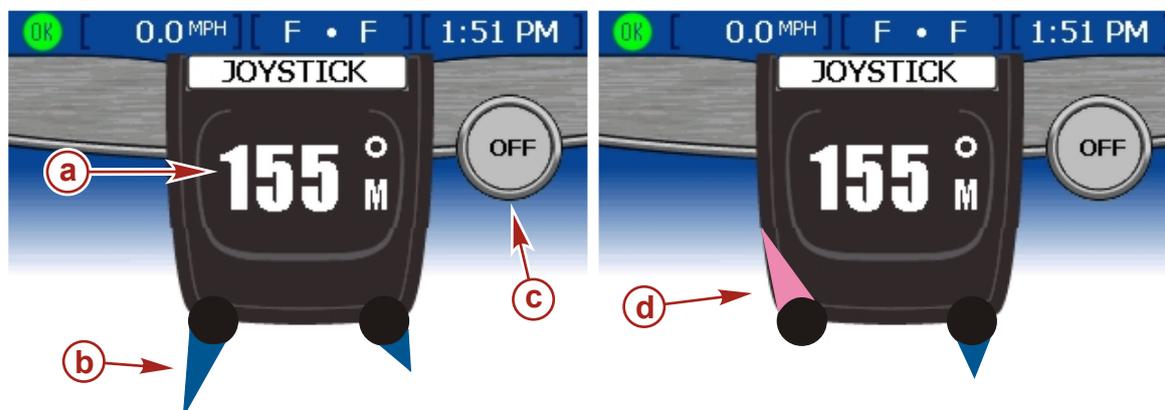
- Un bip court retentit quand Skyhook est désactivé ou que le signal du GPS est perdu.

### ⚠ AVERTISSEMENT

Lorsque Skyhook est activé, le bateau reste dans une position prédéfinie ; toutefois Skyhook peut se désactiver de façon imprévue. Lorsque Skyhook se désactive, le bateau ne se maintient pas dans la position prédéfinie et peut dériver, ce qui peut causer des dommages ou des blessures. Le pilote à la barre doit être en mesure de prendre le contrôle du bateau lors de l'utilisation de Skyhook.

### Écran Joystick (Manette)

L'écran « JOYSTICK » (Manette) fournit une représentation visuelle de la direction et de la poussée des embases ainsi que le cap compas du bateau. Les flèches sur les embases indiquent la direction de la poussée : bleu pour une poussée vers l'avant ; rose vers l'arrière. La longueur de la barre de poussée indique le niveau de poussée appliqué. La couleur de l'icône passera au vert à l'activation de la manette.



- a** - Cap compas du bateau
- b** - Niveau de poussée vers l'avant
- c** - Icône indicateur « OFF » (Désactivé) ou « ON » (Activé)
- d** - Niveau de poussée vers l'arrière

Notes :

## Section 7 - Paramètres

### Table des matières

---

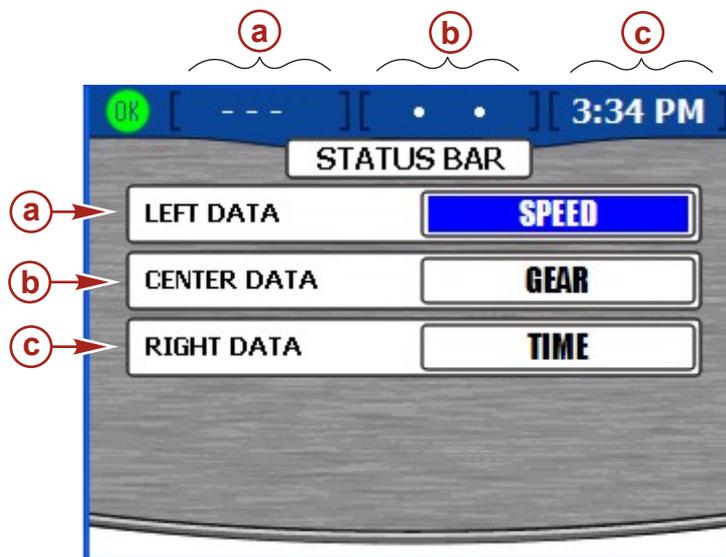
Options d'écran.....	82	Capteurs.....	86
Barre d'état .....	82	Avertissements.....	87
Direction .....	83	Unités.....	88
Horloge/éclairage.....	84	Unités 2.....	89
Préférences.....	85	Corrections.....	90

---

## Options d'écran

## Barre d'état

La « STATUS BAR » (Barre d'état) est située en haut de l'écran et est divisée en trois zones de données différentes. La barre d'état peut être organisée sous le menu « Setup » (Paramétrage) en sélectionnant « Settings » (Paramètres) puis « Screen Options » (Options d'écran) puis en sélectionnant « Status bar » (Barre d'état).



27132

a - Données de gauche

c - Données de droite

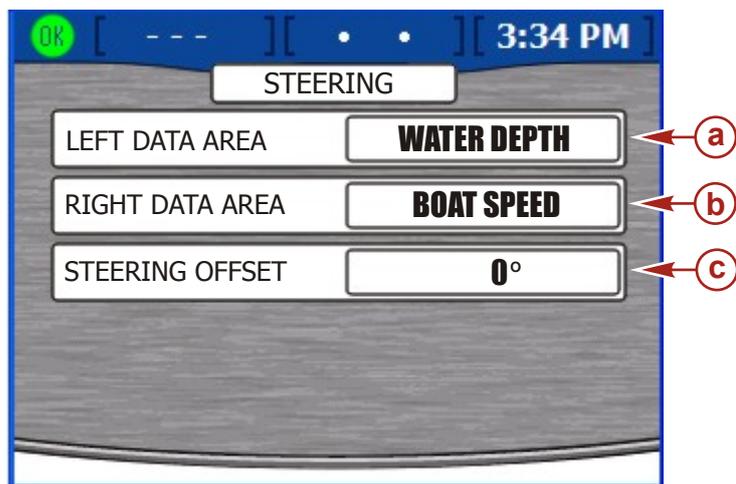
b - Données du centre

1. Une fois dans l'écran de paramétrage « STATUS BAR » (Barre d'état), la zone « LEFT DATA » (Données de gauche) sera mise en surbrillance en bleu.
2. Appuyer sur les flèches droite et gauche pour faire défiler les données d'affichage disponibles. Les données disponibles pour l'affichage sont :
  - « SPEED » (Vitesse) – Vitesse du bateau
  - « SPD OVR GRD » (Vitesse sur le fond) – Vitesse sur le fond (GPS)
  - « SEA TEMP » (Température de l'eau de mer) – Température de l'eau de mer
  - « GEAR » (Vitesse) – Position du levier d'inversion de marche
  - « FUEL USAGE » (Consommation de carburant) – Carburant consommé
  - « FUEL LEVEL » (Niveau de carburant) – Niveau des réservoirs de carburant
  - « DEPTH » (Profondeur) – Profondeur de l'eau
  - « CRS OVR GRD » (Course sur le fond) – Course sur le fond (GPS)
  - « BRNG TO WP » (Cap vers le point de cheminement) – Cap vers le point de cheminement (GPS)
  - « AIR TEMP » (Température de l'air) – Température de l'air
  - « VOLTS » – Tension de batterie
  - « TIME » (Heure) – Horloge
3. Appuyer sur la flèche vers le bas pour passer à la zone « CENTER DATA » (Données centrales).
4. Appuyer sur les flèches droite et gauche pour faire défiler les données d'affichage disponibles.
5. Appuyer sur la flèche vers le bas pour passer à la zone « RIGHT DATA » (Données de droite).

6. Appuyer sur les flèches droite et gauche pour faire défiler les données d'affichage disponibles.
7. Une fois que les données affichées ont été choisies, appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour enregistrer ces paramètres.

## Direction

Le menu « STEERING » (Direction) permet de configurer les données d'affichage dans l'écran VesselView « STEERING POSITION » (Position de la direction). Les données de direction peuvent être organisées sous le menu « Setup » (Paramétrage) en sélectionnant « Settings » (Paramètres) puis « Screen Options » (Options d'écran) puis en sélectionnant « Steering » (Direction). Voir **Section 5 – Bateau**.



27273

- a** - Zone du champ de données gauche      **c** - Zone de correction de direction  
**b** - Zone du champ de données droite

1. Utiliser sur la flèche gauche ou droite pour faire défiler les options dans la zone « LEFT DATA AREA » (Champ de données gauche). Choisir quelles informations afficher dans la zone apparaissant dans la partie inférieure gauche de l'écran de position de la direction. Les options disponibles sont :
  - « BOAT SPEED » (Vitesse du bateau) – Vitesse du bateau
  - « WIND DIR » (Direction du vent) – Direction du vent
  - « WATER DEPTH » (Profondeur de l'eau) – Profondeur de l'eau
  - « GEAR POS » (Vitesse sélectionnée) – Positions du levier d'inversion de marche
  - « WIND SPEED » (Vitesse du vent) – Vitesse du vent
2. Appuyer sur la flèche vers le bas pour passer à la zone « RIGHT DATA AREA » (Champ de données de droite).
3. Utiliser la flèche gauche ou droite pour choisir quelles information afficher dans la zone apparaissant dans la partie inférieure droite de l'écran de position de la direction.
4. Appuyer sur la flèche vers le bas pour passer à la zone « STEERING OFFSET » (Correction de la direction).
5. Utiliser la flèche gauche ou droite pour régler la position de la direction jusqu'à 60 degrés dans chaque direction.
6. Appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour enregistrer ces paramètres.

## Horloge/éclairage

« CLOCK/BRIGHTNESS » (Horloge/luminosité) peut être configurée sous le menu « Setup » (Paramétrage) en sélectionnant « Settings » (Paramètres) puis « Clock/Light » (Horloge/éclairage).



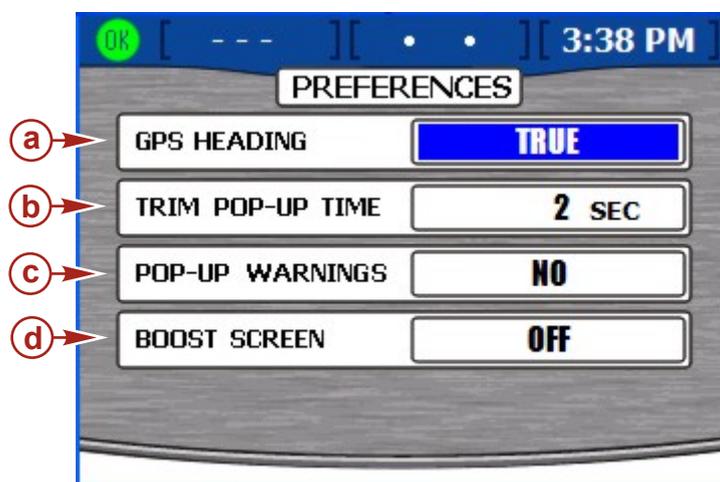
27135

- a** - Heures
- b** - Minutes
- c** - Affichage 12/24 heures
- d** - Luminosité

1. Dans l'écran « CLOCK/BRIGHTNESS » (Horloge/luminosité), la zone « HOURS (0 - 23) » (Heures (0 - 23)) sera mise en surbrillance en bleu.
2. Utiliser les touches droite et gauche pour sélectionner l'heure du jour basée sur une horloge de 24 heures, même si un affichage sous forme d'une horloge de 12 heures est utilisé.
3. Appuyer sur la flèche vers le bas pour passer à la zone « MINUTES ».
4. Utiliser les flèches droite et gauche pour sélectionner les minutes après les heures.
5. Appuyer sur la flèche vers le bas pour passer à la zone « 12/24 HOUR DISPLAY » (Affichage des heures sous le format 12/24).
6. Utiliser les flèches droite et gauche pour choisir entre l'affichage 12 et 24 heures.
7. Appuyer sur la flèche vers le bas pour passer à la zone « BRIGHTNESS » (Luminosité).
8. Utiliser les flèches droite et gauche pour régler la luminosité de l'écran. La flèche droite augmente la luminosité et la flèche gauche diminue la luminosité.
9. Une fois que les paramètres ont été ajustés, appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour les enregistrer.

## Préférences

Le menu « PREFERENCES » (Préférences) permet de configurer le cap du système GPS, la durée d'affichage des fenêtres contextuelles du trim, les avertissements des fenêtres contextuelles et l'écran de suralimentation. Preferences (Préférences) peut être configuré sous le menu Setup (Configuration) en sélectionnant « SETTINGS » (Paramètres) puis « Preferences » (Préférences).



27140

- |   |  |
|---|--|
| <b>a</b> - Cap GPS  | <b>c</b> - Avertissements des fenêtres contextuelles               |
| <b>b</b> - Durée d'affichage des fenêtres contextuelles de trim | <b>d</b> - Écran de suralimentation (modèles à essence uniquement) |

1. Dans l'écran « PREFERENCES » (Préférences), la zone « GPS HEADING » (Cap du système GPS) sera mise en surbrillance en bleu.
2. Utiliser les flèches gauche et droite pour sélectionner entre le nord géographique et le nord magnétique.
3. Appuyer sur la flèche vers le bas pour passer à la zone « TRIM POP-UP TIME » (Durée d'affichage des fenêtres contextuelles du trim).
4. Utiliser les flèches gauche et droite pour sélectionner une durée comprise entre 0 et 60 secondes. Ceci définira la durée souhaitée de l'affichage de la fenêtre contextuelle de trim. Le fait de définir la durée d'affichage des fenêtres contextuelles à 0 seconde désactive la fenêtre contextuelle du trim.
5. Appuyer sur la flèche vers le bas pour passer à la zone « POP-UP WARNINGS » (Avertissements de fenêtres contextuelles).
6. Utiliser les flèches gauche et droite pour sélectionner « YES » (Oui) ou « NO » (Non). Si « YES » (Oui) est sélectionné, un écran contextuel de messages d'alarme s'affiche si une alarme est activée.

**REMARQUE** : La fenêtre contextuelle de trim est séparée des autres avertissements des fenêtres contextuelles.

7. Appuyer sur la flèche vers le bas pour passer à l'écran de suralimentation (« BOOST SCREEN »).

**REMARQUE** : Cet écran n'est disponible que sur les moteurs à essence équipés de ce capteur.

8. Utiliser les flèches gauche et droite pour mettre l'écran sur « ON » (Marche) ou « OFF » (Arrêt). Si « ON » (Marche) est sélectionné, un écran de suralimentation sera ajouté au menu de propulsion. Cet écran n'affichera que les données des moteurs équipés d'un compresseur.

- Une fois que les préférences ont été ajustées, appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour enregistrer ces paramètres. VesselView peut redémarrer selon les sélections effectuées.

## Capteurs

Le menu « SENSORS » (Capteurs) permet de configurer le capteur Pitot, le multiplicateur Pitot, la fréquence de la roue radiale, la vitesse de transition et la direction. Sous le menu « Setup » (Paramétrage), sélectionner « Settings » (Paramètres) puis « Sensors » (Capteurs) pour définir les valeurs des capteurs.



27316

- |   |                                      |
|---|--------------------------------------|
| <b>a</b> - Capteur Pitot                | <b>d</b> - Vitesse de transition     |
| <b>b</b> - Multiplicateur Pitot         | <b>e</b> - Inversion de la direction |
| <b>c</b> - Fréquence de la roue radiale |                                      |

- Dans l'écran « SENSORS » (Capteurs), la zone « PITOT SENSOR » (Capteur Pitot) sera mise en surbrillance en bleu.
  - Utiliser les flèches gauche et droite pour sélectionner « 100 PSI » ou « 200 PSI ».
- REMARQUE :** La vitesse d'entrée standard sur les moteurs Mercury de série est de 100 psi. Une entrée de 200 PSI peut être nécessaire sur certains moteurs hautes performances.
- Appuyer sur la flèche vers le bas pour passer à « PITOT MULT » (Multiplicateur Pitot).
  - Le multiplicateur Pitot utilise 1,00 comme paramètre par défaut et peut être augmenté ou réduit pour corriger les relevés d'affichage surestimant ou sous-estimant la vitesse. Pour un relevé sous-estimant la vitesse, augmenter le multiplicateur Pitot en appuyant sur la flèche droite. Pour un relevé surestimant la vitesse, réduire le multiplicateur Pitot en appuyant sur la flèche gauche.
  - Appuyer sur la flèche vers le bas pour passer à « PADDLE FREQ » (Fréquence de la roue radiale).
  - La fréquence peut être modifiée pour correspondre aux spécifications de différents capteurs. La fréquence du capteur de vitesse de la roue radiale fournie par Mercury Marine est de 4,9 Hz par mile ou 5,7 Hz par nœud. Appuyer sur la flèche gauche ou droite pour augmenter ou réduire la fréquence.
  - Appuyer sur la flèche vers le bas pour passer à « TRANSITION SPD » (Vitesse de transition).
  - La vitesse de transition est la vitesse du bateau à laquelle VesselView arrête de surveiller la roue radiale et commence à surveiller le Pitot ou le système GPS, selon modèle. Le réglage par défaut est 25,0 MPH et peut être réglé à la valeur minimale de 5 MPH. Appuyer sur la flèche gauche ou droite pour augmenter ou réduire la vitesse de transition.



**REMARQUE :** Le niveau de carburant bas ne peut pas être inférieur au niveau de carburant critique.

- Une fois que les avertissements ont été ajustés, appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour enregistrer ces paramètres.

## Unités

L'option de menu « UNITS » (Unités) permet de définir les unités de mesure de la vitesse, de la profondeur, de la distance, de la température et de la pression. Les unités de mesure peuvent être modifiées sous le menu « Setup » (Paramétrage) en sélectionnant « Settings » (Paramètres) puis « Units » (Unités).



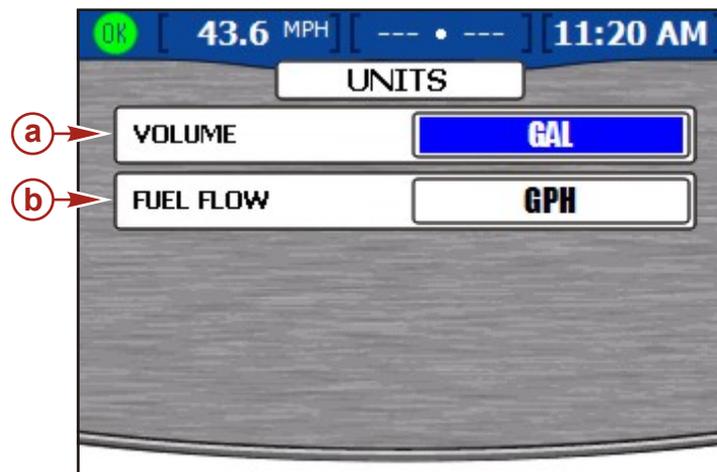
27317

- |                       |                        |
|-----------------------|------------------------|
| <b>a</b> - Vitesse    | <b>d</b> - Température |
| <b>b</b> - Profondeur | <b>e</b> - Pression    |
| <b>c</b> - Distance   |                        |

- Dans l'écran « UNITS » (Unités), la zone « SPEED » (Vitesse) sera mise en surbrillance en bleu.
- Utiliser les flèches gauche et droite pour sélectionner les unités de vitesse « MPH » (mi/h), « KMH » (km/h) ou « Knots » (nœuds).
- Appuyer sur la flèche vers le bas pour passer à « DEPTH » (Profondeur).
- Utiliser les flèches gauche et droite pour sélectionner les unités de profondeur « FT » (pieds), « FTM » (brasses) ou « Met » (mètre).
- Appuyer sur la flèche vers le bas pour passer à « DISTANCE ».
- Utiliser les flèches gauche et droite pour sélectionner les unités de distance « Mil » (mile terrestre), « KM » (km) ou « NM » (mile nautique).
- Appuyer sur la flèche vers le bas pour passer à « TEMPERATURE » (Température).
- Utiliser les flèches gauche et droite pour sélectionner les unités de température « F » (Fahrenheit) ou « C » (Celsius).
- Appuyer sur la flèche vers le bas pour passer à « TEMPERATURE » (Température).
- Utiliser les flèches gauche et droite pour sélectionner les unités de pression « PSI » (pieds par pouce carré), « Bar » ou « KPA » (KPa).
- Une fois que les unités ont été sélectionnées, appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour enregistrer ces paramètres.

## Unités 2

L'option de menu « UNITS 2 » (Unités 2) permet de définir les unités de mesure pour le volume et le débit de carburant. Les unités de mesure peuvent être modifiées sous le menu « Setup » (Paramétrage) en sélectionnant « Settings » (Paramètres) puis « Units 2 » (Unités 2).



**a** - Volume

**b** - Débit de carburant

1. Dans l'écran « UNITS » (Unités), la zone « VOLUME » sera mise en surbrillance en bleu.
2. Utiliser les flèches gauche et droite pour sélectionner les unités de volume « GAL » (gallon), « LIT » (litre) ou « IGL » (gallon impérial).
3. Appuyer sur la flèche vers le bas pour passer à « FUEL FLOW » (Débit de carburant)
4. Utiliser les flèches gauche et droite pour sélectionner les unités de débit de carburant « GPH » (gallon par heure), « LPH » (litre par heure), MPG (mile au gallon), « KPL » (kilomètre par litre) ou « NMPG » (mile nautique par gallon).
5. Une fois que les unités ont été sélectionnées, appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour enregistrer ces paramètres.

## Corrections

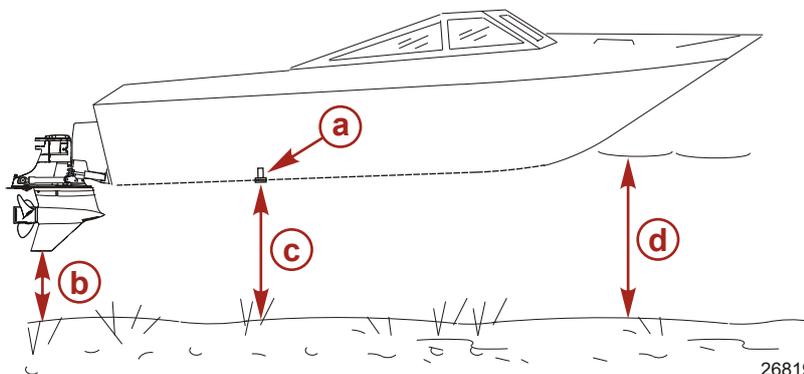
Le menu « OFFSETS » (Corrections) permet de compenser les inexactitudes de profondeur, du niveau des réservoirs et de la température de l'eau de mer. Les corrections peuvent être modifiées sous le menu « Setup » (Paramétrage) en sélectionnant « Settings » (Paramètres) puis « Offsets » (Corrections).



27318

- a** - Correction de profondeur  
**b** - Correction du niveau des réservoirs  
**c** - Correction de la température de l'eau de mer

1. Dans l'écran « OFFSETS » (Corrections), la zone « DEPTH OFFSET » (Correction de la profondeur) sera mise en surbrillance en bleu.
2. Le réglage par défaut de la correction de la profondeur est 0,0 pied. Utiliser les flèches gauche et droite pour augmenter ou réduire la correction de profondeur. Pour définir une correction en dessous du capteur, retrancher de la correction de profondeur. Pour définir une correction au-dessus du capteur, ajouter à la correction de profondeur. Consulter l'illustration ci-dessous.



26819

- a** - Capteur de profondeur  
**b** - Pour définir une correction sous le capteur, retrancher de la correction de profondeur  
**c** - No offset (Aucune correction) – Distance du capteur de profondeur au fond.  
**d** - Pour définir une correction au-dessus du capteur, ajouter à la correction de profondeur

3. Une fois la correction de profondeur correcte sélectionnée, appuyer sur la flèche vers le bas pour passer à « TANK OFFSET » (Correction du réservoir).
4. Le paramètre par défaut de la correction du réservoir est 0 %. Utiliser les flèches gauche et droite pour augmenter ou réduire la correction. Si le réservoir de carburant n'indique pas « 0 » lorsqu'il est vide, augmenter la correction du réservoir jusqu'à ce qu'elle soit égale à la quantité incorrecte indiquée comme restant dans le réservoir. L'écran de niveau du réservoir doit désormais afficher « 0 ».

**REMARQUE** : La correction du réservoir de carburant ne peut qu'être positive.

5. Une fois la correction du réservoir correcte sélectionnée, appuyer sur la flèche vers le bas pour passer à « SEA TEMP OFFSET » (Correction de la température de l'eau de mer).
6. Le paramètre par défaut de la température de l'eau de mer est 0 °F. Prendre la température réelle de l'eau de mer et soustraire la température de l'eau de mer affichée. Puis ajouter ou soustraire la différence de température dans la zone « SEA TEMP OFFSET » (Correction de la température d'eau de mer) en utilisant les flèches droite et gauche.
7. Une fois que les corrections ont été sélectionnées, appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour enregistrer les paramètres.

Notes :

## Section 8 - Alarmes

### Table des matières

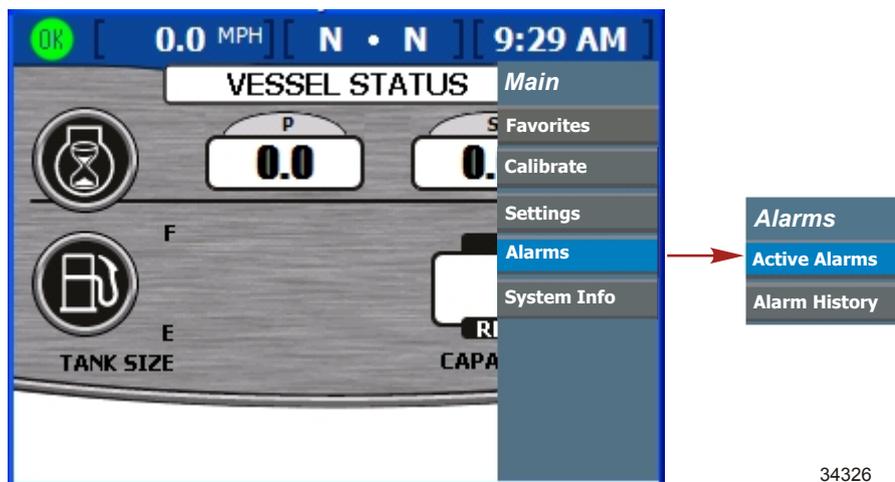
---

Options du menu d'alarmes.....	94	Visualisation des alarmes actives .....	95
Stratégie de l'avertisseur sonore de VesselView		Visualisation des détails de l'alarme .....	96
.....	94	Historique des alarmes.....	97
Alarmes actives.....	95	Détails de l'historique des alarmes .....	98
Icônes de panne .....	95	Effacement de l'historique des alarmes .....	99

---

## Options du menu d'alarmes

Le menu « Alarms » (Alarmes) permet de visualiser les alarmes actives, d'obtenir des détails sur celles-ci, de visualiser et gérer l'historique des alarmes, et d'obtenir des détails sur celui-ci. Les éléments du menu « Alarms » (Alarmes) comprennent :



34326

## Stratégie de l'avertisseur sonore de VesselView

VesselView est équipé d'un avertisseur sonore monté sur son faisceau. Cet avertisseur sonore retentit en cas de niveau de carburant critique et de basse profondeur d'eau. Les avertissements de pannes de moteur seront visibles sur les écrans VesselView mais les avertissements sonores seront générés au niveau du faisceau du contacteur d'allumage du moteur. Pour disposer d'avertissements sonores en provenance des deux sources, aller à l'écran « WARNINGS » (Avertissements) du menu « Settings » (Paramètres) et activer l'avertisseur sonore. L'avertisseur sonore est désactivé par défaut. Voir **Section 7 – Avertissements**.

Toutes les alarmes du moteur retentiront par l'avertisseur sonore du faisceau de la clé de contact du moteur, quel que soit le réglage de l'avertisseur sonore d'avertissement de VesselView. Si l'avertisseur sonore est activé dans l'écran « WARNINGS » (Avertissements), les alarmes du moteur retentissent aussi par l'avertisseur sonore de VesselView. L'avertisseur VesselView émet un son uniforme pour toutes les pannes et l'avertisseur sonore du moteur émet un son d'avertissement qui lui est spécifique. Consulter le manuel de fonctionnement du moteur pour les avertisseurs sonores du moteur considéré.

**REMARQUE** : La stratégie de l'avertisseur sonore de VesselView peut être différente de celle du moteur.

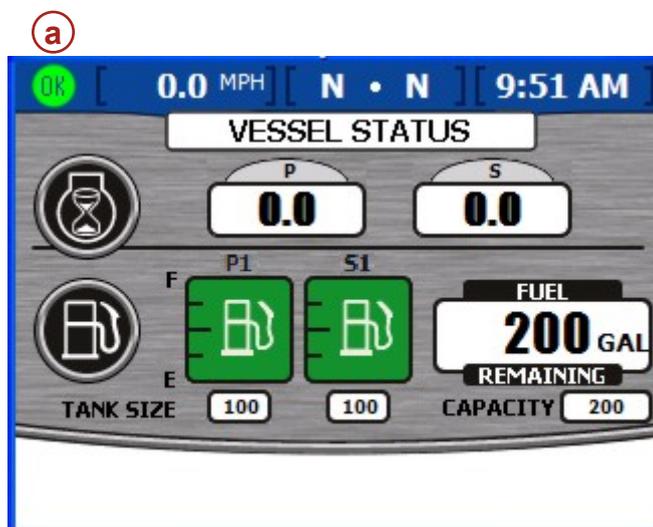
Si l'avertisseur sonore est activé dans le menu « Settings » (Paramètres) et si une alarme VesselView se produit, appuyer sur le bouton « X », ou le bouton Check (Coche), pour accuser réception du message de panne et désactiver l'alarme sonore.

L'alarme de hauts fonds est configurée dans l'écran « DEPTH » (Profondeur) du menu « Environment and Navigation » (Environnement et navigation). Ce menu permet d'activer ou de désactiver l'alarme sonore. Les alarmes de hauts fonds retentissent même si l'alarme sonore est désactivée dans l'écran « WARNINGS » (Avertissements).

L'alarme de niveau de réservoir bas ne peut pas être désactivée. Le niveau du réservoir auquel l'alarme retentit peut être réduit à 10 % dans l'écran « WARNINGS » (Avertissements). Voir **Section 7 – Avertissements**.

## Alarmes actives

L'écran « Active Alarms » (Alarmes actives) affiche toutes les alarmes actives et tous les avertissements actifs. VesselView alertera le pilote de toute panne ou de tout avertissement avec une icône sur le côté gauche de la barre d'état. Une icône verte avec le mot « OK » à l'intérieur informe le pilote que tous les systèmes fonctionnent normalement.



27171

**a** - Icône d'état des pannes

## Icônes de panne

Icône ou message	Description de l'icône	Description de l'avertissement
 26889	« OK » bleu dans un cercle vert.	Tous les systèmes fonctionnent normalement.
 26890	« ! » jaune sur un fond noir dans un triangle jaune.	Avertissement – Une panne s'est produite.
 26891	« ! » blanc dans un triangle rouge.	Alarme – Une panne s'est produite et a activé Engine Guardian.
 26892	Pompe à carburant noire sur un fond jaune dans un cercle noir.	Niveau de carburant bas.
 26893	Pompe à carburant blanche sur un fond rouge.	Niveau de carburant critique.

## Visualisation des alarmes actives

Les informations relatives aux alarmes actives peuvent être revues de deux façons :

1. Appuyer sur le bouton Brightness and Alarm (Luminosité et alarme) pour afficher les alarmes et les pannes actives dans une fenêtre contextuelle.
2. Revoir les informations relatives à une alarme dans le menu « Setup » (Paramétrage).
  - a. Appuyer sur le bouton Menu jusqu'à ce que le menu « Setup » s'affiche.
  - b. Utiliser la flèche vers le bas pour sélectionner « Alarms » (Alarmes).
  - c. Appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour ouvrir le menu « Alarms » (Alarmes).
  - d. Utiliser la flèche vers le bas pour sélectionner « Active Alarms » (Alarmes actives).

L'écran « ACTIVE ALARMS » (Alarmes actives) consiste en une grande fenêtre contextuelle jaune qui énumère toutes les alarmes actives.



27320

- a - Identification du moteur
- b - Curseur fléché
- c - Court texte relatif à la panne
- d - Icône de panne

L'écran « ACTIVE ALARMS » (Alarmes actives) affichera les alarmes de quatre moteurs au maximum. Toutes les alarmes seront énumérées et numérotées. Chaque alarme numérotée indiquera le moteur qui active la panne. Chaque panne sera identifiée sous la forme de « ENG1 » (Moteur 1), « ENG2 » (Moteur 2), « ENG3 » (Moteur 3) ou « ENG4 » (Moteur 4) selon le nombre de moteurs. Suivre le tableau indiqué pour identifier la panne avec le moteur correct.

	Moteur unique	Moteurs jumelés	Moteurs triples	Moteurs quadruples
« ENG1 » (Moteur 1)	Starboard (Tribord)	Starboard (Tribord)	Starboard (Tribord)	Starboard outside (Tribord extérieur)
« ENG2 » (Moteur 2)	N/A	Port (Bâbord)	Port (Bâbord)	Port outside (Bâbord extérieur)
« ENG3 » (Moteur 3)	N/A	N/A	Center (Centre)	Starboard inside (Tribord intérieur)
« ENG4 » (Moteur 4)	N/A	N/A	N/A	Port inside (Bâbord intérieur)

Un court texte décrit la panne sous l'identification du moteur. Les détails de la panne peuvent être consultés dans l'écran « ALARM DETAILS » (Détails de l'alarme).

### Visualisation des détails de l'alarme

1. Un curseur fléché apparaît à gauche de la première alarme énumérée. Utiliser les flèches vers le haut et vers le bas pour déplacer le curseur et choisir une alarme.

2. Lorsque le curseur fléché est devant l'alarme sélectionnée, appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour consulter « ALARM DETAILS » (Détails de l'alarme).



**a** - Court texte relatif à la panne  
**b** - Long texte relatif à la panne

**c** - Texte de l'action

L'écran « ALARM DETAIL » (Détail de l'alarme) s'affiche et consiste en une grande fenêtre jaune qui énumère les détails de l'alarme.

- Le court texte qui décrit l'alarme est situé en haut de l'écran contextuel.
- Le long texte expliquant l'alarme sera situé sous le court texte.
- Le texte de l'action est situé au bas de l'écran et indiquera au pilote comment traiter l'alarme.

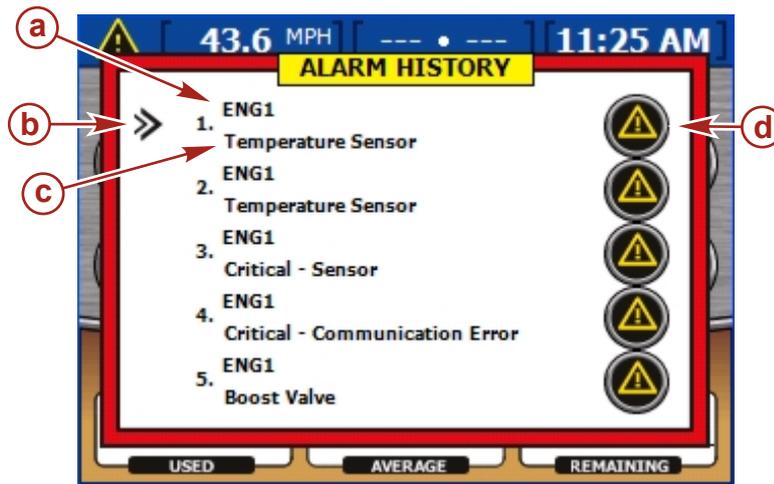
Pour une liste complète des pannes, consulter **Section 9 – Liste des pannes de VesselView**.

## Historique des alarmes

L'écran « ALARM HISTORY » (Historique des alarmes) affichera l'historique des alarmes de quatre moteurs au maximum. Le chemin d'accès du menu est : « Main » > « Alarms » > « Alarm History » (Écran principal > Alarmes > Historique des alarmes) Appuyer sur le bouton Check (Coche) pour ouvrir l'écran « Alarm History » (Historique des alarmes).

Toutes les pannes et les alarmes seront répertoriées et numérotées. Chaque panne numérotée indiquera le moteur qui active l'alarme. Chaque alarme sera identifiée sous la forme de « ENG1 » (Moteur 1), « ENG2 » (Moteur 2), « ENG3 » (Moteur 3) ou « ENG4 » (Moteur 4) selon le nombre de moteurs. Pour un tableau identifiant chaque moteur, consulter **Alarmes actives**.

Un court texte décrit la panne sous l'identification du moteur. Des détails de la panne peuvent être consultés dans l'écran « ALARM HISTORY DETAILS » (Détails de l'historique des alarmes).

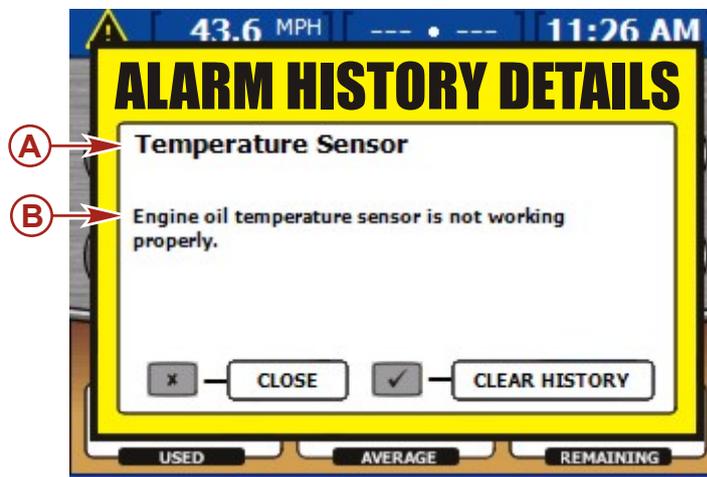


27322

- a** - Identification du moteur
- b** - Curseur fléché
- c** - Court texte relatif à la panne
- d** - Icône de panne

### Détails de l'historique des alarmes

1. En affichant l'écran « ALARM HISTORY » (Historique des alarmes), la première alarme aura un curseur fléché à gauche de la description de l'alarme. Appuyer sur la flèche vers le haut ou vers le bas du pavé de boutons fléchés pour positionner le curseur fléché devant une description d'alarme.
2. Pour visualiser davantage de détails sur les alarmes, appuyer sur le bouton Check (Coche) pour afficher l'historique de l'alarme spécifique sur l'écran « ALARM HISTORY DETAILS » (Détails de l'historique des alarmes).



27324

- a** - Court texte relatif à la panne
- b** - Long texte relatif à la panne

L'écran « ALARM HISTORY DETAILS » (Détails de l'historique des alarmes) affichera les détails de l'alarme considérée.

- Le court texte qui définit l'alarme est situé en haut de l'écran.
- Le long texte est situé sous le court texte et indiquera au pilote comment traiter l'alarme.

## Effacement de l'historique des alarmes

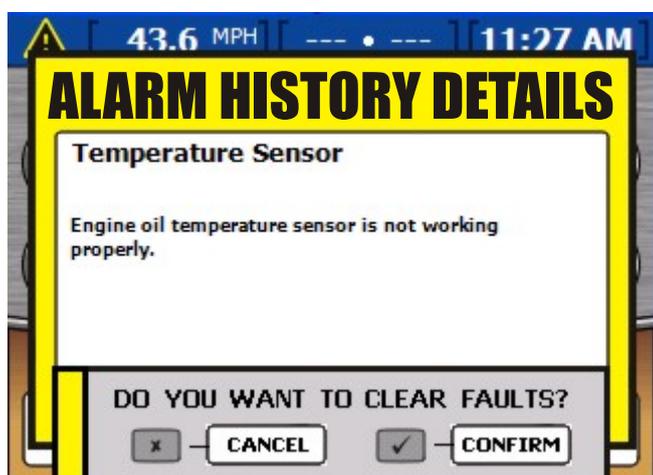
Au bas de l'écran « ALARM HISTORY DETAILS » (Détails de l'historique des alarmes), le pilote peut choisir « CLOSE » (Fermer) la fenêtre ou « CLEAR HISTORY » (Effacer l'historique).

1. Appuyer sur le bouton « X » pour fermer l'écran ou sur le bouton Check (Coche) pour effacer l'historique des alarmes.

**IMPORTANT :** En effaçant l'historique des alarmes, toutes les alarmes de l'historique répertoriées sur l'écran « ALARM HISTORY » (Historique des alarmes) seront effacées. Les alarmes actives n'en seront pas affectées.

**REMARQUE :** Le fait d'appuyer sur le bouton « X » tout en tournant la clé de contact sur « OFF », une réinitialisation générale ou une perte d'alimentation de VesselView entraîneront l'effacement de toutes les alarmes de l'historique.

2. Après avoir appuyé sur le bouton Check (Coche) pour effacer l'historique, une fenêtre contextuelle s'affichera invitant le pilote à confirmer sa sélection. Appuyer sur le bouton « X » pour annuler (« CANCEL ») ou sur le bouton « Check » (Coche) pour confirmer.



27325

3. Pour quitter les écrans des alarmes, appuyer sur le bouton « X ».

Notes :

# Section 9 - Terminologie des systèmes et codes de panne

## Table des matières

---

Liste des pannes de VesselView.....	102	Terminologie des systèmes VesselView.....	108
-------------------------------------	-----	---	-----

---

## Liste des pannes de VesselView

**REMARQUE :** Les éléments suivants sont déterminés par l'étalonnage du PCM Toutes les pannes ne se déclenchent pas sur tous les moteurs. Ces informations sont exactes à la date de l'impression. Les informations relatives aux pannes sont sujettes à modification à n'importe quel moment.

**REMARQUE :** Les pannes spécifiques aux moteurs diesel seront affichées sur VesselView et peuvent ne pas correspondre aux pannes de cette liste de pannes de VesselView.

N° de panne	Court texte de VesselView	Long texte de VesselView	Texte de l'action
1	Critique – Haute tension	La tension de la batterie est supérieure à la limite normale. Consulter le manuel du propriétaire pour de plus amples informations.	Retourner immédiatement au port - Faire réparer le moteur avant la prochaine utilisation.
2	Critique - Basse tension	La tension de la batterie est inférieure à la limite normale. Mettre hors tension toute charge non nécessaire, augmenter le régime moteur et vérifier l'état de la batterie	Retourner immédiatement au port - Faire réparer le moteur avant la prochaine utilisation.
3	Pression d'eau	La pression d'eau est insuffisante dans le circuit de refroidissement. La pompe à eau peut être défectueuse.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
4	Critique - Surchauffe	Le compresseur surchauffe. Vérifier si l'admission d'eau est obstruée. La pompe à eau peut être défectueuse.	Retourner immédiatement au port - Faire réparer le moteur avant la prochaine utilisation.
5	Critique - Commande des gaz	La commande de position du papillon des gaz ne fonctionne pas correctement.	Retourner immédiatement au port - Faire réparer le moteur avant la prochaine utilisation.
6	Critique - Commande des gaz	La commande de position du papillon des gaz ne fonctionne pas correctement.	Retourner immédiatement au port - Faire réparer le moteur avant la prochaine utilisation.
9	La puissance du moteur est limitée	Engine Guardian est activé. La puissance est limitée pour éviter d'endommager le moteur.	Régime moteur réduit.
10	Capteur de détonation	Le capteur de détonation du moteur ne fonctionne pas correctement. Le système de prévention des détonations ne fonctionne pas. Éviter de faire tourner le moteur à sa puissance maximale.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
11	Capteur de détonation	Le capteur de détonation du moteur ne fonctionne pas correctement. Le système de prévention des détonations ne fonctionne pas. Éviter de faire tourner le moteur à sa puissance maximale.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
12	Pression d'huile	La pression d'huile moteur est basse. Arrêter le moteur et contrôler le niveau d'huile.	Faire réparer le moteur au plus tôt - Consulter le manuel de l'opérateur pour la procédure d'entretien.
13	Niveau d'huile bas	Le niveau d'huile dans le réservoir déporté d'huile moteur deux temps est bas.	Remplir dès que possible.
14	Critique - Niveau d'huile bas	Le niveau du réservoir d'huile moteur deux temps installé sur le moteur est bas. Remplir immédiatement pour éviter d'endommager le moteur.	Limiter le fonctionnement du moteur - Remplir d'huile immédiatement.
15	Capteur du moteur	Le capteur de pression absolue du collecteur ne fonctionne pas correctement. Cette panne cause la réduction des performances du moteur.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
16	Capteur du moteur	Le capteur de pression absolue du collecteur ne fonctionne pas correctement. Cette panne cause la réduction des performances du moteur.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
17	Ralenti du moteur	Le moteur reçoit trop d'air au ralenti, fuite du collecteur possible.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
18	Critique - Pompe à huile	La pompe à huile ne fonctionne pas correctement.	Retourner immédiatement au port - Faire réparer le moteur avant la prochaine utilisation
19	Sur-régime moteur	Régime moteur excessif. Causes possibles: Angle de trim ou hélice incorrecte.	Si l'état persiste - Faire réparer le moteur au plus tôt.
20	Surchauffe	Le moteur surchauffe. Vérifier si l'admission d'eau est obstruée. La pompe à eau peut être défectueuse.	Non-critique - Faire réparer le moteur au plus tôt - Consulter le manuel de l'opérateur pour la procédure d'entretien.
21	Surchauffe	Le moteur surchauffe. Vérifier si l'admission d'eau est obstruée. La pompe à eau peut être défectueuse.	Non-critique - Faire réparer le moteur au plus tôt - Consulter le manuel de l'opérateur pour la procédure d'entretien.
22	Avertisseur sonore	L'avertisseur sonore du bateau ne fonctionne pas. Aucune alarme sonore ne retentira en cas de dysfonctionnement du moteur.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
23	Eau dans le carburant	Présence d'eau dans le circuit de carburant. Un fonctionnement continu peut endommager le moteur.	Non-critique - Faire réparer le moteur au plus tôt - Consulter le manuel de l'opérateur pour la procédure d'entretien.

## Section 9 - Terminologie des systèmes et codes de panne

N° de panne	Court texte de VesselView	Long texte de VesselView	Texte de l'action
24	Injecteur d'air	L'injecteur direct ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
25	Injecteur d'air	L'injecteur direct ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
26	Injecteur d'air	L'injecteur direct ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
27	Injecteur d'air	L'injecteur direct ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
28	Injecteur d'air	L'injecteur direct ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
29	Injecteur d'air	L'injecteur direct ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
30	Injecteur d'air	L'injecteur direct ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
31	Injecteur d'air	L'injecteur direct ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
32	Injecteur d'air	L'injecteur direct ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
33	Injecteur d'air	L'injecteur direct ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
34	Injecteur d'air	L'injecteur direct ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
35	Injecteur d'air	L'injecteur direct ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
36	Capteur du moteur	Le capteur de pression d'eau ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
37	Capteur du moteur	Le capteur de pression d'eau ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
38	Rodage restant	Le moteur est en mode de rodage. Ceci augmente la consommation d'huile.	L'ECM contrôle le rodage - Voir le manuel du propriétaire.
39	Capteur de température	Le capteur de température d'air du moteur ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
40	Capteur de température	Le capteur de température d'air du moteur ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
41	Capteur de température	Le capteur du compresseur d'air ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
42	Capteur de température	Le capteur du compresseur d'air ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
43	Système	La bobine d'allumage ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
44	Système	La bobine d'allumage ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
45	Système	La bobine d'allumage ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
46	Système	La bobine d'allumage ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
47	Système	La bobine d'allumage ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
48	Système	La bobine d'allumage ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
49	Système	La bobine d'allumage ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
50	Système	La bobine d'allumage ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
51	Système	La bobine d'allumage ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
52	Système	La bobine d'allumage ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
53	Système	La bobine d'allumage ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
54	Système	La bobine d'allumage ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
59	Injecteur de carburant	L'injecteur de carburant ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
60	Injecteur de carburant	L'injecteur de carburant ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
61	Injecteur de carburant	L'injecteur de carburant ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
62	Injecteur de carburant	L'injecteur de carburant ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
63	Injecteur de carburant	L'injecteur de carburant ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
64	Injecteur de carburant	L'injecteur de carburant ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
65	Injecteur de carburant	L'injecteur de carburant ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
66	Injecteur de carburant	L'injecteur de carburant ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
67	Injecteur de carburant	L'injecteur de carburant ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
68	Injecteur de carburant	L'injecteur de carburant ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
69	Injecteur de carburant	L'injecteur de carburant ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.

## Section 9 - Terminologie des systèmes et codes de panne

N° de panne	Court texte de VesselView	Long texte de VesselView	Texte de l'action
70	Injecteur de carburant	L'injecteur de carburant ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
75	Transmetteur de niveau de carburant	Le capteur de niveau de carburant ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
76	Transmetteur de niveau de carburant	Le capteur de niveau de carburant ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
77	Capteur du moteur	Le codeur du vilebrequin/ de cames du moteur ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
78	Capteur	Le capteur de positionnement du plateau de relevage ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
79	Capteur	Le capteur de positionnement du plateau de relevage ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
80	Critique - Tension du moteur	Le relais d'alimentation principal ne fonctionne pas correctement.	Retourner immédiatement au port - Faire réparer le moteur avant la prochaine utilisation
81	Tension du moteur	Retour du relais d'alimentation principal.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
82	Capteur du moteur	Le capteur de niveau dans le réservoir d'huile ne fonctionne pas correctement. Vérifier le niveau d'huile avant de continuer à utiliser le moteur.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
83	Capteur du moteur	Le capteur de niveau dans le réservoir d'huile ne fonctionne pas correctement. Vérifier le niveau d'huile avant de continuer à utiliser le moteur.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
84	Capteur du moteur	Le capteur de pression d'huile moteur ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
85	Capteur du moteur	Le capteur de pression d'huile moteur ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
89	Capteur de température	Le capteur de température d'huile du moteur ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
90	Capteur de température	Le capteur de température d'huile du moteur ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
91	Température d'huile	L'huile moteur surchauffe. Réduire les gaz. Arrêter le moteur et contrôler le niveau d'huile moteur.	Non-critique - Faire réparer le moteur au plus tôt - Consulter le manuel de l'opérateur pour la procédure d'entretien.
92	Capteur	La roue radiale ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
93	Capteur	Le capteur Pitot ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
94	Capteur	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
95	Capteur du moteur	Le capteur de température du liquide de refroidissement ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
96	Capteur du moteur	Le capteur de température du liquide de refroidissement ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
97	Capteur	Le capteur de dérive ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
98	Capteur	Le capteur de dérive ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
99	Dérive	Le contrôleur d'abaissement ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
100	Dérive	Le contrôleur de relevage ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
101	Critique - Erreur de communication	Problème de communication avec le système de contrôle SmartCraft.	Retourner immédiatement au port - Faire réparer le moteur avant la prochaine utilisation.
102	Erreur de communication	Problème de communication avec le système de contrôle SmartCraft.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
103	Critique - Erreur de communication	Problème de communication avec le système de contrôle SmartCraft.	Retourner immédiatement au port - Faire réparer le moteur avant la prochaine utilisation
104	Capteur de température	Le capteur de température de l'eau de mer ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
105	Capteur de température	Le capteur de température de l'eau de mer ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
106	Critique - Actionneur d'inversion de marche	L'actionneur d'inversion de marche ne fonctionne pas correctement.	Retourner immédiatement au port - Faire réparer le moteur avant la prochaine utilisation
107	Critique - Actionneur d'inversion de marche	L'actionneur d'inversion de marche ne fonctionne pas correctement.	Retourner immédiatement au port - Faire réparer le moteur avant la prochaine utilisation
108	Critique - Actionneur d'inversion de marche	L'actionneur d'inversion de marche ne fonctionne pas correctement.	Retourner immédiatement au port - Faire réparer le moteur avant la prochaine utilisation
109	Servomoteur d'inversion de marche	L'actionneur d'inversion de marche ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
110	Commande d'inversion de marche	La commande d'inversion de marche ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.

## Section 9 - Terminologie des systèmes et codes de panne

N° de panne	Court texte de VesselView	Long texte de VesselView	Texte de l'action
111	Capteur de température	Le capteur de température du liquide de refroidissement ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
112	Capteur de température	Le capteur de température du liquide de refroidissement ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
113	Capteur	Le capteur de dérive ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
114	Capteur	Le capteur de dérive ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
115	Dérive	La commande d'abaissement ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
116	Dérive	La commande d'abaissement ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
117	Système du démarreur	Le moteur ne peut pas démarrer. Le solénoïde du démarreur ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
118	Capteur	Le capteur d'angle de direction ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
119	Capteur	Le capteur d'angle de direction ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
120	Capteur du moteur	Le capteur de position du papillon des gaz ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
121	Capteur du moteur	Le capteur de position du papillon des gaz ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
122	Capteur du moteur	Le capteur de position du papillon des gaz ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
123	Capteur du moteur	Le capteur de position du papillon des gaz ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
124	Capteur du moteur	Le capteur de position du papillon des gaz ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
125	Capteur du moteur	Le capteur de position du papillon des gaz ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
126	Capteur du moteur	Le capteur de position du papillon des gaz ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
127	Capteur du moteur	Le capteur de position du papillon des gaz ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
128	Capteur du moteur	Le capteur de position du papillon des gaz ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
129	Capteur du moteur	Le capteur de position du papillon des gaz ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
130	Capteur du moteur	Le capteur de position du papillon des gaz ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
131	Capteur du moteur	Le capteur de position du papillon des gaz ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
132	Critique - Capteur du moteur	Le capteur de position du vilebrequin ne fonctionne pas correctement.	Retourner immédiatement au port - Faire réparer le moteur avant la prochaine utilisation
133	Critique - Tension	La tension d'alimentation du capteur est basse.	Retourner immédiatement au port - Faire réparer le moteur avant la prochaine utilisation
134	Sur-régime moteur	Régime moteur excessif. Causes possibles: Angle de trim ou hélice incorrecte.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
135	Sur-régime moteur	Régime moteur excessif. Causes possibles: Angle de trim ou hélice incorrecte.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
136	Soupape de surpression	La vanne de dérivation de suralimentation ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
137	Soupape de surpression	La vanne de dérivation de suralimentation ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
138	Critique - Unité de commande du moteur	L'unité de commande du moteur ne fonctionne pas correctement.	Retourner immédiatement au port - Faire réparer le moteur avant la prochaine utilisation
148	Commande d'inversion de marche	Le contrôleur de l'inversion de marche ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
149	Critique - Capteur du moteur	Le contrôleur électronique du papillon ne fonctionne pas correctement.	Retourner immédiatement au port - Faire réparer le moteur avant la prochaine utilisation
150	Critique - Erreur de communication	Problème de communication avec le système de contrôle SmartCraft.	Retourner immédiatement au port - Faire réparer le moteur avant la prochaine utilisation
151	Critique - Pompe à carburant	La pompe à carburant ne fonctionne pas correctement.	Retourner immédiatement au port - Faire réparer le moteur avant la prochaine utilisation
152	Critique - Valve d'air de ralenti	Le contrôleur de l'air de ralenti ne fonctionne pas correctement. Ouvrir légèrement le papillon pour mettre le moteur en marche.	Retourner immédiatement au port - Faire réparer le moteur avant la prochaine utilisation

## Section 9 - Terminologie des systèmes et codes de panne

N° de panne	Court texte de VesselView	Long texte de VesselView	Texte de l'action
153	Lubrification insuffisante de l'embase.	La lubrification de l'entraînement est insuffisante. Vérifier le niveau et faire l'appoint au besoin. Un fonctionnement continu peut causer des dommages.	Non-critique - Faire réparer le moteur au plus tôt - Consulter le manuel de l'opérateur pour la procédure d'entretien.
154	Débit d'air excessif	Le calcul du débit d'air massique est supérieur à la limite.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
155	Capteur du moteur	Le capteur de pression du collecteur secondaire ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
156	Capteur du moteur	Le capteur de pression du collecteur secondaire ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
157	Capteur du moteur	Le capteur de pression du collecteur secondaire ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
158	Capteur de température	Le capteur de température du liquide de refroidissement du collecteur d'échappement bâbord ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
159	Capteur de température	Le capteur de température du liquide de refroidissement du collecteur d'échappement bâbord ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
160	Critique - Température du collecteur	La température du collecteur d'échappement bâbord est trop élevée.	Retourner immédiatement au port - Faire réparer le moteur avant la prochaine utilisation.
163	Critique - Erreur de communication	Problème de communication avec le système de contrôle SmartCraft.	Retourner immédiatement au port - Faire réparer le moteur avant la prochaine utilisation.
169	Capteur du moteur	Le capteur de pression d'huile moteur ne fonctionne pas correctement.	Non-critique - Faire réparer le moteur au plus tôt - Consulter le manuel de l'opérateur pour la procédure d'entretien.
170	Capteur du moteur	Le capteur de pression d'huile moteur ne fonctionne pas correctement.	Non-critique - Faire réparer le moteur au plus tôt - Consulter le manuel de l'opérateur pour la procédure d'entretien.
171	La puissance du moteur est limitée	La puissance du moteur est limitée. Le régime souhaité peut ne pas être atteint.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
172	La puissance du moteur est limitée	La puissance du moteur est limitée. Le régime souhaité peut ne pas être atteint.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
173	Circuit d'alimentation en carburant	La pression du carburant est élevée.	Si l'état persiste retourner immédiatement au port - Faire réparer le moteur au plus tôt.
174	Circuit d'alimentation en carburant	La pression du carburant est basse. Vérifier le niveau de carburant.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
175	Système de détonation	Le système de détonations du moteur ne fonctionne pas. Éviter de faire tourner le moteur à sa puissance maximale.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
176	Commande d'inversion de marche	Une panne de l'inversion de marche s'est produite	Retourner immédiatement au port - Faire réparer le moteur avant la prochaine utilisation.
177	Capteur de température	Le capteur de température du liquide de refroidissement du collecteur d'échappement tribord ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
178	Capteur de température	Le capteur de température du liquide de refroidissement du collecteur d'échappement tribord ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
179	Critique - Température du collecteur	La température du collecteur d'échappement tribord est trop élevée.	Retourner immédiatement au port - Faire réparer le moteur avant la prochaine utilisation - Consulter le manuel de l'opérateur pour la procédure d'entretien.
180	Capteur du moteur	La position secondaire du papillon des gaz ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
181	Critique - Capteur du moteur	Les informations des capteurs de position du papillon sont contradictoires.	Retourner immédiatement au port - Faire réparer le moteur avant la prochaine utilisation.
182	Capteur du moteur	Le capteur de position du papillon des gaz ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
183	Capteur du moteur	Le capteur de position du papillon des gaz ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
184	Trim abaissé	Le moteur peut ne pas s'abaisser. Le relais d'abaissement ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
185	Trim sorti	Le moteur peut ne pas se relever. Le relais de relevage ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
186	Critique - Erreur de communication	Problème de communication avec le système de contrôle SmartCraft.	Retourner immédiatement au port - Faire réparer le moteur avant la prochaine utilisation.
187	Critique - Erreur de communication	Problème de communication avec le système de contrôle SmartCraft.	Retourner immédiatement au port - Faire réparer le moteur avant la prochaine utilisation.
188	Critique - Erreur de communication	Problème de communication avec le système de contrôle SmartCraft.	Retourner immédiatement au port - Faire réparer le moteur avant la prochaine utilisation.

## Section 9 - Terminologie des systèmes et codes de panne

N° de panne	Court texte de VesselView	Long texte de VesselView	Texte de l'action
189	Critique - Erreur de communication	Problème de communication avec le système de contrôle SmartCraft.	Retourner immédiatement au port - Faire réparer le moteur avant la prochaine utilisation.
190	Critique - Erreur de communication	Problème de communication avec le système de contrôle SmartCraft.	Retourner immédiatement au port - Faire réparer le moteur avant la prochaine utilisation.
191	Niveau du réservoir 2	Le transmetteur de niveau du réservoir 2 ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
192	Niveau du réservoir 2	Le transmetteur de niveau du réservoir 2 ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
193	Commande d'inversion de marche	Une panne de l'inversion de marche s'est produite.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
194	Commande d'inversion de marche	Une panne de l'inversion de marche s'est produite.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
195	Thermostat	Le thermostat du moteur ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
196	Surchauffe transmission	La transmission surchauffe. Arrêter le moteur et le laisser refroidir. Remettre le moteur en marche. Consulter le manuel du propriétaire pour de plus amples informations.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
197	Capteur de température	Le capteur de température de sortie du compresseur ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
198	Capteur de température	Le capteur de température de sortie du compresseur ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
199	Surchauffe	Le compresseur surchauffe. Réduire les gaz et laisser refroidir.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
200	Soupape de surpression	La vanne de dérivation de suralimentation ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
201	Capteur de température	Le capteur de température du moteur ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
202	Capteur de température	Le capteur de température du moteur ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
203	Surchauffe	Le moteur surchauffe. Vérifier si l'admission d'eau est obstruée. La pompe à eau peut être défectueuse.	Non-critique - Faire réparer le moteur au plus tôt - Consulter le manuel de l'opérateur pour la procédure d'entretien.
204	Capteur de température	Le capteur de température du bloc-moteur ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
205	Capteur de température	Le capteur de température du bloc-moteur ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
206	Surchauffe	Le moteur surchauffe. Vérifier si l'admission d'eau est obstruée. La pompe à eau peut être défectueuse.	Non-critique - Faire réparer le moteur au plus tôt - Consulter le manuel de l'opérateur pour la procédure d'entretien.
207	Critique - Pompe à carburant	La pompe aspirante de carburant ne fonctionne pas correctement.	Retourner immédiatement au port - Faire réparer le moteur avant la prochaine utilisation.
208	Critique - Pompe à carburant	La pompe aspirante de carburant ne fonctionne pas correctement.	Retourner immédiatement au port - Faire réparer le moteur avant la prochaine utilisation.
209	Critique - Tension du moteur basse	La tension de l'actionneur du moteur est basse.	Retourner immédiatement au port - Faire réparer le moteur avant la prochaine utilisation.
210	Sur-régime moteur	Le régime moteur est supérieur à la limite spécifiée avec le moteur au point mort.	Régime moteur réduit.
211	Sur-régime moteur	Le régime moteur est supérieur à la limite spécifiée avec le moteur en marche arrière.	Réduire le régime moteur ou abaisser le moteur.
212	Démarrer la séquence interrompue	La tentative de démarrage a échoué. Consulter le manuel du propriétaire pour de plus amples informations.	Arrêter le moteur et redémarrer. Si l'état persiste, obtenir de l'aide. Retourner immédiatement au port - Faire réparer le moteur avant la prochaine utilisation.
213	Capteur critique	Du carburant a débordé dans le circuit d'évent. Vérifiez l'absence de toute fuite de carburant. Peut être causé par de multiples tentatives de redémarrage.	Retourner immédiatement au port - Faire réparer le moteur avant la prochaine utilisation.
214	Soupape de surpression	La vanne de dérivation de suralimentation ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
215	Critique - Erreur de communication	Problème de communication avec le système de contrôle SmartCraft.	Retourner immédiatement au port - Faire réparer le moteur avant la prochaine utilisation.
216	Critique - Erreur de communication	Problème de communication avec le système de contrôle SmartCraft.	Retourner immédiatement au port - Faire réparer le moteur avant la prochaine utilisation.
217	Tension	La tension d'alimentation du capteur est basse.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
218	Critique - Erreur de communication	Problème de communication avec le système de contrôle SmartCraft.	Retourner immédiatement au port - Faire réparer le moteur avant la prochaine utilisation.
219	Commande d'inversion de marche	Ramener la poignée sur point mort et arrêter le moteur. Redémarrer et inverser la marche du moteur.	Retourner immédiatement au port - Faire réparer le moteur avant la prochaine utilisation.

## Section 9 - Terminologie des systèmes et codes de panne

N° de panne	Court texte de VesselView	Long texte de VesselView	Texte de l'action
220	Critique - Capteur	Du carburant a débordé dans le circuit d'évent. Vérifiez l'absence de toute fuite de carburant. Peut être causé par de multiples tentatives de redémarrage.	Retourner immédiatement au port - Faire réparer le moteur avant la prochaine utilisation.
221	Critique - Capteur	La commande du flotteur de la pompe aspirante à huile ne fonctionne pas correctement.	Retourner immédiatement au port - Faire réparer le moteur avant la prochaine utilisation.
222	Pompe à carburant	La pompe aspirante de carburant ne fonctionne pas correctement.	Si l'état persiste retourner immédiatement au port - Faire réparer le moteur avant la prochaine utilisation.
223	Basse pression	La pression du jet d'huile de refroidissement du piston est basse.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
224	Capteur	La pression du jet d'huile de refroidissement du piston est basse.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
225	Capteur	La pression du jet d'huile de refroidissement du piston est basse.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
226	Critique - Erreur de communication	Problème de communication avec le système de contrôle SmartCraft.	Retourner immédiatement au port - Faire réparer le moteur avant la prochaine utilisation.
227	Capteur du moteur	Le capteur de pression d'inversion de marche ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
228	Capteur du moteur	Le capteur de pression d'inversion de marche ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
229	Capteur du moteur	Le capteur de pression d'inversion de marche ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
230	Capteur du moteur	Le capteur de pression d'inversion de marche ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
231	Capteur du moteur	Le capteur de pression d'inversion de marche ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
232	Capteur du moteur	Le capteur de pression d'inversion de marche ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
233	Capteur du moteur	Le système de l'inversion de marche ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
234	Capteur du moteur	La pression d'inversion de marche est élevée.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
235	Capteur du moteur	Une panne de l'inversion de marche est survenue. Ramener la poignée au point mort et actionner à nouveau la commande.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
236	Arrêt d'urgence	L'arrêt d'urgence a été activée. Vérifier le cordon.	Non-critique - Faire réparer le moteur au plus tôt - Consulter le manuel de l'opérateur pour la procédure d'entretien.
237	La puissance du moteur est limitée	La puissance du moteur est limitée en raison du système de détonation. Réduire le réglage des gaz.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
238	Sur-régime moteur	Le régime moteur est supérieur la limite spécifiée en position remorque.	Réduire le régime moteur ou abaisser le moteur.
239	Impact sous-marin	Une collision avec un objet immergé s'est produite. Examiner le moteur pour tout signe de dommage.	Si un dommage s'est produit - Voir le revendeur au plus tôt.
240	Critique - Basse tension	La tension de la batterie est inférieure à la limite normale. Mettre hors tension toute charge non nécessaire, augmenter le régime moteur et vérifier les connexions de la batterie.	Retourner immédiatement au port - Faire réparer le moteur avant la prochaine utilisation.
241	Surchauffe	Température de l'air de suralimentation supérieure aux limites spécifiées. Réduire le réglage des gaz.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
242	Vanne de purge	La vanne de purge de carburant ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
243	Capteur	Le capteur de dérive ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
244	?Capteur	Le capteur de dérive ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
245	Commande d'inversion de marche	La commande d'inversion de marche ne fonctionne pas correctement.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
246	La puissance du moteur est limitée	La puissance du moteur est limitée en raison de la surchauffe du compresseur.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.
247	La puissance du moteur est limitée	La puissance du moteur est limitée en raison du système de détonation.	Non critique - Faire réparer le moteur au plus tôt.

## Terminologie des systèmes VesselView

Terme	Définition
<b>ACTIVE (Actif)</b>	État de panne active des capteurs, interrupteurs, injecteurs, etc.
<b>AP</b>	Autopilot (Autopilote)
<b>AUTO</b>	Auto heading engaged (Cap automatique activé)

## Section 9 - Terminologie des systèmes et codes de panne

Terme	Définition
BAR	Unité de mesure de pression
BATTERY VOLTS (Tension de batterie)	Tension de la batterie principale du moteur
BLOCK PSI	Pression d'eau à l'entrée (PSI ou kPa)
BEARING TO WAYPOINT (Cap vers un point de cheminement)	La direction du compas d'une position vers un point de cheminement
BRG TO WP (Cap vers un point de cheminement)	Cap vers un point de cheminement
BTW (Cap vers un point de cheminement)	Cap vers un point de cheminement
C	Celsius
C1	Réservoir central 1
C2	Réservoir central 2
C3	Réservoir central 3
CA	Réservoir central arrière
CF	Réservoir central avant
CAN	Réseau CAN
COURSE OVER GROUND (Course sur le fond)	La direction de déplacement actuelle par rapport à la position du fond
CRS OVR GND (Course sur le fond)	Course sur le fond
COG (Course sur le fond)	Course sur le fond
CTS (Cap à suivre)	Course to steer (Cap à suivre)
DELTA %	Delta % est un pourcentage d'un mouvement continue vers une direction donnée par seconde. C'est une tolérance associée aux conditions d'activation de la fenêtre contextuelle « TRIM/TAB » (Trim/Dérives). La fréquence d'affichage de la fenêtre contextuelle « TRIM/TAB » (Trim/Dérives) est inversement proportionnelle au DELTA %.
DELTA PRESSURE (Delta de pression)	Il s'agit du différentiel entre la pression de carburant et la pression absolue d'admission.
DEMAND % (% de demande)	TPI% / TPS% (Pourcentage de l'indicateur/capteur de position de papillon) ; sur les modèles DTS, il s'agit d'un % de demande ERC.
DEVICE ID (Identification du dispositif)	Numéro identifiant un VesselView à un emplacement
DIST WPT (Distance du point de cheminement)	Distance du point de cheminement
DTS	Accélérateur et inversion de marche numériques
DTW (Distance du point de cheminement)	Distance du point de cheminement
ENGINE ID (Identification du moteur)	Identification du moteur
ENGINE RPM (Régime moteur)	Régime moteur
ERC	Lévier de commande à distance situé au niveau de la barre
ESC	Commande électronique d'inversion de marche (servomoteur)
F	Fahrenheit
FUEL LEVEL (Niveau de carburant)	Données du transmetteur de niveau du réservoir de carburant du bateau
FUEL TO WAYPOINT(Quantité de carburant nécessaire pour atteindre un point de cheminement)	La quantité estimée de carburant nécessaire pour atteindre un point de cheminement.
FT	Pieds
FTM	Brasses
FTW (Quantité de carburant nécessaire pour atteindre un point de cheminement)	Quantité de carburant nécessaire pour atteindre un point de cheminement
GAL	Gallons
GPH	Gallons par heure
GPS	Système de positionnement mondial
GUARDIAN	La stratégie d'Engine Guardian est active, causant une réduction forcée de la puissance disponible
HEAD TMP (Température de la culasse)	Température (en °F ou °C) de la culasse
HELM ID (Identification de la barre)	Numéro identifiant l'emplacement auquel VesselView est installé
IGL	Gallons impériaux
JS	Manette
KM	Kilomètres
KMH	Kilomètres par heure (km/h)
KNOTS	Unité de mesure de vitesse
KPA	Kilopascal
KPL	Kilomètres par litre (km/l)
LIT	Litres
LPH	Litres par heure (l/h)

## Section 9 - Terminologie des systèmes et codes de panne

Terme	Définition
Met	Mètres
Mil	Milles terrestres
MPG	Milles par gallon (mi/gal.)
MPH	Milles par heure (mi/h)
NM	Mille nautique
NMEA 0183	Une spécification électrique et numérique combinée pour la communication entre dispositifs électriques marins et récepteurs GPS
NMPG	Milles nautiques par gallon
NUM ENGINES	Nombre de moteurs sur le bateau
NA	Non disponible
OFF (Arrêt)	Désactivé
OIL PSI (Pression d'huile)	Pression d'huile moteur (en PSI ou kPa)
P1	Réservoir bâbord 1
P2	Réservoir bâbord 2
P3	Réservoir bâbord 3
PA	Réservoir bâbord arrière
PF	Réservoir tribord avant
PADDLE WHEEL (Roue radiale)	Données utilisées pour calculer la vitesse du bateau (fréquence en Hertz)
PITOT	Données de capteur de pression Pitot destinées à calculer la vitesse du bateau
PORTCNTR	Bâbord central
PSI	Livres par pouce carré
RANGE TO WAYPOINT (Autonomie vers un point de cheminement)	La distance estimée sur laquelle le ou les moteurs tourneront à la vitesse actuelle avec le carburant disponible.
RTW (Autonomie vers un point de cheminement)	Autonomie vers un point de cheminement
S1	Réservoir tribord 1
S2	Réservoir tribord 2
S3	Réservoir tribord 3
SA	Réservoir tribord arrière
SF	Réservoir tribord avant
SH	Skyhook
SHIFT(Inversion de marche)	Position de point mort ou de mise en prise
SOG	Vitesse sur le fond
SPD OVR GRD	Vitesse sur le fond
SPEED OVER GROUND (Vitesse sur le fond)	La vitesse à laquelle le bateau se déplace par rapport à la surface de la terre
STBD	Tribord
STBY	Standby (Attente)
STBDCNTR	Tribord central
TEMP	Température
TRACK	Mode GPS activé
TRIM	Données de transmetteur de trim
USB MEMORY STICK	Dispositif de mémoire utilisé pour enregistrer et charger les données de configuration de VesselView
WOT	Papillon des gaz complètement ouvert

# Section 10 - Informations concernant l'assistance à la clientèle

## Table des matières

Service après vente.....	112	Autres langues .....	114
Réparations locales .....	112	Andere Sprachen .....	114
Réparations non locales .....	112	Altre lingue .....	114
Vol de l'ensemble de propulsion .....	112	Andre språk .....	114
Attention requise après immersion .....	112	Outros Idiomas .....	114
Pièces de rechange .....	112	Otros idiomas .....	114
Demandes d'information relatives aux pièces		Andra språk .....	114
et aux accessoires .....	113	Allej gļpssej .....	115
Résolution d'un problème .....	113	Commande de documentation.....	115
Documentation pour la clientèle.....	113	États-Unis et Canada .....	115
En anglais .....	113	En dehors des États-Unis et du Canada	
Autres langues .....	113	.....	115
Andre sprog .....	114	Centres de service après-vente Mercury Marine	
Andere talen .....	114	.....	115
Muut kielet .....	114		

## Service après vente

### Réparations locales

Les bateaux équipés d'un moteur Cummins MerCruiser Diesel (CMD) doivent toujours être renvoyés au distributeur/revendeur agréé pour entretien. Il est le seul à disposer des mécaniciens qualifiés, des connaissances, du matériel et des outils spéciaux, ainsi que des pièces et accessoires Cummins/Mercury Marine d'origine, qui permettent d'entretenir correctement le moteur et l'embase si le besoin se présente. Il connaît parfaitement le moteur et l'embase. Appeler le 1-800-DIESELS pour localiser le revendeur le plus proche.

### Réparations non locales

Si le revendeur local habituel se trouve loin et qu'un entretien est nécessaire, contacter le centre de réparation agréé Cummins MerCruiser Diesel le plus proche. Consulter les pages jaunes ou le localisateur de service du site Web de Cummins MerCruiser Diesel ([www.cmdmarine.com](http://www.cmdmarine.com)). Si, pour une raison ou une autre, aucun service ne peut être obtenu, contacter le centre de service après-vente régional le plus proche. En dehors des États-Unis et du Canada, contacter le centre de service international Marine Power le plus proche.

### Vol de l'ensemble de propulsion

Si l'ensemble de propulsion venait à être volé, communiquer immédiatement aux autorités locales et à Cummins MerCruiser Diesel les numéros de modèle et de série, ainsi que la personne à prévenir en cas de restitution. Ces informations concernant le moteur volé sont conservées dans un fichier par Cummins MerCruiser Diesel et aident les autorités, les revendeurs et les distributeurs à le retrouver.

### Attention requise après immersion

1. Avant la récupération, contacter un centre de réparation agréé Cummins MerCruiser Diesel.
2. Après la récupération, un entretien immédiat par un centre de réparation agréé Cummins MerCruiser Diesel est requis afin d'éviter de graves dommages à l'ensemble de propulsion.

### Pièces de rechange

#### AVERTISSEMENT

**Éviter les risques d'incendie ou d'explosion. Les composants électriques, d'allumage et de carburant des produits Cummins MerCruiser Diesel sont conformes aux règles des Garde-côtes des États-Unis tendant à réduire les risques d'incendie ou d'explosion. Ne pas utiliser des composants de circuit électrique ou de carburant de remplacement non conformes à ces règles. Lors de l'entretien des circuits électriques et de carburant, installer et serrer correctement tous les composants.**

Les moteurs marins sont conçus pour fonctionner à pleins gaz ou presque pendant la plupart de leur durée de vie. Ils sont également conçus pour fonctionner en eau douce comme en eau de mer. Ces conditions requièrent de nombreuses pièces spéciales. Remplacer les pièces de moteurs marins avec précaution, leurs caractéristiques sont très différentes des pièces ordinaires pour moteurs automobiles.

Dans la mesure où les moteurs marins doivent pouvoir tourner la plupart du temps à leur régime maximum ou à un régime proche de ce dernier, ils doivent être équipés de pistons et d'arbres à cames spéciaux, ainsi que d'autres pièces mobiles renforcées pour avoir une durée de service plus longue et des performances optimales.

Ces modifications spéciales ne sont que quelques unes de celles qu'il est nécessaire d'apporter aux moteurs marins Cummins MerCruiser Diesel pour prolonger leur durée de service et garantir des performances sûres.

## **Demandes d'information relatives aux pièces et aux accessoires**

Toutes les demandes d'informations concernant des pièces ou des accessoires de rechange Quicksilver doivent être adressées au revendeur agréé local. Celui-ci dispose des renseignements nécessaires à la commande de pièces et accessoires manquant à son inventaire. Seuls les revendeurs agréés peuvent acheter des pièces et accessoires d'origine Quicksilver à l'usine. Cummins MerCruiser Diesel ne fournit pas les revendeurs non agréés ou les détaillants. Pour toute demande d'informations sur les pièces et les accessoires, le revendeur doit connaître les numéros de modèle et de série du moteur afin de pouvoir commander les pièces correctes.

## **Résolution d'un problème**

La satisfaction avec un produit Cummins MerCruiser Diesel est très importante pour le revendeur et nous-mêmes. En cas de problème, question ou préoccupation au sujet de l'ensemble de propulsion, contacter le centre de réparation agréé Cummins MerCruiser Diesel. Pour toute assistance complémentaire, procéder comme suit :

1. Contacter le directeur commercial ou le responsable du service entretien du revendeur. Si cela est déjà fait, appeler le propriétaire de la concession.
2. Toutes les questions et préoccupations restées sans réponses, et tous les problèmes non résolus par le revendeur, doivent être adressés à un distributeur de produits Cummins MerCruiser Diesel local. Le distributeur s'efforcera de résoudre tous les problèmes avec vous et le revendeur.

Le service entretien aura besoin des informations suivantes :

- Nom et adresse du propriétaire
- Numéro de téléphone du propriétaire pendant la journée
- Numéros de modèle et de série de l'ensemble de propulsion
- Nom et adresse du revendeur
- La nature du problème

Le distributeur local peut être localisé à l'aide du service du site Web de Cummins MerCruiser Diesel ([www.cmdmarine.com](http://www.cmdmarine.com)) ou en contactant le service de réparation ou de ventes de CMD répertorié dans les pages jaunes. Appeler le 1-800-DIESELS pour localiser le revendeur le plus proche.

## **Documentation pour la clientèle**

### **En anglais**

Les publications en anglais sont disponibles auprès de :

Mercury Marine  
Attn : Publications Department  
W6250 West Pioneer Road  
P.O. Box 1939  
Fond du Lac, WI 54935-1939

En dehors des États-Unis et du Canada, contacter le centre de service international Mercury Marine ou Marine Power le plus proche pour plus de renseignements.

Lors de la commande, veiller à :

- Indiquer les numéros de produit, de modèle, d'année et de série.
- Vérifier la documentation et les quantités voulues.
- Joindre le paiement par chèque ou mandat (pas de paiement à la livraison).

### **Autres langues**

Pour se procurer un manuel d'utilisation, d'entretien et de garantie dans une autre langue, contacter le centre d'entretien international Mercury Marine ou Marine Power pour de plus amples informations. Une liste des références de pièces dans les autres langues accompagne l'ensemble de propulsion.

### Andre sprog

Kontakt det nærmeste Mercury Marine eller Marine Power International servicecenter for oplysninger om hvordan du kan anskaffe en Betjenings- og vedligeholdelsesmanual på et andet sprog. En liste med reservedelsnumre for andre sprog leveres sammen med din power-pakke.

### Andere talen

Voor het verkrijgen van een Handleiding voor gebruik en onderhoud in andere talen dient u contact op te nemen met het dichtstbijzijnde internationale servicecentrum van Mercury Marine of Marine Power voor informatie hierover. Een lijst met onderdeelnummers voor andere talen wordt bij uw motorinstallatie geleverd.

### Muut kieleet

Saadaksesi Käyttö- ja huolto-ohjekirjoja muilla kielillä, ota yhteys lähimpään Mercury Marine tai Marine Power International huoltokeskukseen, josta saat lähempiä tietoja. Moottorisi mukana seuraa monikielinen varaosanumeroluettelo.

### Autres langues

Pour obtenir un Manuel d'utilisation et d'entretien dans une autre langue, contactez le centre de service après-vente international Mercury Marine ou Marine Power le plus proche pour toute information. Une liste des numéros de pièces en d'autres langues accompagne votre bloc-moteur.

### Andere Sprachen

Um eine Betriebs- und Wartungsanleitung in einer anderen Sprache zu erhalten, wenden Sie sich an das nächste Mercury Marine oder Marine Power International Service Center. Eine Liste mit Teilenummern für Fremdsprachen ist im Lieferumfang Ihres Motors enthalten.

### Altre lingue

Per ottenere il manuale di funzionamento e manutenzione in altra lingua, contattate il centro assistenza internazionale Mercury Marine o Marine Power più vicino. In dotazione con il gruppo motore, viene fornito l'elenco dei codici prodotto dei componenti venduti all'estero.

### Andre språk

Ytterligere informasjon om bruks- og vedlikeholdshåndbok på andre språk kan fås ved henvendelse til nærmeste internasjonale servicecenter for Mercury Marine eller Marine Power. En liste over delenumre for andre språk følger med aggregatet.

### Outros Idiomas

Para obter um Manual de Operação e Manutenção em outro idioma, contate o Centro de Serviço Internacional de Marine Power" (Potência Marinha) ou a Mercury Marine mais próxima para obter informações. Uma lista de números de referência para outros idiomas é fornecida com o seu pacote de propulsão.

### Otros idiomas

Para obtener un Manual de operación y mantenimiento en otro idioma, póngase en contacto con el centro de servicio más cercano de Mercury Marine o Marine Power International para recibir información. Con su conjunto motriz se entrega una lista de los números de pieza para los otros idiomas.

### Andra språk

För att få Instruktions- och underhållsböcker på andra språk, kontakta närmaste Mercury Marine eller Marine Power International servicecenter, som kan ge ytterligare information. En förteckning över artikelnummer på andra språk medföljer ditt kraftpaket.

## Allej gļpssej

Gia na apoktņpsete Ŷna Egxeirņdio Leitourgņaj kai Suntņrhshj se Ūllh gļpsa, epikoinwnņste me to plhsiŶstero DieqnŶj KŶntro SŶrbij thj Mercury Marine ũ thj Marine Power gia plhroforņej. To pakŶto isxŶoj saj sunodeŶetai apŭ Ŷnan katŪlogo ariqmpņ paraggelņaj gia Ūllej gļpssej.

## Commande de documentation

Avant de commander toute documentation, préparer les renseignements suivants relatifs à l'ensemble de propulsion :

Modèle		N° de série	
Puissance		Année	

## États-Unis et Canada

Pour obtenir de la documentation supplémentaire à propos d'un ensemble de propulsion Cummins MerCruiser Diesel particulier, contacter le revendeur/distributeur Cummins MerCruiser Diesel le plus proche ou :

Mercury Marine		
Téléphone	Télécopie	Courrier
(920) 929-5110 (États-Unis uniquement)	(920) 929-4894 (États-Unis uniquement)	Mercury Marine Attn : Publications Department P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54935-1939

## En dehors des États-Unis et du Canada

Contactez le revendeur/distributeur autorisé Cummins MerCruiser Diesel ou le centre d'entretien Marine Power le plus proche pour commander de la documentation supplémentaire disponible pour un ensemble de propulsion Cummins MerCruiser Diesel particulier.

Soumettre le formulaire de commande suivant avec le paiement à :	Mercury Marine Attn : Publications Department W6250 West Pioneer Road P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939
<b>Expédier à : (Copier ce formulaire et taper ou écrire les information en lettres capitales – Ceci est votre étiquette d'expédition)</b>	
<b>Nom</b>	
<b>Adresse</b>	
<b>Ville, État, Province</b>	
<b>ZIP ou code postal</b>	
<b>Pays</b>	

Quantité	Pièce	Numéro d'inventaire	Coût	Total
			.	.
			.	.
			.	.
			.	.
			.	.
	Total dû		.	.

## Centres de service après-vente Mercury Marine

Pour obtenir de l'aide, contactez-nous par téléphone, par fax ou par courrier. Le propriétaire doit indiquer, dans toute correspondance écrite ou faxée, le numéro de téléphone où il peut être joint pendant la journée.

## Section 10 - Informations concernant l'assistance à la clientèle

<b>États-Unis</b>		
Téléphone	Télécopie	Mercury Marine W6250 W. Pioneer Road P.O. BOX 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939
(920) 929-5040	(920) 929-5893	
<b>États-Unis (Mercury Racing)</b>		
Téléphone	Télécopie	Mercury Racing N7480 County Rd. UU Fond du Lac, WI 54935-9585
(920) 924-2088	(920) 924-2096	
<b>Canada</b>		
Téléphone	Télécopie	Mercury Marine Ltd. 2395 Meadowpine Blvd. Mississauga, Ontario L5N 7W6 Canada
(905) 567-6372	(905) 567-8515	
<b>Australie, Pacifique</b>		
Téléphone	Télécopie	Mercury Marine Australia 132-140 Frankston Road Dandenong, Victoria 3164 Australie
(61) (3) 9791-5822	(61) (3) 9793-5880	
<b>Europe, Moyen-Orient, Afrique</b>		
Téléphone	Télécopie	Marine Power - Europe, Inc. Parc Industriel de Petit-Rechain B-4800 Verviers, Belgique
(32) (87) 32 • 32 • 11	(32) (87) 31 • 19 • 65	
<b>Mexique, Amérique centrale, Amérique du Sud, Caraïbes</b>		
Téléphone	Télécopie	Mercury Marine 11650 Interchange Circle North Miramar, FL 33025 États-Unis
(954) 744-3500	(954) 744-3535	
<b>Japon</b>		
Téléphone	Télécopie	Mercury Marine - Japon 283-1 Anshin-cho Hamamatsu Shizuoka, 435-0005 Japon
81-53-423-2500	81-53-423-2510	
<b>Asie, Singapour</b>		
Téléphone	Télécopie	Mercury Marine Singapore 72 Loyang Way Singapour, 508762
5466160	5467789	