

TABLE DES MATIÈRES

Section 1 - Prise en main

Caractéristiques de VesselView.....	2	Bouton de luminosité et d'alarme.....	4
Généralités.....	2	Transfert de pavé numérique.....	4
Fonctions du pavé numérique.....	3	Bouton Menu.....	4
Bouton « X ».....	3	Activation et désactivation de l'unité VesselView.....	4
Bouton marqué d'une coche.....	3	Redémarrage de VesselView.....	4
Pavé de boutons fléchés.....	4	Propreté et entretien du produit.....	4
Boutons Propulsion, Vessel (Bateau) ou Environment and Navigation (Environnement et navigation).....	4	Enregistrement des paramètres.....	5

Section 2 - Configuration et étalonnage

Présentation de l'Assistant Installation.....	8	Étalonnage du réservoir.....	18
Assistant Installation.....	8	Méthode 1 : Défaut.....	19
Importation de la configuration (en option).....	9	Méthode 2 : Manuelle.....	19
Configuration des moteurs.....	10	Configuration et étalonnage des dérives.....	20
Configuration de l'affichage.....	11	Étalonnage du trim.....	24
Configuration du dispositif.....	12	Étalonnage du trim.....	24
Fin de la configuration du dispositif.....	16	Configuration.....	25
Options du menu d'étalonnage.....	17	Réinitialisation aux paramètres d'usine.....	26
Étalonnage des réservoirs.....	17	Enregistrer la configuration.....	27
Sélection du réservoir et de l'emplacement.....	17	Chargement de la configuration.....	29

Section 3 - Présentation et fonctionnement des écrans

Identification et utilisation des catégories d'écran.....	32	Paramètres.....	40
Écrans d'affichage VesselView disponibles.....	32	Alarmes.....	43
Écrans d'affichage MerCruiser.....	33	Informations système.....	43
Écrans d'affichage des moteurs hors-bord et embase de jets.....	34	Vérification de l'état en utilisant la barre d'état.....	44
Écrans d'affichage VesselView.....	34	Icônes de panne.....	45
Propulsion.....	34	Alarmes relatives au carburant.....	45
Bateau.....	37	Utilisation du panneau Menu.....	46
Environment and Navigation (Environnement et navigation).....	38	Navigation parmi les écrans.....	48
Écrans de configuration de VesselView.....	39	Utilisation des fenêtres contextuelles.....	48
Étalonnage.....	39	Alarmes et pannes.....	49
		Luminosité de l'écran.....	49

Section 4 - Menu Main (Principal)

Favoris.....	52	Paramètres de dérives.....	57
Menu Calibrate (Étalonnage).....	52	Configuration du pilote automatique.....	58
Menu Tank (Réservoir).....	52	Horloge/luminosité.....	58
Menu Tabs (Dérives).....	52	Préférences.....	59
Menu Trim.....	52	Vitesse du bateau.....	60
Menu Configuration.....	52	Avertissements.....	61
Menu Factory Reset (Réinitialisation aux paramètres d'usine).....	53	Unités.....	62
Menu Save Configs (Enregistrer les configurations).....	53	Unités 2.....	63
Menu Load Configs (Charger les configurations).....	53	Corrections.....	63
Paramètres.....	53	Alarmes.....	64
Options du menu Settings (Paramètres).....	53	Options du menu d'alarmes.....	64
Options de la barre d'état.....	54	Stratégie de l'avertisseur sonore de VesselView.....	65
Options de la direction.....	54	Alarmes actives.....	65
Activation/désactivation des pages.....	55	Icônes de panne.....	66
Pages/écrans favoris.....	56	Affichage des alarmes actives.....	67
Paramètre de trim.....	56	Affichage des détails de l'alarme.....	67

Historique des alarmes.....	68	Options du menu « System Information » (Informations système).....	69
Détails de l'historique des alarmes.....	68	Informations relatives au logiciel.....	70
Effacement de l'historique des alarmes.....	69	Informations relatives au matériel.....	70
Informations système.....	69		

Section 5 - Menu Propulsion

Utilisation des écrans Propulsion	72	Utilisation de la commande de pêche à la traîne.....	77
Écrans Propulsion disponibles.....	72	Réglage de la commande de pêche à la traîne.....	77
Affichage de l'état des moteurs.....	72	Affichage de la demande et de la charge (moteurs diesel uniquement).....	78
Affichage des performances et du carburant.....	73	Affichage des données de la transmission (moteurs diesel uniquement).....	78
Réinitialisation de la consommation totale de carburant.....	73	Affichage des données d'admission (moteur diesel uniquement).....	79
Affichage de la performance de pointe.....	74	Utilisation du régulateur de vitesse.....	79
Réinitialisation des valeurs de pointe.....	74	Configuration du régulateur de vitesse.....	79
Affichage de la position de la direction (MerCruiser uniquement).....	74	Utilisation de Smart Tow.....	80
Affichage de la position de trim.....	75	Configuration de la vitesse de croisière avec Smart Tow.....	80
Affichage de la position des dérives (moteurs diesel uniquement).....	76	Configuration de la commande de lancement de Smart Tow.....	81
Affichage de la pression de suralimentation (en option).....	76		

Section 6 - Menu Vessel (Bateau)

Utilisation des écrans Vessel (Bateau).....	84	Affichage de la position de la direction (MerCruiser uniquement).....	85
Vérification de l'état du bateau.....	84	Affichage des données du générateur.....	86
Vérification de l'état des réservoirs.....	85		

Section 7 - Menu Environment and Navigation (Environnement et navigation)

Utilisation des écrans Environment and Navigation (Environnement et navigation).....	88	Visualisation des données de navigation.....	91
Écrans « Environment and Navigation » (Environnement et Navigation).....	88	Affichage des données Autopilot (Pilote automatique) (Zeus et Axius uniquement).....	92
Affichage de la profondeur et de la température de l'eau.....	88	Attente.....	92
Configuration des alertes de profondeur.....	89	Suivi du point de cheminement.....	93
Affichage des informations relatives au journal des sorties.....	90	Séquence de points de cheminement.....	93
Réinitialisation des valeurs du journal des sorties.....	90	Skyhook Station Keeping (Maintien en position Skyhook).....	95
Affichage de la quantité de carburant nécessaire pour atteindre un point de cheminement.....	91	Écrans Skyhook de VesselView.....	97
		Écran Joystick (Manette).....	98

Section 8 - Glossaire

Terminologie des systèmes VesselView.....	100
---	-----

Section 9 - Informations relatives à l'assistance à la clientèle

Service et entretien des produits.....	104	Marine Repair Logistics.....	105
Service à l'extérieur.....	104	Réparations locales.....	105
Demandes d'informations relatives aux pièces et aux accessoires.....	104	Réparations non locales.....	105
Assistance au propriétaire.....	104		

Section 1 - Prise en main

1

Table des matières

Caractéristiques de VesselView.....	2	Bouton de luminosité et d'alarme	4
Généralités.....	2	Transfert de pavé numérique	4
Fonctions du pavé numérique.....	3	Bouton Menu	4
Bouton « X »	3	Activation et désactivation de l'unité VesselView.....	4
Bouton marqué d'une coche	3	Redémarrage de VesselView.....	4
Pavé de boutons fléchés	4	Propreté et entretien du produit.....	4
Boutons Propulsion, Vessel (Bateau) ou Environment and Navigation (Environnement et navigation)	4	Enregistrement des paramètres.....	5

Caractéristiques de VesselView

Composant	Caractéristiques	
Alimentation/communications numériques	2 connecteurs femelles à 24 broches pour faisceau VesselView	
Port USB	V1.1 ou V2.0 (déclarée rétro-compatible avec la version V1.1) IMPORTANT : L'unité VesselView ne reconnaît pas une carte mémoire flash uniquement compatible avec la version 2.0.	
Port Ethernet	Pour option future	
Dimensions de l'unité VesselView	Module	180,5 x 112,0 mm
	Collerette	197,8 x 132,5 mm
Poids net (sans faisceau)	0,82 kg	

Généralités

IMPORTANT : Le présent dispositif VesselView est compatible avec les produits fabriqués par Mercury Marine Outboards, Mercury Marine MerCruiser et Cummins MerCruiser Diesel. Certaines des fonctions décrites dans ce manuel seront désactivées en fonction de l'ensemble de propulsion auquel VesselView est connecté.

VesselView est un centre complet d'informations à bord peut afficher des données sur trois moteurs à essence ou trois moteurs diesel au maximum. VesselView peut également assurer la connexion entre l'instrumentation et un quatrième moteur à essence. Il contrôle et affiche continuellement 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 mondial de localisation (GPS) du bateau ou à un autre dispositif compatible avec la norme 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.

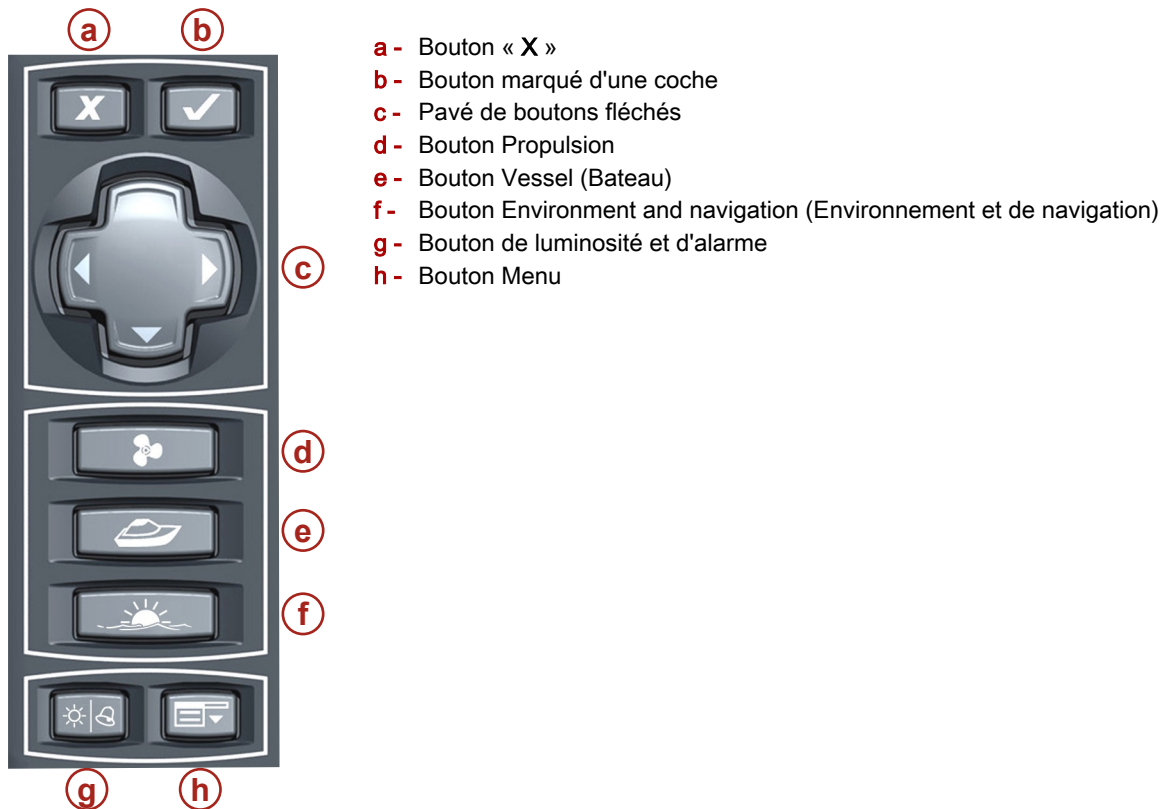


Les écrans VesselView sont regroupés en trois catégories :

- 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
- c - Environnement et navigation** le bouton permet d'accéder rapidement aux écrans Environnement and navigation (Environnement et navigation) qui ont trait à la profondeur, à la navigation et au GPS

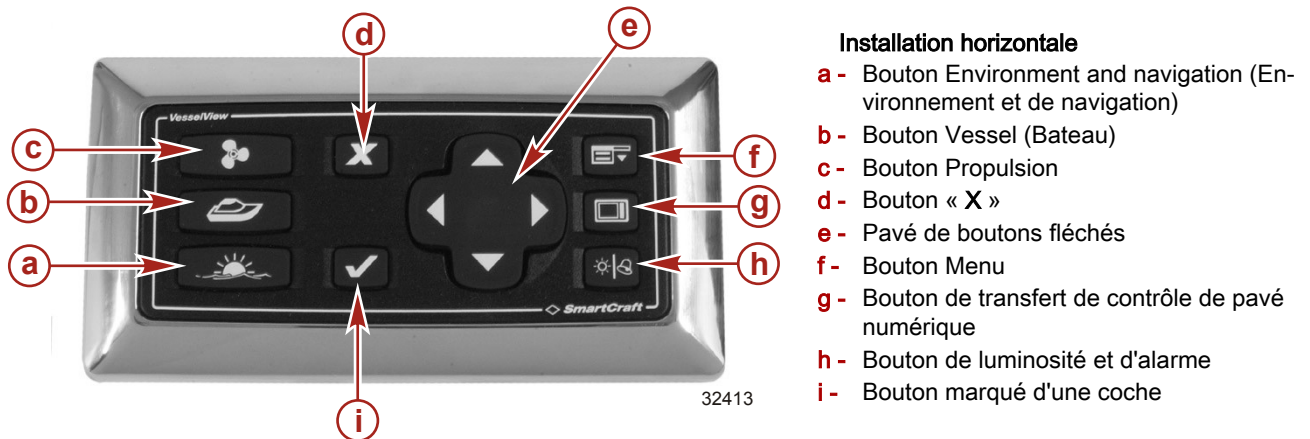
Fonctions du pavé numérique

VesselView est doté de sept touches et d'un pavé de boutons fléchés pour une navigation facile parmi les écrans et les pages.



25354

Un pavé numérique VesselView multifonction monté sur le tableau de bord est disponible comme accessoire. Ce pavé numérique offre les mêmes huit boutons et un pavé de boutons fléchés pour une navigation facile parmi les écrans et les pages. Le pavé numérique VesselView multifonction monté sur le tableau de bord est doté d'un bouton supplémentaire qui permet d'alternier le contrôle du pavé numérique d'un VesselView à un autre. Le transfert du contrôle de pavé numérique ne peut s'effectuer que si deux unités VesselView sont installées.



32413

Bouton « X »

- Permet un arrêt complet de VesselView lorsqu'il est maintenu enfoncé alors que la clé de contact des moteurs est sur arrêt.
- Permet de 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.

Bouton marqué d'une coche

- 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.

Pavé de boutons fléchés

- Permet de déplacer le curseur de VesselView vers le haut, le bas et latéralement pour naviguer parmi les divers écrans et invites de fonction.
- Permet de passer d'un écran à un autre parmi les écrans disponibles de la catégorie considérée.
- Permet d'effectuer d'autres fonctions décrites dans les invites affichées à l'écran.

Boutons Propulsion, Vessel (Bateau) ou Environment and Navigation (Environnement et navigation)

- Permet d'ouvrir le dernier écran affiché dans la catégorie considérée.
- Permet de passer d'un écran à un autre parmi les écrans disponibles de la catégorie considérée.

Bouton de luminosité et d'alarme

- Permet d'activer la commande de luminosité de l'écran pour ajuster la luminosité de l'écran VesselView lorsqu'aucune panne ne s'est produite.
- Permet d'accéder rapidement à l'écran « ACTIVE ALARMS » où sont affichées les pannes actives et leur description lorsque des pannes se produisent.

Transfert de pavé numérique

- Permet d'alterner le contrôle du pavé numérique d'un VesselView à un autre. Le transfert du contrôle de pavé numérique ne peut s'effectuer que si deux unités VesselView sont installées.
- L'emplacement du pavé numérique VesselView multifonction doit être configuré avec le système de diagnostic informatisé (CDS) G3. Le système CDS G3 invitera l'utilisateur à appuyer sur la zone du pavé numérique affichant une lumière clignotante. Le pavé numérique n'affichera pas une lumière clignotante. Appuyer plutôt sur n'importe quel bouton à l'exception du bouton de transfert de pavé numérique.

Bouton Menu

- Permet d'ouvrir le panneau menu.
- Permet d'alterner entre le menu principal et le menu de la catégorie active.

Activation et désactivation de l'unité VesselView

L'unité VesselView s'active automatiquement lorsque la clé de contact d'un quelconque moteur qui y est connecté est mise sur « RUN » (Marche).

VesselView entre en mode de veille 48 heures après que les clés de contact de tous les moteurs qui y sont connectés ont été mises sur « OFF » (Arrêt). Lorsque la clé de contact d'un quelconque moteur est mise de nouveau sur « RUN », VesselView affiche rapidement le dernier écran actif.

Pour éteindre complètement l'unité VesselView aux fins de remisage ou pour enregistrer les modifications effectuées lors d'une session de configuration, appuyer sur le bouton « X » tout en plaçant les clés de contact des moteurs sur « OFF » (Arrêt). Ne pas interrompre l'alimentation du dispositif pendant qu'il affiche l'écran de mise hors tension. Si l'alimentation est interrompue pendant l'extinction de VesselView, les changements apportés au cours de la dernière session risquent d'être perdus. Lorsqu'une quelconque clé de contact de moteur est mise de nouveau sur « RUN », VesselView affiche le dernier écran actif au terme de la séquence de démarrage.

IMPORTANT : Si les interrupteurs de batterie sont fermés, l'unité VesselView s'éteint immédiatement. Ceci n'endommage pas VesselView, mais toutes les modifications de configuration effectuées au cours de la dernière session seront perdues.

REMARQUE : Lorsqu'elle n'est pas utilisée, mettre le couvercle protecteur sur l'unité VesselView afin d'éviter d'endommager l'écran.

Lors de la séquence de démarrage initial de VesselView, un écran de l'Assistant Installation s'affiche, invitant à entrer la configuration initiale de l'unité. Si ceci se produit, suivre les procédures décrites dans la **Section 2 – Assistant Installation**. L'Assistant Installation ne s'affiche pas tant qu'une réinitialisation aux paramètres d'usine n'est pas exécutée.

Redémarrage de VesselView

Il est possible de redémarrer à tout moment VesselView sans perdre de données ou modifications de configuration quelconques.

Pour redémarrer VesselView, maintenir enfoncé le bouton « X » et le bouton marqué d'une coche simultanément jusqu'à ce que le système redémarre. VesselView affiche le dernier écran actif au terme de la séquence de redémarrage.

Propreté et entretien du produit

Nettoyer l'écran de VesselView avec un chiffon doux humidifié à l'eau. Ne pas utiliser de détergents. Lorsqu'elle n'est pas utilisée, mettre le couvercle protecteur sur l'unité VesselView afin d'éviter d'endommager l'écran.

Enregistrement des paramètres

VesselView fonctionne en sessions. Les modifications de configuration effectuées au cours d'une session doivent être enregistrées avant d'éteindre l'unité VesselView, sinon la dernière configuration enregistrée ou les paramètres par défaut sont restaurés. Lorsque des modifications sont apportées à un quelconque paramètre de VesselView, qu'il s'agisse de paramètres d'étalonnage ou de personnalisation, ces modifications doivent être enregistrées.

IMPORTANT : Si les interrupteurs de batterie sont fermés, l'unité VesselView s'éteint. Toutes les modifications de configuration effectuées au cours de la dernière session seront perdues.

Au cours de la modification de données dans les options d'un écran, il se peut que l'écran invite l'utilisateur à appuyer sur le bouton marqué d'une coche mais ces changements ne sont enregistrés que sous la session en cours. Après toute modification d'un écran de VesselView, appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour enregistrer les modifications effectuées au cours de la présente session ou sur le bouton « X » pour annuler toute modification.

Après toute modification ou toute personnalisation de VesselView, un message s'affiche dans une fenêtre contextuelle bleue rappelant à l'utilisateur d'enregistrer les paramètres de la session. Il est recommandé d'enregistrer toute modification effectuée au cours de la session avant de maintenir enfoncé le bouton « X » tout en arrêtant tous les moteurs.

When finished with all calibrations, please hold X and key off boat to save settings.

32769

IMPORTANT : Le fait d'appuyer sur le bouton « X » tout en tournant la clé de contact des moteurs sur « OFF » (Arrêt) permet d'enregistrer les paramètres de configuration de la session en cours et d'éteindre VesselView.

Lorsque les clés de contact des moteurs sont remises sur « RUN » (Marche), VesselView exécute un redémarrage complet qui prend en général quelques minutes. En raison du temps nécessaire à un redémarrage, il est conseillé d'effectuer toutes les modifications de configuration nécessaires en une seule session, puis de toutes les enregistrer en une seule fois.

Il existe deux méthodes d'enregistrement des modifications de configuration effectuées au cours d'une session :

- Suivre les instructions de l'Assistant Installation et appuyer sur le bouton marqué d'une coche. VesselView enregistre les modifications effectuées au cours de la session avec l'Assistant Installation, s'arrête puis redémarre.
- Exécuter la procédure suivante si l'Assistant Installation n'est pas utilisé et que des modifications sont apportées à VesselView.
 - a. Tout en appuyant sur le bouton « X », mettre la clé de contact d'allumage des moteurs sur « OFF » (Arrêt). Veiller à mettre **toutes** les clés de contact des moteurs sur « OFF » pour les applications à plusieurs moteurs. **IMPORTANT : Si la clé de contact d'un quelconque moteur est mise sur « OFF » (Arrêt) après avoir relâché la pression sur le bouton « X », les modifications effectuées au cours cette session seront perdues pour ce moteur.**
 - b. Lorsqu'une quelconque clé de contact est remise sur « RUN » (Marche), VesselView affiche le dernier écran actif au terme d'un cycle de démarrage. Bien que les données aient été enregistrées, seules les données correspondant aux moteurs dont les clés de contact ont été mises sur « RUN » (Marche) s'affichent.

Notes :

Section 2 - Configuration et étalonnage

Table des matières

Présentation de l'Assistant Installation.....	8	Étalonnage du réservoir	18
Assistant Installation.....	8	Méthode 1 : Défaut	19
Importation de la configuration (en option)	9	Méthode 2 : Manuelle	19
Configuration des moteurs.....	10	Configuration et étalonnage des dérives.....	20
Configuration de l'affichage.....	11	Étalonnage du trim.....	24
Configuration du dispositif.....	12	Étalonnage du trim	24
Fin de la configuration du dispositif	16	Configuration.....	25
Options du menu d'étalonnage.....	17	Réinitialisation aux paramètres d'usine.....	26
Étalonnage des réservoirs.....	17	Enregistrer la configuration.....	27
Sélection du réservoir et de l'emplacement	17	Chargement de la configuration.....	29

Présentation de l'Assistant Installation

Le fait de mettre la clé de contact sur « RUN » (Marche) active toutes les unités VesselView connectées au système. Exécuter la procédure de configuration initiale à l'aide de l'Assistant Installation lors du premier démarrage de toute unité VesselView ou après avoir sélectionné « RESET SETTINGS » (Réinitialiser les paramètres) sur l'écran « FACTORY RESET » (Réinitialisation aux paramètres d'usine). Le chemin d'accès du menu est : « Main »> « Calibrate »> « Factory Reset » (Menu principal > Étalonner > Réinitialisation aux paramètres d'usine). Cette procédure étalonne chaque VesselView à la configuration du moteur, des capteurs et des instruments du bateau. La procédure Assistant Installation comprend :

- Import configuration (Importer la configuration) – Utiliser cette fonctionnalité quand une configuration est enregistrée sur une carte mémoire flash USB.
- Engine setup (Configuration des moteurs) – Utiliser cette fonctionnalité pour définir la taille, le type et le nombre de moteurs installés sur le bateau.
- Display setup (Configuration de l'affichage) – Utiliser cette fonctionnalité pour définir la configuration d'écran des moteurs.
- Device setup (Configuration du dispositif) – Utiliser cette fonctionnalité pour différencier chaque unité VesselView lorsque plusieurs unités sont installées sur le bateau.
- Tab setup and calibration (Configuration et étalonnage des dérives) – Utiliser cette fonctionnalité pour définir le nombre de dérives installées sur le bateau et leur connexion électrique. Les dérives devront être étalonnées pour assurer la précision des données affichées. Aucun étalonnage n'est nécessaire pour la configuration des dérives et la sélection du type de propulsion « POD ».

REMARQUE : *Le trim ne fait pas partie de l'Assistant Installation, mais il requiert une configuration et un étalonnage. Voir [Étalonnage du trim](#).*

Sur les bateaux équipés de plusieurs unités VesselView, il est possible d'enregistrer la configuration et les valeurs d'étalonnage sur une carte mémoire flash USB et de les importer sur d'autres unités VesselView, plutôt que de répéter la procédure de configuration manuellement ou d'exécuter l'Assistant Installation pour chaque unité VesselView installée. La méthode par importation requiert que l'identifiant VesselView unique soit manuellement changé sur chaque unité VesselView supplémentaire.

IMPORTANT : Lorsque VesselView est configuré initialement avec l'Assistant Installation, le système détecte automatiquement les capteurs présents et ignore les entrées de capteurs pour lesquelles aucun capteur n'a été installé. Si un capteur a été retiré du système après la configuration initiale, VesselView affiche des pannes pour le capteur retiré. Pour arrêter le message de panne, appliquer la procédure « Réinitialisation de la détection des capteurs ». Voir [Réinitialisation aux paramètres d'usine](#). VesselView effectue un balayage à la recherche des capteurs et, parce que le capteur démonté auparavant n'est pas installé, le message d'erreur ne s'affiche pas.

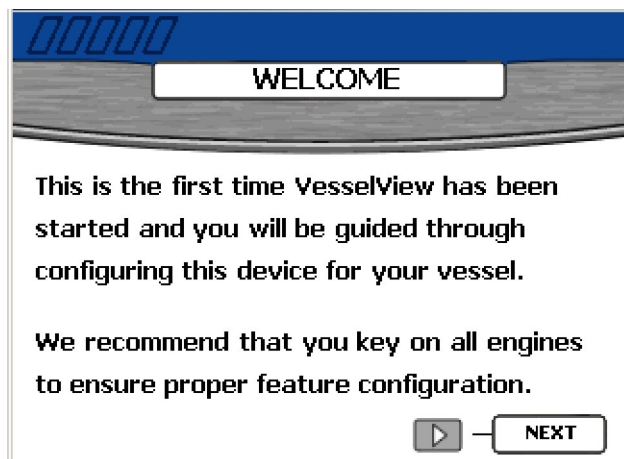
Assistant Installation

L'Assistant Installation guide l'utilisateur au cours des premières étapes de configuration de VesselView. L'Assistant Installation démarre automatiquement lorsque l'unité VesselView est activée pour la première fois ou lorsqu'une réinitialisation aux paramètres d'usine est effectuée. L'Assistant Installation de VesselView démarre avec l'option d'importer une configuration enregistrée sur une carte mémoire flash USB.

REMARQUE : *Il est nécessaire qu'une configuration VesselView ait été précédemment exportée (enregistrée) sur une carte mémoire flash USB pour que cette dernière puisse être utilisée dans le cadre de la fonction d'importation. Pour sauter l'option « IMPORT CONFIG », appuyer sur la flèche droite du pavé de boutons fléchés. L'Assistant Installation ouvre l'écran « ENGINE SETUP » (Configuration du moteur). Voir [Enregistrer la configuration](#).*

1. Mettre toutes les clés de contact sur « RUN » (Marche) et l'écran « WELCOME » (Bienvenue) s'affiche.

IMPORTANT : Ne pas presser VesselView en appuyant sur des boutons tandis que le système démarre pour acquérir des données du bateau et du moteur. Au démarrage initial de VesselView ou après une réinitialisation aux paramètres d'usine, le système prend quelques secondes pour exécuter la procédure de démarrage. Si l'écran qui s'affiche ensuite n'est pas l'écran « IMPORT CONFIG », appuyer sur la flèche gauche du pavé de boutons fléchés jusqu'à ce qu'il s'affiche.



26695

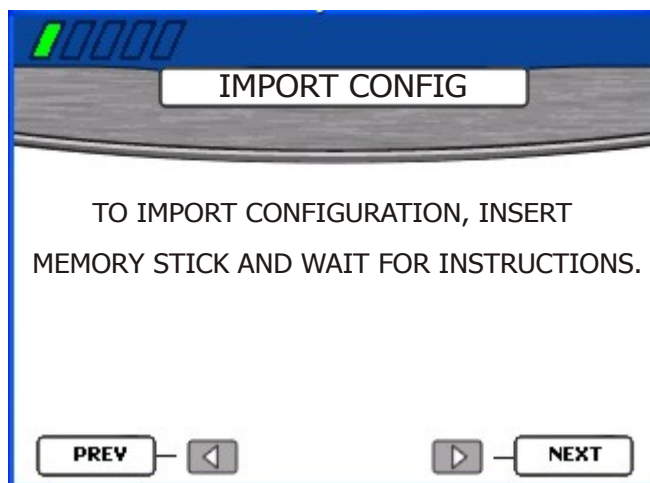
- Appuyer sur la flèche droite du pavé de boutons fléchés pour passer à « IMPORT CONFIG » (Importer la configuration).

Importation de la configuration (en option)

IMPORTANT : L'option d'importation de la configuration permet d'importer les paramètres de configuration qui ont été enregistrés auparavant sur une carte mémoire flash USB. L'unité VesselView reconnaît les cartes mémoires flash USB version 1.1 ou 2.0, cette dernière étant déclarée rétro-compatible avec la version 1.1. L'unité VesselView ne reconnaît pas une carte mémoire flash uniquement compatible avec la version 2.0.

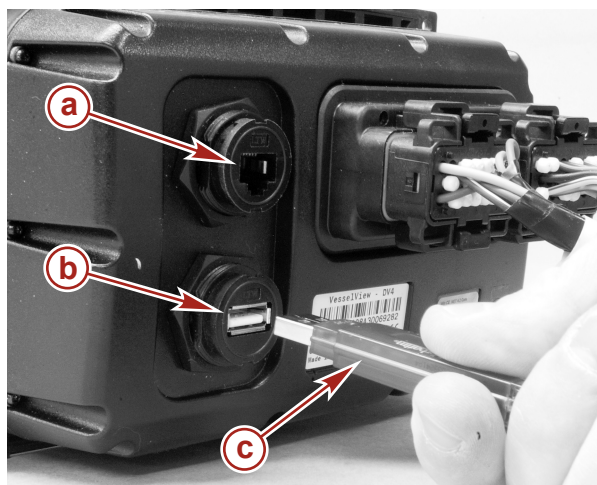
IMPORTANT : Les paramètres de configuration enregistrés sur une carte mémoire flash USB sont regroupés dans un seul fichier de données. Un seul fichier peut exister dans le répertoire racine de la carte mémoire flash USB. VesselView ne reconnaît pas les fichiers d'importation multiples.

- L'écran « IMPORT CONFIG » (Importer la configuration) invite l'utilisateur à insérer une carte mémoire flash USB et à attendre des instructions.



27304

- Insérer une carte mémoire flash USB dans le port USB à l'arrière de l'unité VesselView.

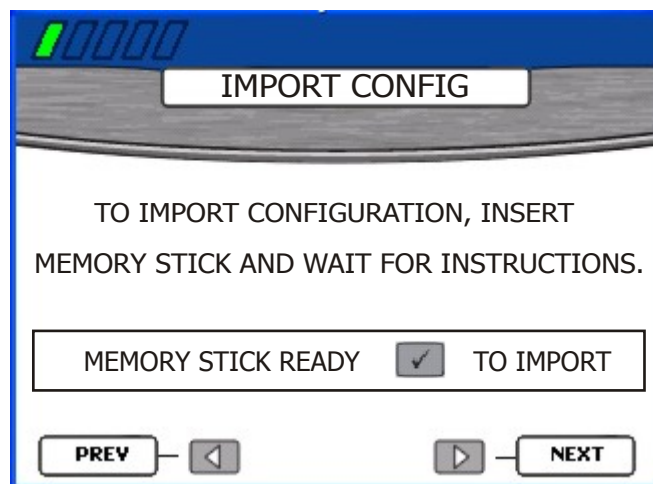


- a - Port Ethernet (pour utilisation future)
- b - Port USB
- c - Carte mémoire flash USB

27329

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

- Lorsque la carte mémoire flash est détectée, l'écran « IMPORT CONFIG » (Importer la configuration) affiche « MEMORY STICK READY » (Carte mémoire flash prête).
IMPORTANT : Si l'utilisateur tente de charger un paramètre de configuration qui n'avait pas été enregistré sur une carte mémoire flash USB, l'importation du fichier de données n'aboutira pas et un message s'affichera dans une fenêtre contextuelle jaune, déclarant : « IMPORT UNSUCCESSFUL » (Échec de l'importation). Si l'utilisateur se souvient du paramètre de configuration qui n'a pas été enregistré, sélectionner « SKIP » (Ignorer) pour ce même paramètre de configuration. Ce paramètre particulier de configuration devra être défini et étalonné en conséquence.
- Appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour importer la configuration importée.



27309

- VesselView redémarre et importe la configuration.

REMARQUE : Si les paramètres de configuration importés sont corrects pour l'ensemble de propulsion considéré, la procédure de configuration est achevée. Continuer et finaliser la configuration de VesselView. Voir **Options du menu d'étalonnage**.

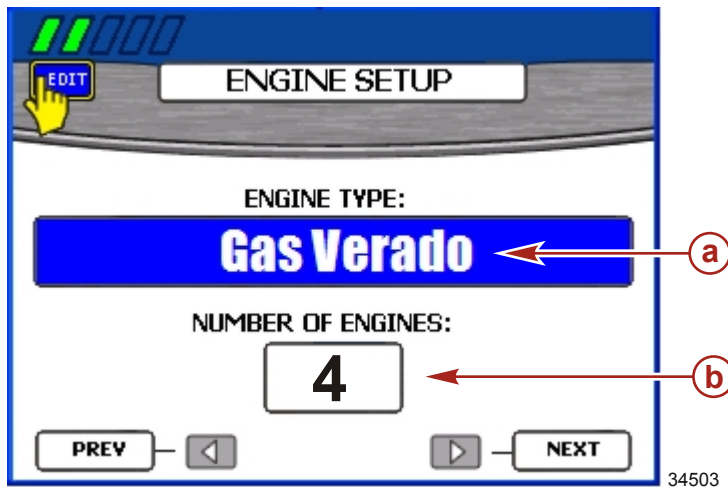
Configuration des moteurs

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

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

IMPORTANT : Si un « Diesel Inboard No Troll » (Moteur diesel inboard, pêche à la traîne exclue) est identifié, VesselView suppose que l'ensemble de propulsion installé est une embase Zeus et active les écrans AutoPilot, Pilot, Joystick, Skyhook. Pour tous les autres types d'embase, les écrans pilotes doivent être activés ou désactivés dans le menu d'option « Settings » (Paramètres).

REMARQUE : VesselView se règle toujours par défaut sur quatre moteurs lors de la configuration initiale et après une réinitialisation aux paramètres d'usine.



- a - Type de moteur
- b - Nombre de moteurs

IMPORTANT : L'option « ENGINE TYPE » (Type de moteur) peut être vierge lorsque l'écran « ENGINE SETUP » (Configuration des moteurs) s'affiche initialement. Avant de commencer cette procédure, attendre jusqu'à ce qu'un type de moteur s'affiche dans le champ d'option « ENGINE TYPE » (Type de moteur). Cela peut prendre plusieurs secondes. Si un type de moteur n'apparaît pas, vérifier que toutes les clés de contact de moteurs sont dans la position « RUN » (Marche) et que toutes les unités VesselView sont connectées correctement.

1. Attendre jusqu'à ce qu'un type de moteur s'affiche dans le champ d'option « ENGINE TYPE » (Type de moteur). L'option « ENGINE TYPE » (Type de moteur) peut prendre plusieurs secondes pour détecter le moteur.

REMARQUE : Le paramètre par défaut de VesselView est de quatre moteurs.

2. Si le type de moteur est correct, passer à l'étape 5 ; dans le cas contraire, appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour accéder à l'option « ENGINE TYPE » (Type de moteur).
3. Appuyer sur les flèches gauche ou droite du pavé de boutons fléchés pour faire défiler les types de moteur disponibles.
4. Confirmer la sélection en appuyant sur le bouton marqué d'une coche.
5. Si le nombre de moteurs est correct, passer à l'étape 8 ; dans le cas contraire, appuyer sur le bouton marqué d'une coche puis sur la flèche vers le bas du pavé de boutons fléchés pour accéder à la zone « NUMBER OF ENGINE » (Nombre de moteurs).

REMARQUE : Bien qu'il soit possible de sélectionner jusqu'à quatre moteurs, VesselView affiche les données de trois moteurs diesel ou trois moteurs à essence au maximum. La sélection de quatre moteurs permet d'ajouter deux réservoirs et d'afficher les jauges de débit total et d'autonomie en carburant, ainsi que les instruments de ligne de transmission de tous les moteurs. Certaines données risquent de ne pas s'afficher si un seul VesselView est configuré pour un ensemble de propulsion à trois moteurs. Il est recommandé qu'un deuxième VesselView soit utilisé dans une configuration à quatre moteurs.

6. Appuyer sur la flèche droite du pavé de boutons fléchés pour augmenter le nombre de moteurs ou sur la flèche gauche pour diminuer le nombre de moteurs. Le nombre maximal de moteurs est quatre.
7. Confirmer les sélections en appuyant sur le bouton marqué d'une coche.
8. Appuyer sur la flèche droite du pavé de boutons fléchés pour passer à l'écran « DISPLAY SETUP » (Configuration de l'affichage).

Configuration de l'affichage

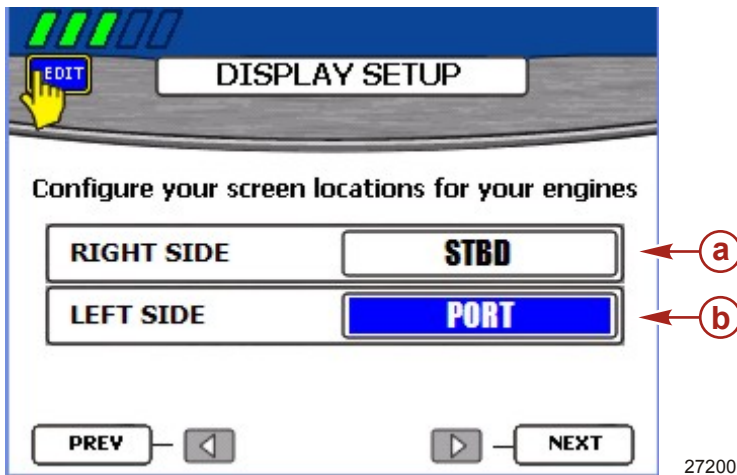
L'écran « DISPLAY SETUP » (Configuration de l'affichage) permet de choisir l'emplacement de l'affichage des données pour chaque moteur sur VesselView. Normalement, les moteurs sont affichés de gauche à droite dans le même ordre que celui de leur montage, de bâbord à tribord. Certaines configurations 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 6 ; dans le cas contraire, appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour accéder à la zone « RIGHT SIDE » (Côté droit).

REMARQUE : L'écran « DISPLAY SETUP » (Configuration de l'affichage) illustré s'applique à des moteurs jumelés. Les applications à trois ou quatre moteurs affichent trois options. La troisième option est indiquée comme l'emplacement « CENTER » (Central). Les applications à moteur unique disposent d'une option.

REMARQUE : Si le bateau est équipé de plus de moteurs que l'utilisateur ne souhaite afficher, choisir « NONE » (Aucun) pour ces emplacements moteurs.



- a - Emplacement droit
- b - Emplacement gauche

2. Appuyer sur les flèches gauche ou droite du pavé de boutons fléchés pour faire défiler les emplacements disponibles. Il est possible de sélectionner l'une des options suivantes, selon le nombre de moteurs :
 - « NONE » (Aucun)
 - « STBD » (Tribord)
 - « PORT » (Bâbord)
 - "STBDCNTR" (Tribord central) (applications à trois et quatre moteurs)
 - « PORTCNTR » (Bâbord central) (applications à quatre moteurs uniquement)
3. En cas d'applications à moteurs multiples, appuyer sur la flèche vers le bas du pavé de boutons fléchés pour passer à l'option suivante.
4. Effectuer les étapes 1, 2 et 3 pour tous les moteurs restants du bateau.
5. Confirmer les sélections en appuyant sur le bouton marqué d'une coche.
6. Appuyer sur la flèche droite du pavé de boutons fléchés pour passer à l'écran « DEVICE SETUP » (Configuration du dispositif).

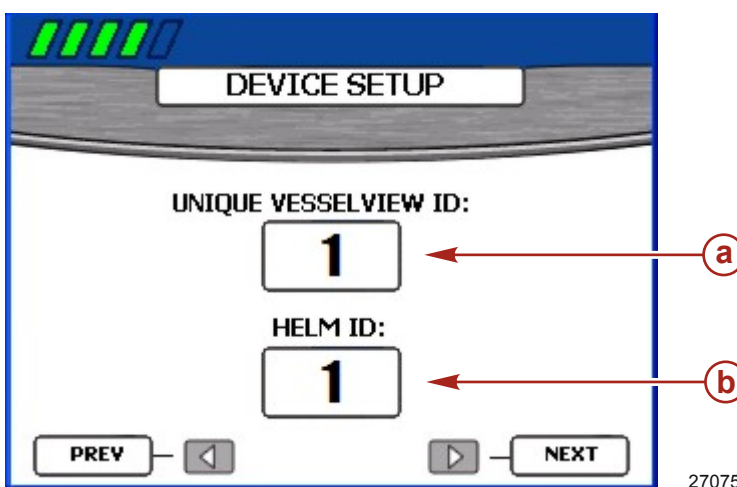
Configuration du dispositif

L'identifiant unique de VesselView distingue chaque unité VesselView de tous les autres dispositifs SmartCraft installés. L'écran « DEVICE SETUP » (Configuration du dispositif) permet d'assigner un identifiant unique à chaque unité VesselView et de déterminer si VesselView est installé sur la barre principale ou secondaire.

IMPORTANT : Ne pas choisir le même identifiant unique VesselView pour des installations à unités VesselView multiples.

1. Si un seul dispositif VesselView est installé sur le bateau, passer à l'étape 5 ; dans le cas contraire, appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour accéder à l'option « UNIQUE VESSELVIEW ID » (Identifiant unique de VesselView).

REMARQUE : Sélectionner « UNIQUE VESSELVIEW ID » (Identifiant VesselView unique) selon la position de montage de chaque unité VesselView (l'ordre ascendant de barres est recommandé).

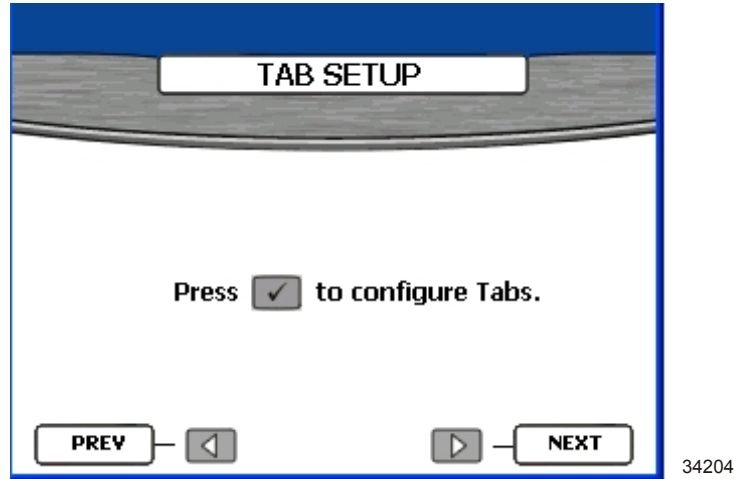


- a - Identifiant de VesselView
- b - Identifiant de la barre

2. Appuyer sur la flèche droite du pavé de boutons fléchés pour augmenter le nombre de barres ou sur la flèche gauche pour en diminuer le nombre. Choisir un chiffre différent de celui affecté à toute autre unité VesselView installée.
3. Appuyer sur la flèche vers le bas du pavé de boutons fléchés pour accéder à l'option « HELM ID » (Identifiant de barre).

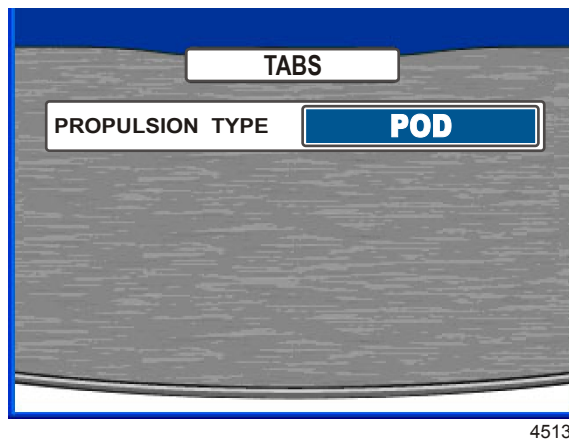
REMARQUE : Utiliser « HELM ID 1 » (Identifiant de barre 1) pour les bateaux à barre franche unique. Si un bateau est équipé de plusieurs unités VesselView installées sur des barres franches différentes (quatre au maximum), « HELM ID » (Identifiant de barre) indique l'emplacement de la barre sur laquelle chaque unité VesselView est installée (l'ordre ascendant de barres est recommandé).

4. Appuyer sur la flèche gauche ou droite du pavé de boutons fléchés pour choisir « helm 1 » (Barre 1), « helm 2 » (Barre 2), « helm 3 » (Barre 3), ou « helm 4 » (Barre 4).
5. Confirmer les sélections en appuyant sur le bouton marqué d'une coche.
6. Appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour entrer dans « TAB SETUP » (Configuration des dérives).



7. Appuyer sur les flèches gauche ou droite du pavé de boutons fléchés pour identifier le type de propulsion : « NONE » (Aucune), « MERCURY », « POD ».

REMARQUE : L'étalonnage des dérives n'est pas requis pour les ensembles de propulsion Zeus.



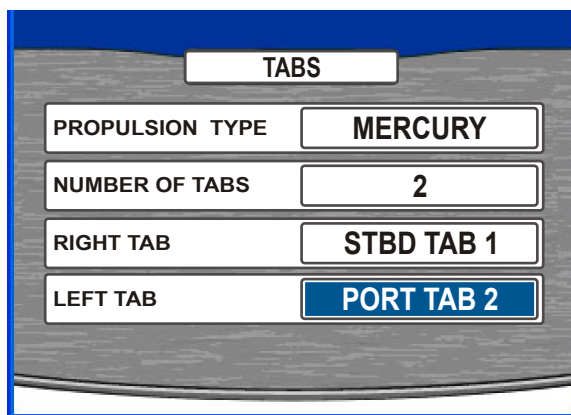
8. « NONE » (Aucune) est la sélection par défaut lorsqu'aucun capteur n'est détecté. En présence de dérives, appuyer sur la flèche vers le bas du pavé fléché pour accéder au nombre de dérives. Si aucune dérive n'est installée, appuyer sur le bouton « X » pour retourner en arrière d'une étape à l'écran « TAB SETUP » (Configuration des dérives) et passer à l'étape 29.
9. Appuyer sur les flèches gauche ou droite du pavé de boutons fléchés pour sélectionner le nombre de dérives installées. Il est possible de sélectionner jusqu'à trois dérives.
10. Appuyer sur la flèche vers le bas du pavé de boutons fléchés pour accéder à la fenêtre « RIGHT TAB » (Dérive droite).
11. Appuyer sur la flèche gauche ou droite du pavé de boutons fléchés pour sélectionner l'intitulé d'emplacement des dérives droite, gauche et centrale. Les intitulés d'emplacement sont :

Intitulé de l'emplacement des dérives	
« NONE »	Aucune
« STBD TAB 1 »	Dérive 1 tribord
« STBD TAB 2 »	Dérive 2 tribord
« PORT TAB 1 »	Dérive 1 bâbord
« PORT TAB 2 »	Dérive 2 bâbord
« STBD CNTR TAB 1 »	Dérive 1 centrale tribord
« STBD CNTR TAB 2 »	Dérive 2 centrale tribord

Section 2 - Configuration et étalonnage

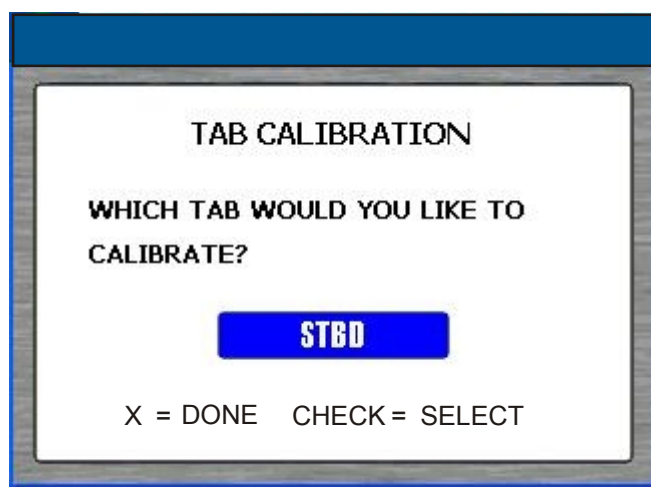
Intitulé de l'emplacement des dérives	
« PORT CNTR TAB 1 »	Dérive 1 centrale bâbord
« PORT CNTR TAB 2 »	Dérive 2 centrale bâbord

- Appuyer sur la flèche vers le bas du pavé de boutons fléchés pour accéder à la fenêtre « LEFT TAB » (Dérive gauche). Appuyer sur la flèche gauche ou droite du pavé de boutons fléchés pour sélectionner l'intitulé de l'emplacement des dérives droite, gauche et centrale.
- Appuyer sur la flèche vers le bas du pavé de boutons fléchés pour accéder à la fenêtre « CENTER TAB » (Dérive centrale). Appuyer sur la flèche gauche ou droite du pavé de boutons fléchés pour sélectionner l'intitulé de l'emplacement des dérives droite, gauche et centrale.



45138

- Confirmer les sélections en appuyant sur le bouton marqué d'une coche.
- Appuyer sur le bouton « X » pour retourner à « TAB SETUP » (Configuration des dérives) si des corrections sont nécessaires.
- Appuyer sur les flèches gauche ou droite du pavé de boutons fléchés pour sélectionner la dérive à étalonner.



45139

- Appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour commencer l'étalonnage de la dérive sélectionnée.
- Abaisser la dérive sélectionnée à sa position inférieure.

19. Appuyer sur la flèche vers le bas ou vers le haut du pavé de boutons fléchés pour mettre l'option « ACTUAL DOWN » (Abaissement réel) en surbrillance.

GAUGE	ACTUAL
0 = UP	0.0
50 = LEVEL	50.0
100 = DOWN	100.0

CURRENT ACTUAL % = 0.0
CALCULATED = 0.0
X = ESCAPE CHECK = SAVE

45140

20. Appuyer sur la flèche gauche ou droite du pavé de boutons fléchés pour régler le pourcentage d'abaissement réel (« ACTUAL DOWN ») de la dérive sur le pourcentage réel courant (« CURRENT ACTUAL % ») de cette dérive.
21. Relever la dérive à sa position de niveau.
22. Appuyer sur la flèche vers le haut du pavé de boutons fléchés pour mettre l'option « ACTUAL LEVEL » (Assiette réelle) en surbrillance.

GAUGE	ACTUAL
0 = UP	0.0
50 = LEVEL	50.0
100 = DOWN	100.0

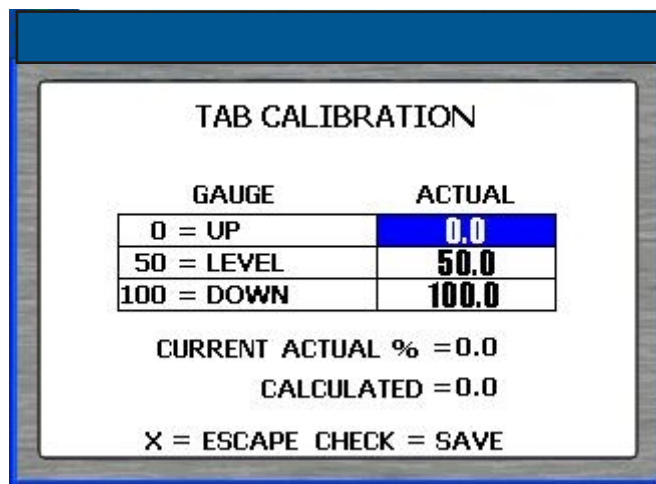
CURRENT ACTUAL % = 0.0
CALCULATED = 0.0
X = ESCAPE CHECK = SAVE

45141

23. Appuyer sur la flèche gauche ou droite du pavé de boutons fléchés pour régler le pourcentage de l'assiette réelle (« ACTUAL LEVEL ») de la dérive sur le pourcentage réel courant (« CURRENT ACTUAL % ») de cette dérive.
24. Relever la dérive à sa position verticale supérieure.

Section 2 - Configuration et étalonnage

25. Appuyer sur la flèche vers le haut du pavé de boutons fléchés pour mettre l'option « ACTUAL UP » (Relevage réel) en surbrillance.

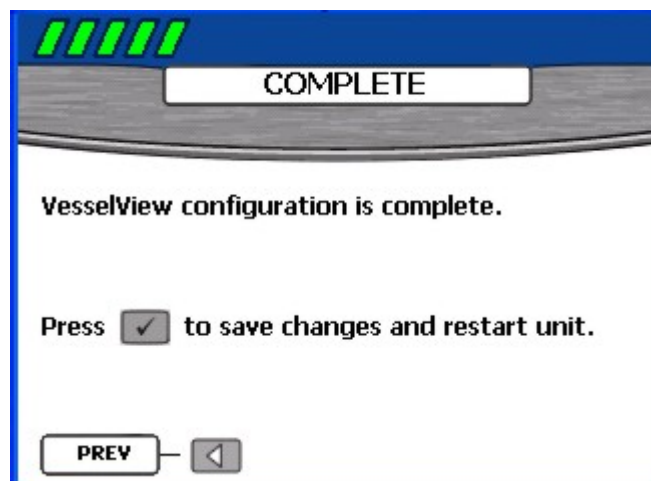


45142

26. Appuyer sur la flèche gauche ou droite du pavé de boutons fléchés pour régler le pourcentage de relevage réel (« ACTUAL UP ») de la dérive sur le pourcentage réel courant (« CURRENT ACTUAL % ») de cette dérive.
27. Appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour enregistrer l'étalonnage et retourner à l'écran « TAB CALIBRATION » (Étalonnage des dérives).
28. Si le bateau est équipé de plusieurs dérives, exécuter les étapes 15 à 27 pour les dérives restantes.
29. Lorsque toutes les dérives ont été étalonnées, mettre fin à la procédure d'étalonnage en sélectionnant le bouton « X ».
- REMARQUE :** Après tout changement ou toute personnalisation de la configuration de VesselView, un message s'affiche dans une fenêtre contextuelle bleue rappelant à l'utilisateur d'enregistrer la session. Il est recommandé d'enregistrer toute modification effectuée au cours de la session avant de maintenir enfoncé le bouton « X » tout en arrêtant tous les moteurs. Voir **Section 1 – Enregistrement des paramètres**.
30. Lorsque l'étalonnage des dérives est achevé, appuyer sur la flèche droite du pavé de boutons fléchés pour afficher l'écran « COMPLETE » (Terminer).

Fin de la configuration du dispositif

L'Assistant Installation 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

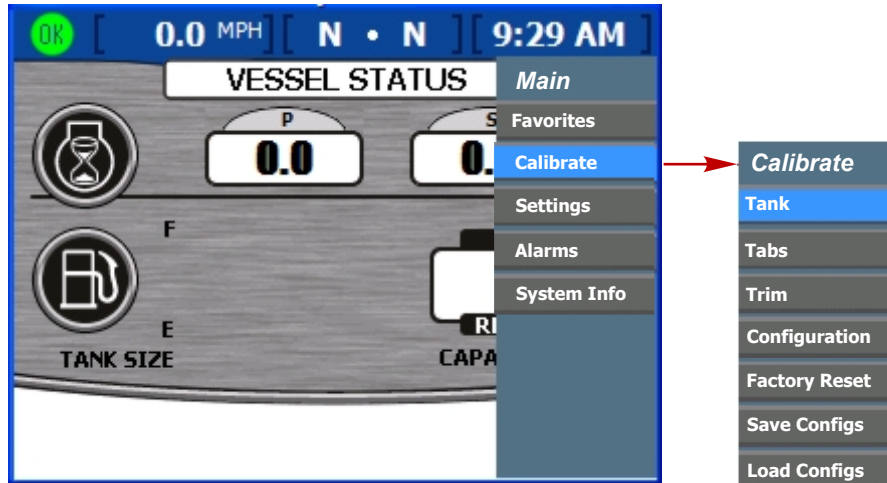
Lorsque l'utilisateur est certain que ses sélections sont correctes, appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour enregistrer la configuration et redémarrer l'unité VesselView. VesselView affiche un message d'enregistrement des paramètres puis redémarre. Le processus de redémarrage peut prendre quelques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

REMARQUE : Pour changer la configuration du bateau après avoir quitté l'Assistant Installation, 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 « Configuration ».

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)
- « Tabs » (Dérives)
- « Trim »
- « Configuration »
- « Factory Reset » (Réinitialisation aux paramètres d'usine)
- « Save Configs » (Enregistrer les configurations)
- « Load Configs » (Charger les configurations)



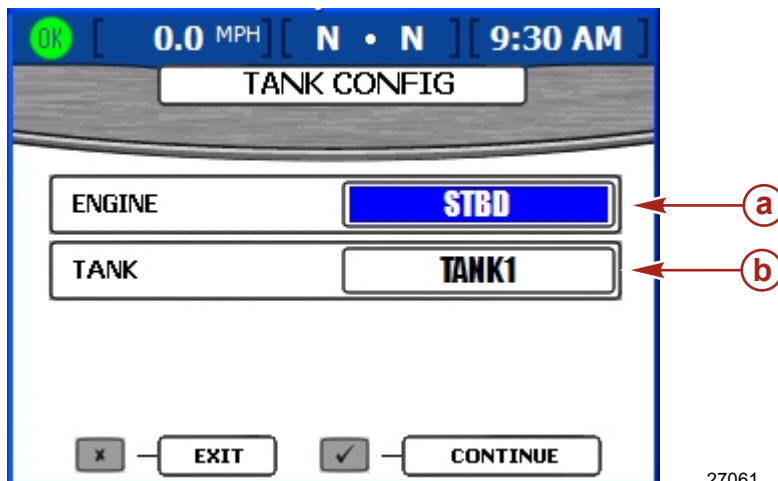
34206

Étalonnage des réservoirs

Ouvrir l'écran de configuration du réservoir « TANK CONFIG » (Configuration des réservoirs) en appuyant sur le bouton Menu jusqu'à ce que le menu principal « Main » s'affiche. Utiliser la flèche vers le bas pour sélectionner l'option « Calibrate » (Étalonner). Appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour ouvrir le menu « Calibrate » (Étalonner) puis de nouveau sur le bouton marqué d'une coche 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 sur le bateau si ces moteurs sont ainsi équipés. Par exemple, sur une application à trois moteurs, six réservoirs sont disponibles.
3. Appuyer sur la flèche vers le bas pour passer à la zone de sélection du réservoir.
4. Utiliser la flèche droite pour choisir le numéro du réservoir à configurer.

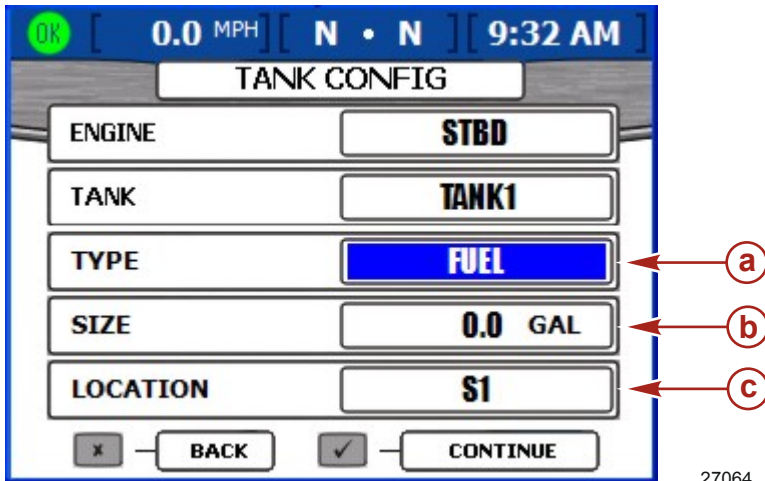


- a - Emplacement du moteur
- b - Sélection d'un réservoir

27061

Section 2 - Configuration et étalonnage

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

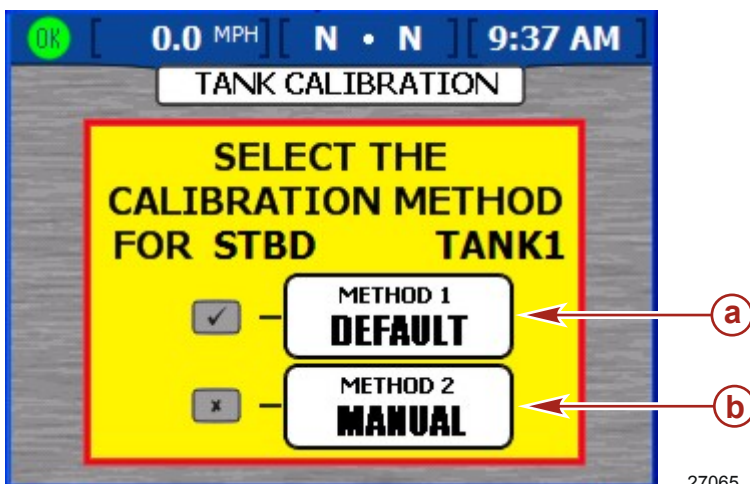


- a - Type de réservoir
- b - Taille du réservoir
- c - Emplacement du réservoir

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)
 - « OIL » (Huile)
 - « WASTE » (Eaux usées)
 - « FUEL » (Carburant)
 - « WATER » (Eau)
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 capacité du réservoir est le gallon U.S. Pour choisir une unité de mesure différente, consulter la Section 4 – Unités de mesure.**
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 saisies auparavant, appuyer sur le bouton « X » pour retourner à l'écran précédent. Sinon, appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour confirmer les sélections. VesselView affiche ensuite 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

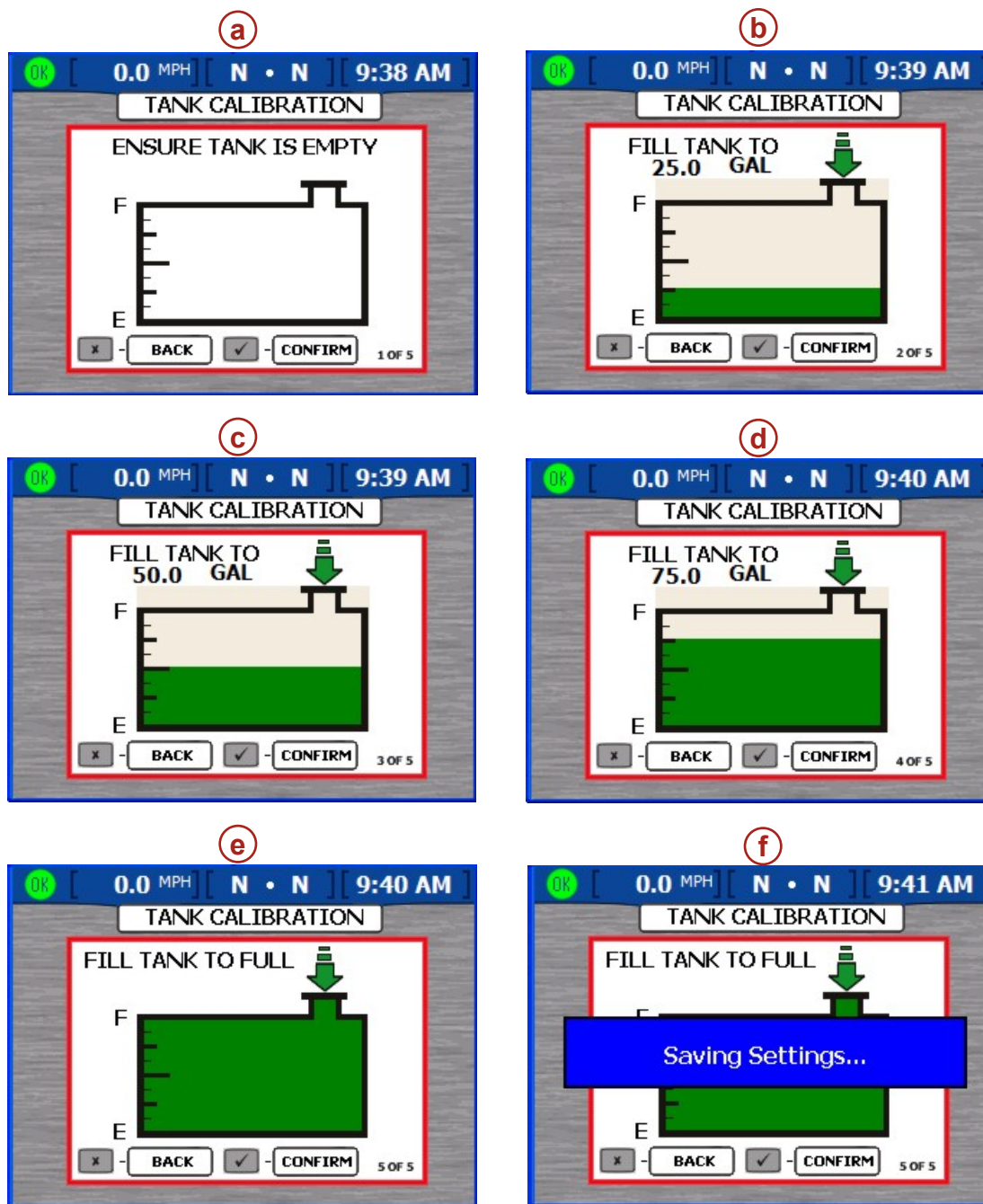
1. Sur l'écran « TANK CALIBRATION » (Étalonnage du réservoir), appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour sélectionner la méthode d'étalonnage par défaut (« DEFAULT »). VesselView affiche un message d'enregistrement des paramètres.
2. Répéter le processus d'étalonnage du réservoir pour tout réservoir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

Méthode 2 : Manuelle

1. Sur l'écran « TANK CALIBRATION », appuyer sur le bouton « X » pour choisir la méthode d'étalonnage manuel (« MANUAL »).
2. S'assurer que le réservoir est vide. Appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour confirmer.
3. Suivre les instructions affichées à l'écran et remplir le réservoir à 25 % de sa capacité. Appuyer sur le bouton marqué d'une coche 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 capacité. Appuyer sur le bouton marqué d'une coche 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 capacité. Appuyer sur le bouton marqué d'une coche 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 capacité. Appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour confirmer ou sur le bouton Back (Retour) pour retourner l'étape précédente.

Section 2 - Configuration et étalonnage

7. VesselView affiche le message d'enregistrement des paramètres et revient au début de « TANK CONFIG. » (Configuration du réservoir). Répéter le processus d'étalonnage du réservoir pour tout réservoir supplémentaire.



27066

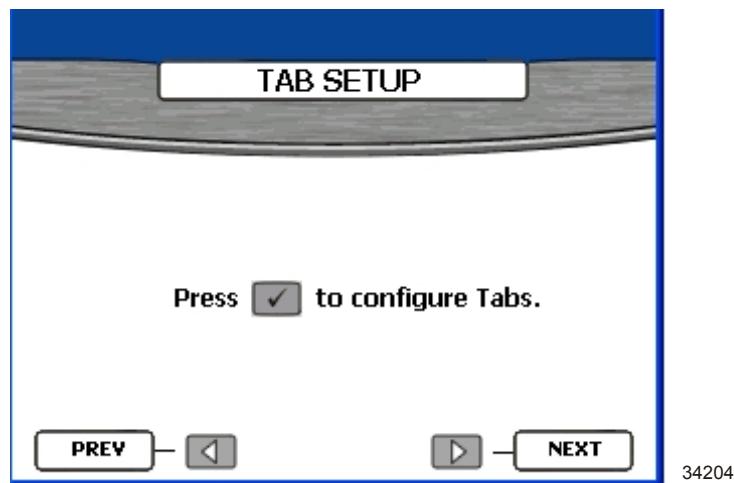
- a - Réservoir vide
- b - Rempli à 25 %
- c - Rempli à 50 %
- d - Rempli à 75 %
- e - Rempli à 100 %
- f - Message d'enregistrement des paramètres

Configuration et étalonnage des dérives

« MERCURY » ou « POD » doit être sélectionné pour que VesselView puisse afficher les dérives. La configuration et l'étalonnage des dérives ne sont pas requis sur les bateaux équipés d'un ensemble de propulsion Zeus. Pour tous les autres bateaux équipés d'une ou de plusieurs dérives compatibles avec SmartCraft, étalonner VesselView selon le capteur de dérive.

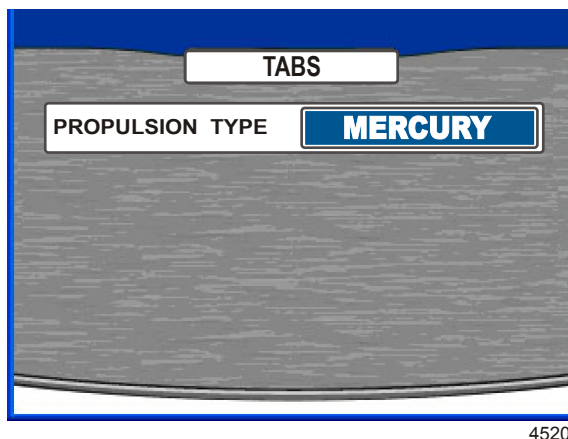
Le capteur de position de dérive modifie les valeurs de résistance lorsque le moteur ou l'embase est relevé ou abaissé. Les valeurs de résistance représentent une position dans laquelle le capteur est réglé selon une échelle (pourcentage réel courant) et une valeur en pourcentage (0 à 100 %) de la jauge de dérive. La modification de la valeur réelle en pourcentage permet d'étalonner l'indicateur d'assiette de dérive en fonction des valeurs fournies par le capteur de position de dérive. Pour compenser la sensibilité du capteur de position de dérive, sélectionner les positions (100 = Down [abaissé], 50 = Level [de niveau] et 0 = Up [relevé]) et régler la valeur réelle en pourcentage sur la valeur réelle courante en pourcentage de la position connue de la dérive considérée.

1. Appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour entrer dans « TAB SETUP » (Configuration des dérives).



2. Appuyer sur les flèches gauche ou droite du pavé de boutons fléchés pour identifier le type de propulsion. « NONE » (Aucun), « MERCURY », « POD ».

REMARQUE : L'étalonnage des dérives n'est pas requis pour les ensembles de propulsion Zeus. Sélectionner « POD » pour que VesselView puisse afficher l'écran des dérives.



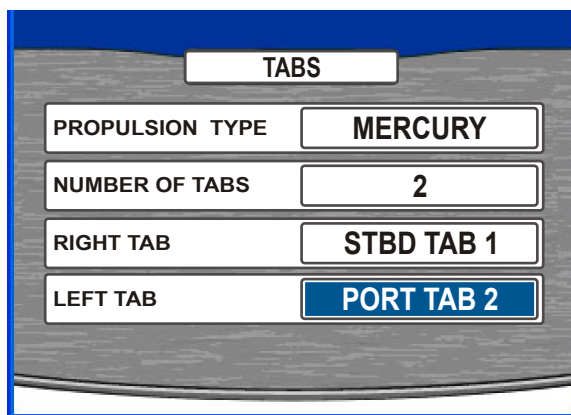
3. « NONE » (Aucun) est la sélection par défaut lorsqu'aucun capteur n'est détecté. En présence de dérives, appuyer sur la flèche vers le bas du pavé fléché pour saisir le nombre de dérives. Si aucune dérive n'est installée, appuyer sur le bouton « X » pour retourner en arrière d'une étape à l'écran « TAB SETUP » (Configuration des dérives) et poursuivre à cette étape.
4. Appuyer sur les flèches gauche ou droite du pavé de boutons fléchés pour sélectionner le nombre de dérives installées. Il est possible de sélectionner jusqu'à trois dérives.
5. Appuyer sur la flèche vers le bas du pavé de boutons fléchés pour accéder à la fenêtre « RIGHT TAB » (Dérive droite).
6. Appuyer sur la flèche gauche ou droite du pavé de boutons fléchés pour sélectionner l'intitulé de l'emplacement des dérives droite, gauche et centrale. Les intitulés d'emplacement sont :

Intitulé de l'emplacement des dérives	
« NONE »	Aucun
« STBD TAB 1 »	Dérive 1 tribord
« STBD TAB 2 »	Dérive 2 tribord
« PORT TAB 1 »	Dérive 1 bâbord
« PORT TAB 2 »	Dérive 2 bâbord
« STBD CNTR TAB 1 »	Dérive 1 centrale tribord
« STBD CNTR TAB 2 »	Dérive 2 centrale tribord

Section 2 - Configuration et étalonnage

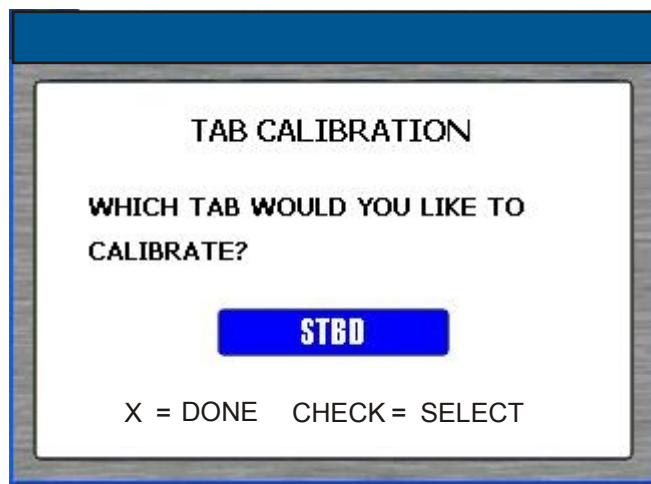
Intitulé de l'emplacement des dérives	
« PORT CNTR TAB 1 »	Dérive 1 centrale bâbord
« PORT CNTR TAB 2 »	Dérive 2 centrale bâbord

- Appuyer sur la flèche vers le bas du pavé de boutons fléchés pour accéder à la fenêtre « LEFT TAB » (Dérive gauche). Appuyer sur la flèche gauche ou droite du pavé de boutons fléchés pour sélectionner l'intitulé de l'emplacement des dérives droite, gauche et centrale.
- Appuyer sur la flèche vers le bas du pavé de boutons fléchés pour accéder à la fenêtre « CENTER TAB » (Dérive centrale). Appuyer sur la flèche gauche ou droite du pavé de boutons fléchés pour sélectionner l'intitulé de l'emplacement des dérives droite, gauche et centrale.



45138

- Confirmer les sélections en appuyant sur le bouton marqué d'une coche.
- Appuyer sur le bouton « X » pour retourner à « TAB SETUP » (Configuration des dérives) si des corrections sont nécessaires.
- Appuyer sur les flèches gauche ou droite du pavé de boutons fléchés pour sélectionner la dérive à étalonner.



45139

- Appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour commencer l'étalonnage de la dérive sélectionnée.
- Abaisser la dérive sélectionnée à sa position inférieure.

14. Appuyer sur la flèche vers le bas ou vers le haut du pavé de boutons fléchés pour mettre l'option « ACTUAL DOWN » (Abaissement réel) en surbrillance.

TAB CALIBRATION	
GAUGE	ACTUAL
0 = UP	0.0
50 = LEVEL	50.0
100 = DOWN	100.0

CURRENT ACTUAL % = 0.0
CALCULATED = 0.0
X = ESCAPE CHECK = SAVE

45140

15. Appuyer sur la flèche gauche ou droite du pavé de boutons fléchés pour régler le pourcentage d'abaissement réel (« ACTUAL DOWN ») de la dérive sur le pourcentage réel courant (« CURRENT ACTUAL % ») de cette dérive.
16. Relever la dérive à sa position de niveau.
17. Appuyer sur la flèche vers le haut du pavé de boutons fléchés pour mettre l'option « ACTUAL LEVEL » (Assiette réelle) en surbrillance.

TAB CALIBRATION	
GAUGE	ACTUAL
0 = UP	0.0
50 = LEVEL	50.0
100 = DOWN	100.0

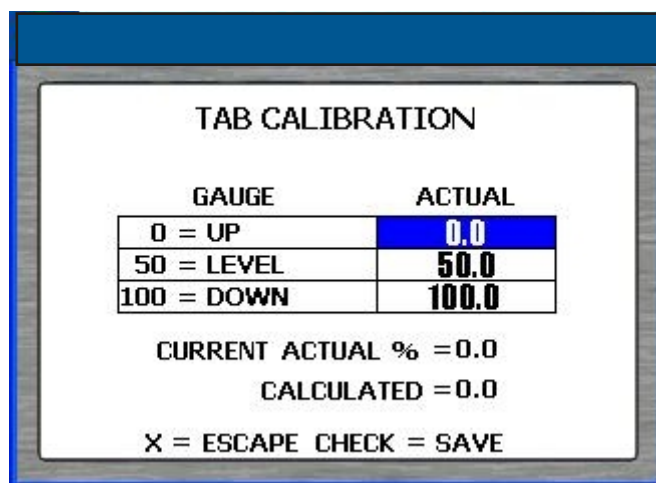
CURRENT ACTUAL % = 0.0
CALCULATED = 0.0
X = ESCAPE CHECK = SAVE

45141

18. Appuyer sur la flèche gauche ou droite du pavé de boutons fléchés pour régler le pourcentage de l'assiette réelle (« ACTUAL LEVEL ») de la dérive sur le pourcentage réel courant (« CURRENT ACTUAL % ») de cette dérive.
19. Relever la dérive à sa position verticale supérieure.

Section 2 - Configuration et étalonnage

- Appuyer sur la flèche vers le haut du pavé de boutons fléchés pour mettre l'option « ACTUAL UP » (Relevage réel) en surbrillance.



45142

- Appuyer sur la flèche gauche ou droite du pavé de boutons fléchés pour régler le pourcentage de relevage réel (« ACTUAL UP ») de la dérive sur le pourcentage réel courant (« CURRENT ACTUAL % ») de cette dérive.
- Appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour enregistrer l'étalonnage et retourner à l'écran « TAB CALIBRATION » (Étalonnage des dérives).
- Si le bateau est équipé de plus d'une dérive, exécuter les étapes 10 à 22 pour les dérives restantes.
- Lorsque toutes les dérives ont été étalonnées, mettre fin à la procédure d'étalonnage en sélectionnant le bouton « X ».

REMARQUE : Après tout changement ou toute personnalisation de la configuration de VesselView, un message s'affiche dans une fenêtre contextuelle bleue rappelant à l'utilisateur d'enregistrer la session. Il est recommandé d'enregistrer toute modification effectuée au cours de la session avant de maintenir enfoncé le bouton « X » tout en arrêtant tous les moteurs. Voir **Section 1 – Enregistrement des paramètres**.

- Lorsque l'étalonnage des dérives est achevé, appuyer sur la flèche droite du pavé de boutons fléchés pour afficher l'écran « COMPLETE » (Terminer).

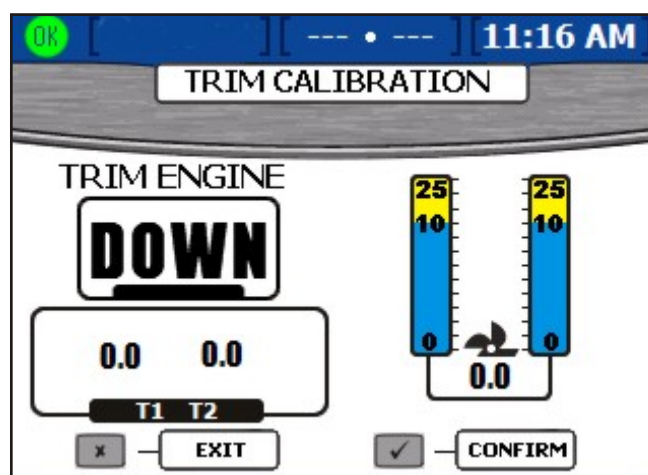
Étalonnage du trim

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

REMARQUE : L'étalonnage 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.

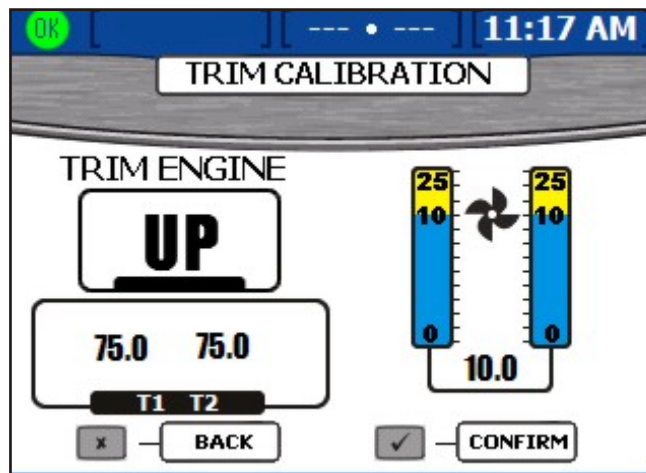
Étalonnage du trim

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



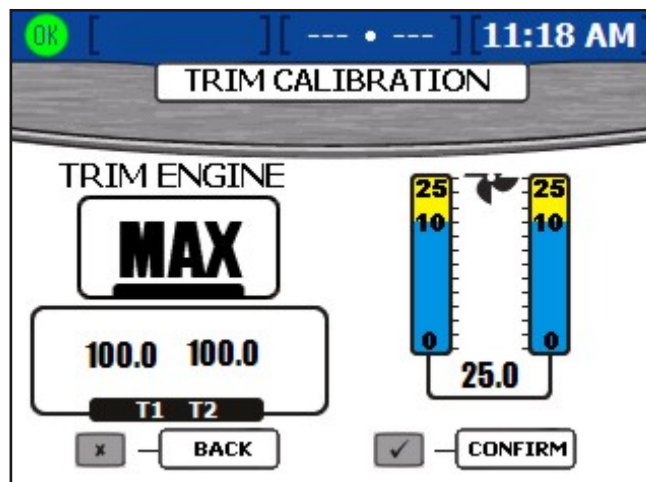
27204

3. Appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour confirmer que tous les moteurs ou toutes les embases ont été abaissés au maximum ou appuyer sur le bouton « X » pour revenir en arrière d'une étape. 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 affiche un réglage du trim de « 10.0 ».



27206

5. Appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour confirmer que tous les moteurs ou toutes les embases ont été relevés à la position « 10.0 » ou appuyer sur le bouton « X » pour revenir en arrière d'une étape.
6. Lorsque la zone « TRIM ENGINE » (Trim du moteur) invite l'utilisateur à relever les moteurs ou embases au maximum (« MAX »), relever complètement tous les moteurs ou toutes les embases jusqu'à la position de transport sur remorque. Ceci affiche un réglage du trim de « 25.0 ».



27207

7. Appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour confirmer que tous les moteurs ou toutes les embases ont été abaissés au maximum ou appuyer sur le bouton « X » pour revenir en arrière d'une étape. VesselView affiche l'écran d'enregistrement des paramètres et redémarre.

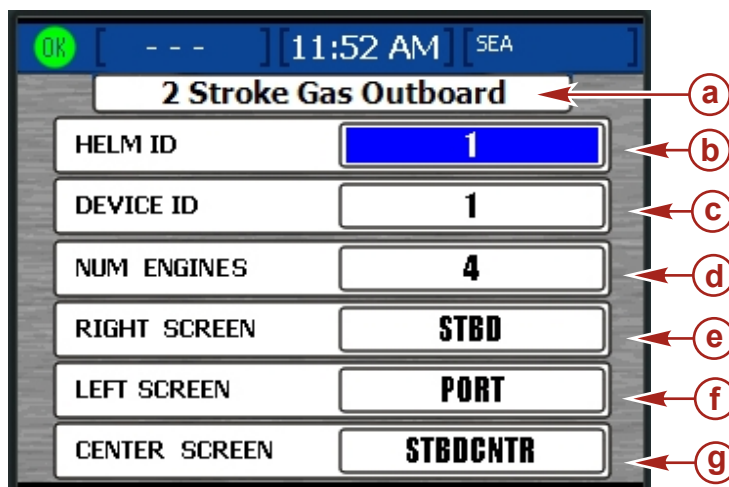
REMARQUE : Après tout changement ou toute personnalisation de la configuration de VesselView, un message s'affiche dans une fenêtre contextuelle bleue rappelant à l'utilisateur d'enregistrer la session. Il est recommandé d'enregistrer toute modification effectuée au cours de la session avant de maintenir enfoncé le bouton « X » tout en arrêtant tous les moteurs. Voir **Section 1 – Enregistrement des paramètres**.

Configuration

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

Section 2 - Configuration et étalonnage

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 principal (« Main ») s'affiche puis utiliser la flèche vers le bas pour sélectionner l'option « Calibrate » (Étalonner). Appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour ouvrir le menu « Calibrate » (Étalonner) puis utiliser la flèche vers le bas pour sélectionner « Configuration ». Appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour ouvrir l'écran de configuration du bateau.



34244

- a - Nom de l'ensemble de propulsion
- b - « HELM ID » (Identifiant de la barre) – Identifie l'emplacement de la barre de VesselView
- c - « DEVICE ID » (Identifiant 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 (applications à trois et quatre moteurs uniquement)

REMARQUE : L'ensemble de propulsion ne peut être modifié que dans l'Assistant Installation. Effectuer une réinitialisation aux paramètres d'usine pour modifier l'ensemble de propulsion et accéder à l'Assistant Installation. Voir **Réinitialisation aux paramètres d'usine**.

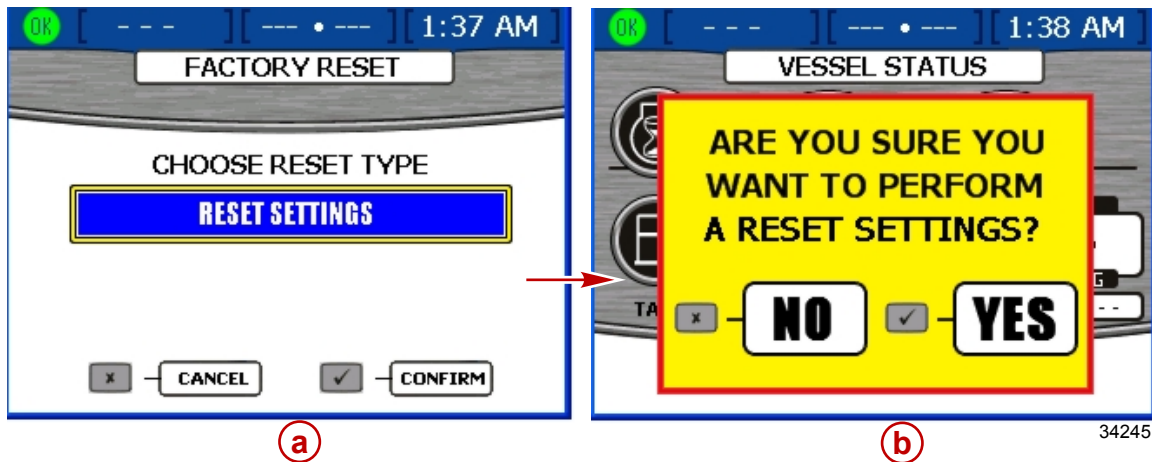
1. Utiliser les flèches droite et gauche pour sélectionner le numéro « HELM ID » (Identifiant de la barre).
2. Appuyer sur la flèche vers le bas pour passer à « DEVICE ID » (Identifiant du dispositif).
3. Utiliser les flèches droite et gauche pour sélectionner le numéro d'identification du dispositif.
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) (applications à trois moteurs uniquement)
 - « STBDCNTR » (Tribord central) (applications à quatre moteurs uniquement)
 - « PORTCNTR » (Bâbord central) (applications à quatre moteurs uniquement)
8. Appuyer sur la flèche vers le bas pour passer à « 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 « CENTER SCREEN » (Écran central) pour les applications à trois ou quatre moteurs.
11. Confirmer les sélections en appuyant sur le bouton marqué d'une coche.
12. VesselView affiche l'écran d'enregistrement des paramètres et redémarre.

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 principal « Setup » (Main) s'affiche puis utiliser la flèche vers le bas pour sélectionner le menu « Calibrate » (Étalonner). Appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour ouvrir le menu « Calibrate » (Étalonner) puis utiliser la flèche vers le bas pour sélectionner « Factory Reset » (Réinitialisation aux paramètres d'usine). Appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour ouvrir l'écran « FACTORY RESET » (Réinitialisation aux paramètres d'usine).

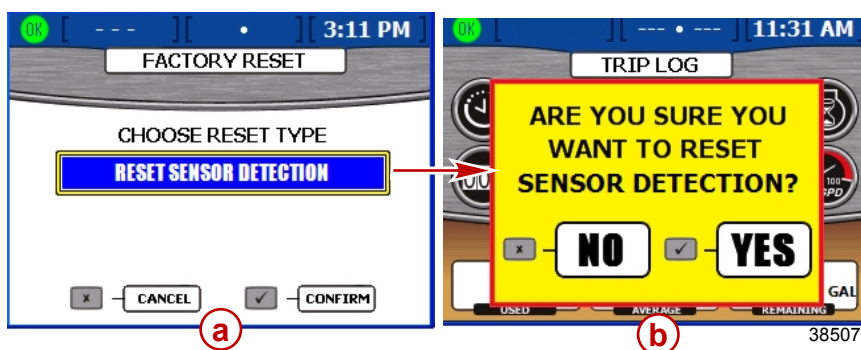
IMPORTANT : En sélectionnant « RESET SETTINGS » (Réinitialisation des paramètres), tous les paramètres de données du bateau sont perdus.

1. L'écran « FACTORY RESET » (Réinitialisation aux paramètres d'usine) affiche « CHOOSE RESET TYPE » (Choisir un type de réinitialisation). Les deux types de réinitialisation sont :
 - « RESET SETTINGS » (Réinitialisation des paramètres) – Ceci permet de réinitialiser 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.
3. Appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour confirmer la réinitialisation des paramètres (« RESET SETTINGS »). Un écran contextuel jaune s'affiche indiquant « ARE YOU SURE YOU WANT TO RESET SETTINGS? » (Voulez-vous vraiment réinitialiser les paramètres ?) Appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour continuer, ou sur le bouton « X » pour revenir en arrière. En appuyant sur le bouton marqué d'une coche, VesselView se réinitialise aux paramètres d'usine par défaut et redémarre avec l'Assistant Installation. Voir **Assistant Installation**.



- a** - Réinitialisation du répertoire des paramètres
b - Fenêtre contextuelle

4. Pour réinitialiser la détection des capteurs (« RESET SENSOR DETECTION »), appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour confirmer. Un écran contextuel jaune s'affiche indiquant « ARE YOU SURE YOU WANT TO RESET SENSOR DETECTION? » (Voulez-vous vraiment réinitialiser la détection des capteurs ?) Appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour continuer, ou sur le bouton « X » pour revenir en arrière. En appuyant sur le bouton marqué d'une coche, VesselView se réinitialise et redémarre. Le processus n'implique pas l'Assistant Installation et dirige l'utilisateur vers l'écran de l'état des moteurs. Tous les capteurs connectés avant la réinitialisation ont été détectés et les données s'affichent dans leurs écrans de menu.



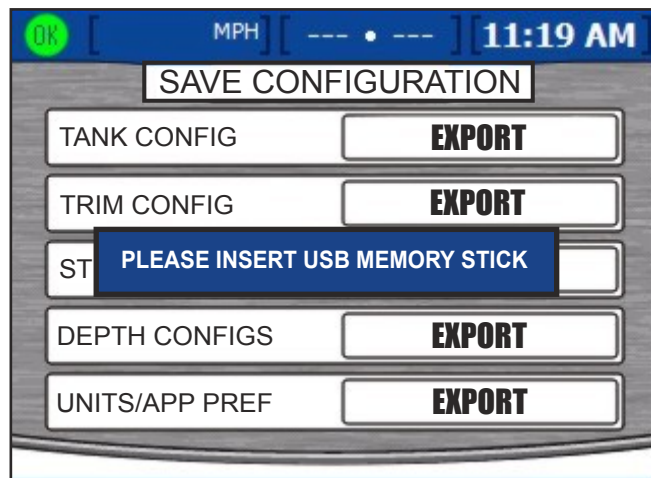
- a** - Réinitialisation du répertoire des paramètres
b - Fenêtre contextuelle

Enregistrer la configuration

Le menu « SAVE CONFIGURATION » (Enregistrer la configuration) permet d'exporter des paramètres de configuration 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 Installation et à effectuer d'autres étalonnages. Pour enregistrer la configuration, appuyer sur le bouton Menu jusqu'à ce que le menu principal (« Main ») s'affiche puis utiliser la flèche vers le bas pour sélectionner l'option « Calibrate » (Étalonner). Appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour ouvrir le menu « Calibrate » (Étalonner) puis utiliser la flèche vers le bas pour sélectionner « Save Configs » (Enregistrer les configurations). Appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour ouvrir l'écran « Save Configs » (Enregistrer les configurations).

IMPORTANT : Il est impossible de ne sélectionner qu'une ou deux configurations spécifiques lors de l'exportation. Toutes les configurations sont exportées. Vérifier que VesselView et le bateau sont complètement configurés avant toute exportation vers une carte mémoire flash USB.

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



27230

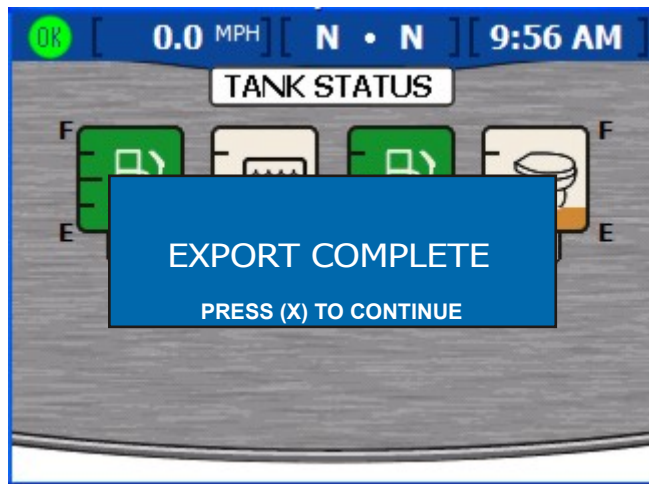
2. Insérer une carte mémoire flash USB dans le port USB à l'arrière de VesselView. Voir **Assistant Installation – Importation de la configuration (en option)** pour une illustration du port USB.
IMPORTANT : Ne pas retirer la carte mémoire flash USB tant que la procédure d'exportation n'est pas terminée.
3. Lorsque VesselView détecte la carte mémoire flash, l'écran contextuel bleu disparaît, ceci peut prendre plusieurs secondes.
4. L'écran affiche toutes les catégories qui seront exportées. Il est impossible de ne sélectionner qu'une ou deux configurations spécifiques lors de l'exportation. Tous les fichiers inclus dans la liste sont toujours exportés. Appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour commencer l'exportation.



- a - Configuration des réservoirs
- b - Configuration du trim
- c - Direction
- d - Configuration de la profondeur
- e - Unités et préférences d'application

27297

5. Lorsque l'exportation est terminée, un écran contextuel bleu affiche « EXPORT COMPLETE » (Exportation terminée). Appuyer sur le bouton « X » pour quitter.



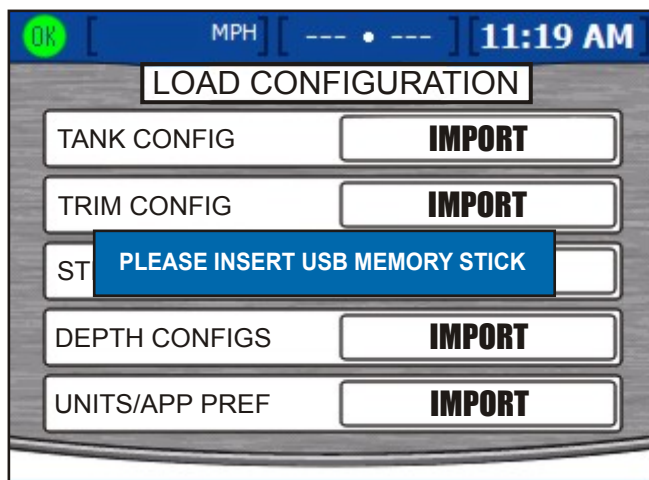
27292

6. 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 paramètres de configurations enregistrées sur une carte mémoire flash USB depuis une autre unité VesselView. Pour charger les configurations (« Load Configs »), appuyer sur le bouton Menu jusqu'à ce que le menu principal « Main » (Principal) s'affiche puis utiliser la flèche vers le bas pour sélectionner le menu « Calibrate » (Étalonner). Appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour ouvrir le menu « Calibrate » (Étalonner) puis utiliser la flèche vers le bas pour sélectionner « Load Configs » (Charger les configurations). Appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour ouvrir l'écran « Load Configs » (Charger les configurations).

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

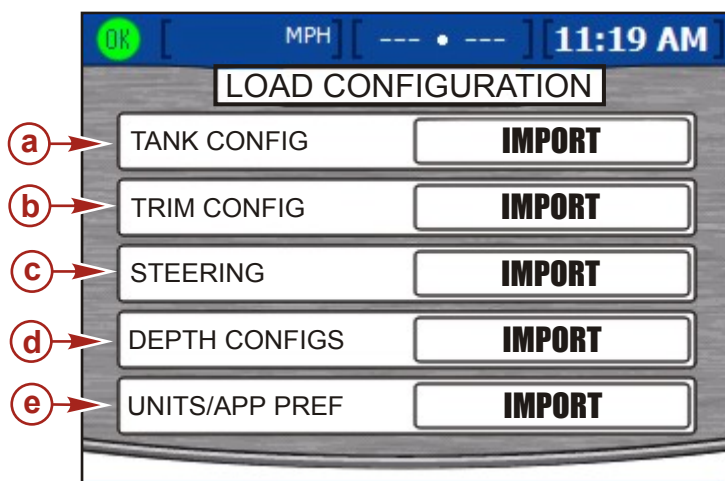


27232

2. Insérer une carte mémoire flash USB dans le port USB à l'arrière de VesselView. Voir **Assistant Installation – Importation de la configuration (en option)** pour une illustration du port USB.
IMPORTANT : Ne pas retirer la carte mémoire flash USB tant que la procédure d'importation n'est pas terminée.
3. Lorsque VesselView détecte la carte mémoire flash, l'écran contextuel bleu disparaît, ceci peut prendre plusieurs secondes.

Section 2 - Configuration et étalonnage

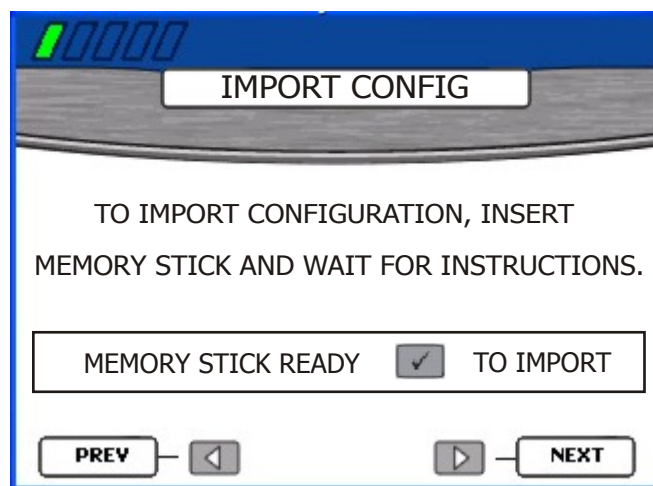
4. Les catégories de configuration s'affichent sur l'écran. Sélectionner « IMPORT » (Importer) ou « SKIP » (Ignorer) en utilisant les flèches gauche et droite.



- a - Configuration des réservoirs
- b - Configuration du trim
- c - Direction
- d - Configuration de la profondeur
- e - Unités et préférences d'application

27293

5. Appuyer sur la flèche vers le bas pour passer à la catégorie de configuration suivante. Sélectionner « IMPORT » (Importer) ou « SKIP » (Ignorer) pour chacune des catégories.



27309

6. Appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour enregistrer les configurations sélectionnées. VesselView redémarre et fini de charger la configuration.

Section 3 - Présentation et fonctionnement des écrans

Table des matières

Identification et utilisation des catégories d'écran.....	32	Paramètres	40
Écrans d'affichage VesselView disponibles	32	Alarmes	43
Écrans d'affichage MerCruiser	33	Informations système	43
Écrans d'affichage des moteurs hors-bord et embase de jets	34	Vérification de l'état en utilisant la barre d'état.....	44
Écrans d'affichage VesselView.....	34	Icônes de panne	45
Propulsion	34	Alarmes relatives au carburant	45
Bateau	37	Utilisation du panneau Menu.....	46
Environment and Navigation (Environnement et navigation)	38	Navigation parmi les écrans	48
Écrans de configuration de VesselView.....	39	Utilisation des fenêtres contextuelles.....	48
Étalonnage	39	Alarmes et pannes	49
		Luminosité de l'écran	49

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, aux dérives et aux performances des moteurs.
- **Vessel** (Bateau) contient tous les écrans relatifs à la consommation de carburant, aux niveaux des réservoirs et à d'autres éléments tels que les générateurs.
- **Environment and Navigation** (Environnement et navigation) contient tous les écrans relatifs à la profondeur, à la navigation et au système GPS.
- **Setup** (Configuration) contient tous les écrans relatifs à la configuration et à l'étalonnage des systèmes connectés à VesselView.

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

1. Utiliser les boutons 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 la flèche 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 configuration.
 - a. Appuyer sur le bouton Menu pour accéder à une liste d'écrans de propulsion, de bateau ou 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 marqué d'une coche pour afficher 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).

Écrans d'affichage MerCruiser

Catégorie d'écran	Écran Menu	Gas Stern-drive No Troll (Moteur à essence à transmission en Z, pêche à la traîne exclue)	Gas In-board No Troll (Moteur à essence in-board, pêche à la traîne exclue)	Gas Stern-drive (Moteur à essence à transmission en Z)	Gas In-board (Moteur à essence inboard)	Diesel Stern-drive No Troll (Moteur diesel à transmission en Z, pêche à la traîne exclue)	Diesel In-board No Troll (Moteur diesel inboard, pêche à la traîne exclue)	Diesel Stern-drive (Moteur diesel à transmission en Z)	Diesel In-board (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	X	X	X	X	
	Peak Performance (Performance de pointe)	X	X	X	X					
	Trim	X		X						
	Tab (Dérive)	X	X	X	X	X	X	X	X	
	Demand and Load (Demande et charge)					X	X	X	X	
	Boost (Suralimentation)	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	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 (pilote automatique) (Zeus et Axius uniquement)				Axius uniquement			X	Axius uniquement	
	Joystick (Manette) (Zeus et Axius uniquement)				Axius uniquement			X	Axius uniquement	
Skyhook (Zeus et Axius uniquement)				Axius uniquement			X	Axius uniquement		

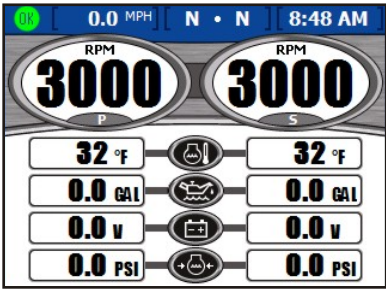
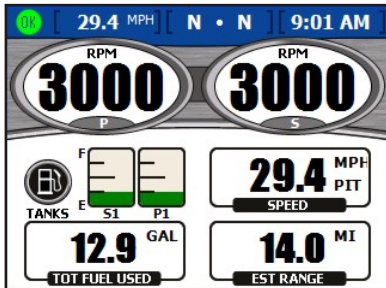
Écrans d'affichage des moteurs hors-bord et embase de jets

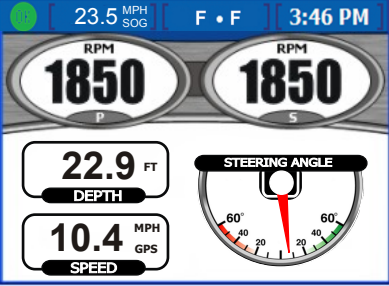
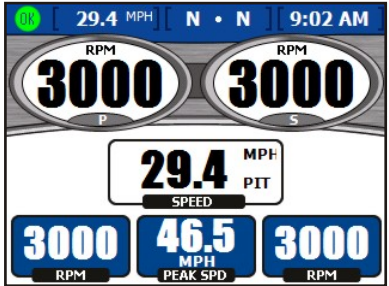
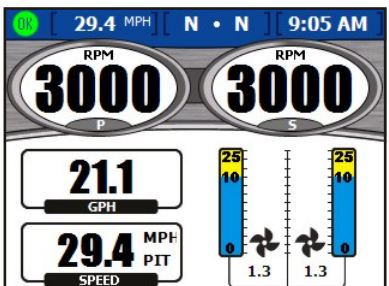
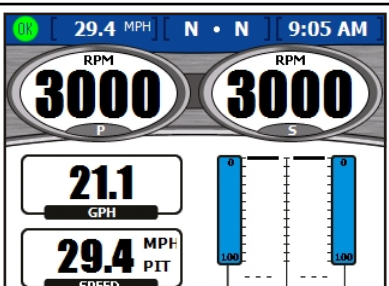
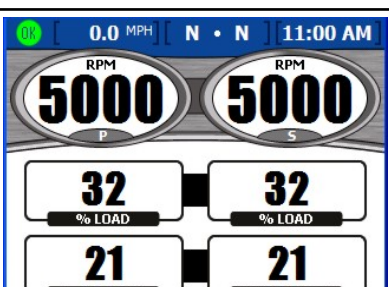
Catégorie d'écran	Écran Menu	Hors-bord à essence deux temps	Hors-bord à essence quatre temps	Embase de jets à essence	Moteur à essence Verado
Propulsion	Engine Status (État des moteurs)	X	X	X	X
	Performance and Fuel (Performance et carburant)	X	X	X	X
	Peak Performance (Performance de pointe)	X	X	X	X
	Trim	X	X		X
	Tab (Dérive)	X	X	X	X
	Boost (Suralimentation)	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)			
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
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

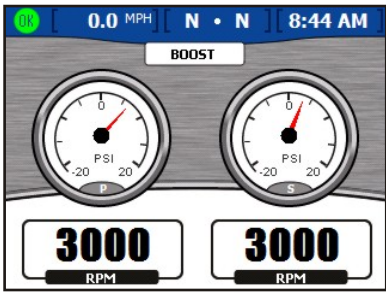
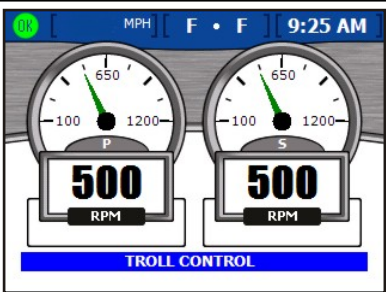

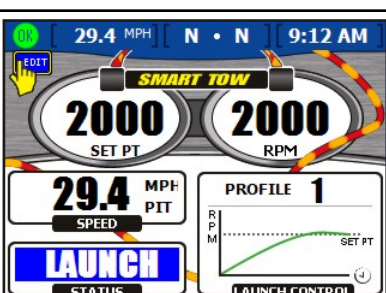
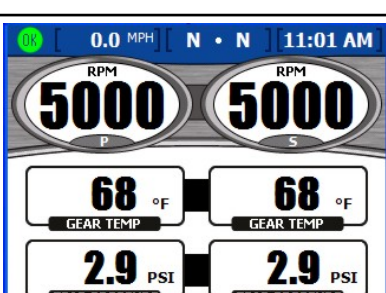
REMARQUE : Les écrans énumérés dans les tableaux suivants peuvent varier selon le type et le nombre de moteurs. Voir *Écrans d'affichage VesselView disponibles*.

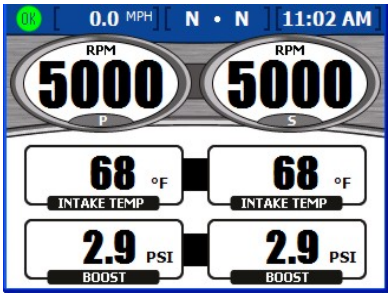
Propulsion

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>

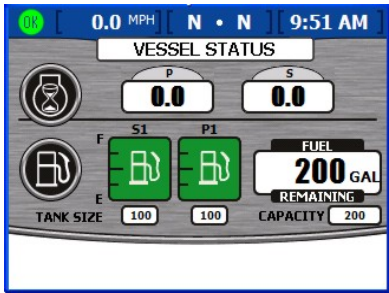
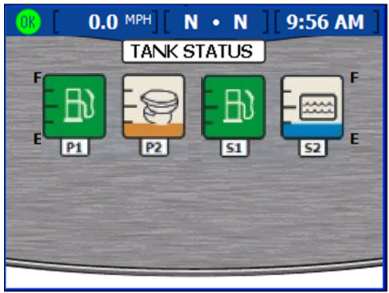
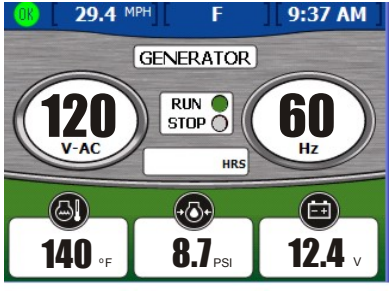
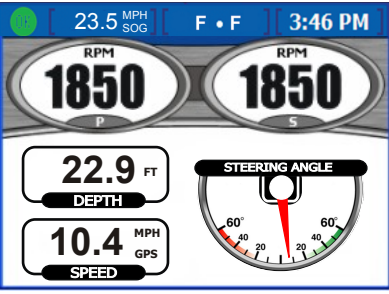
Nom d'affichage de l'écran	Description	Écran
<p>Steering Position (Position de la direction)</p>	<p>Affiche la position de la direction, la position des pignons, la vitesse sur le fond, le cap jusqu'au point de cheminement, la vitesse du vent, la direction du vent, la profondeur de l'eau et la vitesse du bateau.</p>	 <p>45177</p>
<p>Peak Performance (Performance de pointe)</p>	<p>Affiche le régime moteur et la vitesse ainsi que le régime et la vitesse de pointe.</p>	 <p>27212</p>
<p>Trim</p>	<p>Affiche le régime moteur, la vitesse, le débit de carburant (gallons/h) et le niveau de trim.</p>	 <p>27213</p>
<p>Tab (Dérive)</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>Demand and Load (Demande et charge)</p>	<p>Affiche les pourcentages de régime moteur, de charge et d'accélération.</p>	 <p>27115</p>

Section 3 - Présentation et fonctionnement des écrans

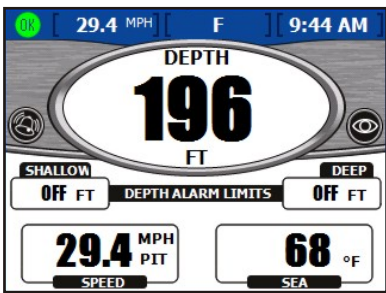
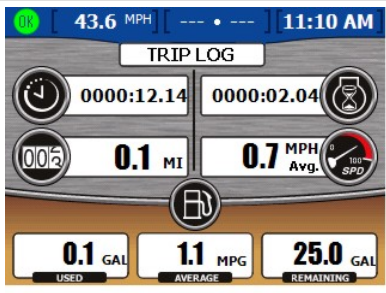
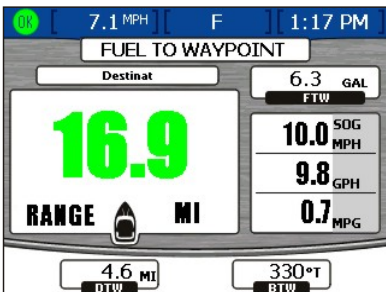
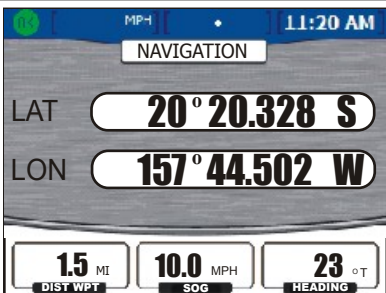
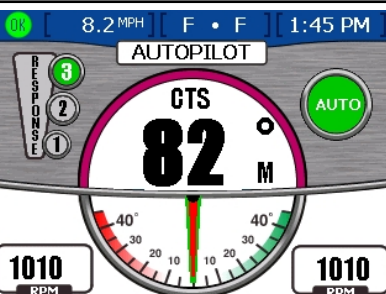
Nom d'affichage de l'écran	Description	Écran
Boost (Suralimentation)	<p>Affiche la surpression d'alimentation du turbocompresseur du moteur pour les moteurs Verado.</p> <p><i>REMARQUE : L'écran de suralimentation peut être activé ou désactivé sous le menu « Setup » (Configuration) en sélectionnant « Settings » (Paramètres) puis « Preferences » (Préférences).</i></p>	 <p>27214</p>
Troll Control (Commande de pêche à la traîne)	<p>Affiche le régime moteur et permet au pilote de régler un régime moteur inférieur à 1 000 tr/min pour la pêche à la traîne.</p>	 <p>27215</p>
Cruise Control (Régulateur de vitesse)	<p>Permet au pilote de régler un régime moteur supérieur à 1 000 tr/min sur un moteur DTS.</p>	 <p>27119</p>
Smart Tow	<p>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>	 <p>27216</p>
Transmission	<p>Affiche le régime moteur avec la température de l'engrenage de transmission et la pression.</p>	 <p>27117</p>


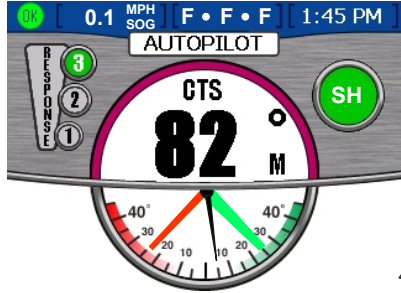
Nom d'affichage de l'écran	Description	Écran
Intake (Admission)	Affiche le régime moteur, la température d'admission et la suralimentation.	 <p>27116</p>

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.	 <p>27114</p>
Tank Status (État des réservoirs)	Affiche tous les niveaux des réservoirs et leur emplacement.	 <p>27113</p>
Generator (Générateur)	Affiche un groupe de diverses données de générateur. <i>REMARQUE : Pour que cette fonctionnalité soit disponible, le générateur doit prendre en charge le protocole SmartCraft.</i>	 <p>27217</p>
Steering Position (Position de la direction)	Affiche la position de la direction, la position des pignons, la vitesse sur le fond, le cap jusqu'au point de cheminement, la vitesse du vent, la direction du vent, la profondeur de l'eau et la vitesse du bateau.	 <p>45177</p>

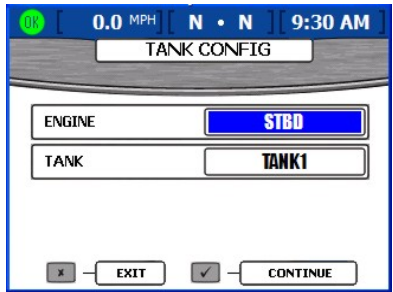
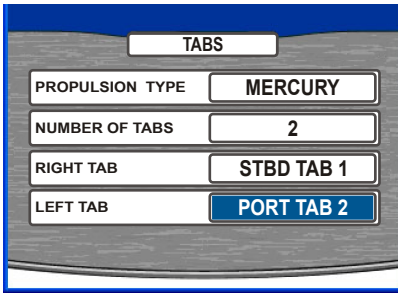
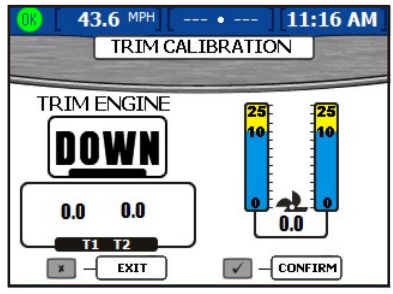
Environment and Navigation (Environnement et navigation)

Nom d'affichage de l'écran	Description	Écran
<p>Depth (Profondeur)</p>	<p>Affiche la profondeur de l'eau, la vitesse au moyen du capteur disponible, la température de l'eau et permet au pilote de modifier les limites d'alarme de profondeur.</p>	 <p>27218</p>
<p>Trip Log (Journal des sorties)</p>	<p>Affiche des données relatives à la durée totale de la croisière, à la vitesse moyenne, à la distance et à la consommation de carburant.</p>	 <p>27220</p>
<p>Fuel to Waypoint (Carburant jusqu'au point de cheminement)</p>	<p>Affiche des données de consommation de carburant vers un point de cheminement spécifique.</p>	 <p>27110</p>
<p>Navigation</p>	<p>Affiche l'emplacement exact du bateau, la distance par rapport au point de cheminement, la vitesse sur le fond et le cap de navigation.</p>	 <p>27335</p>
<p>Autopilot (Pilote automatique)</p>	<p>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></p>	 <p>34269</p>

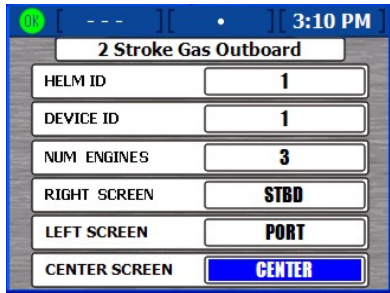
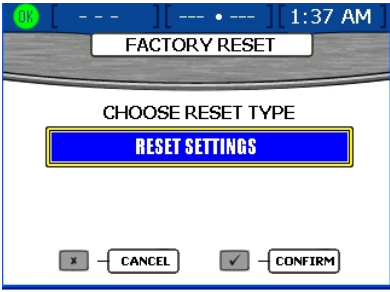
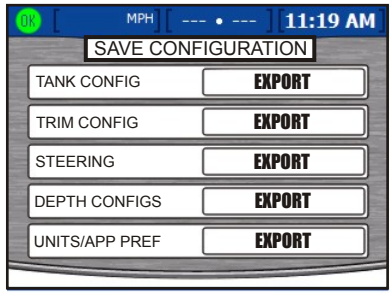
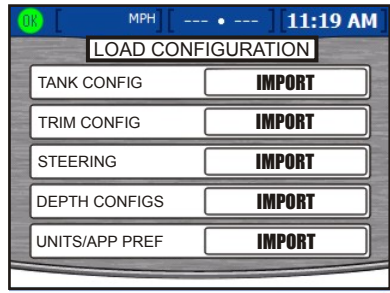
Nom d'affichage de l'écran	Description	Écran
Joystick (Manette)	Affiche la direction de compas du bateau, l'orientation de l'embase et le niveau de poussée de l'embase. <i>REMARQUE : Cette fonctionnalité d'affichage n'est disponible que sur les applications à deux moteurs Zeus et Axius. La page est désactivée pour les applications à trois et quatre moteurs.</i>	 37104
Skyhook	Affiche la direction de compas du bateau et l'emplacement de la poussée de l'embase. <i>REMARQUE : Cette fonctionnalité n'est disponible que sur les modèles Zeus et Axius. (Application à trois moteurs illustrée.)</i>	 45155

Écrans de configuration de VesselView

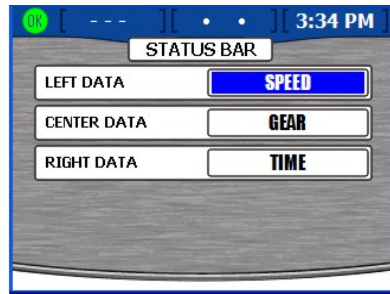
Étalonnage

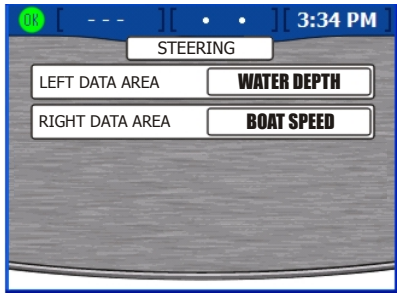
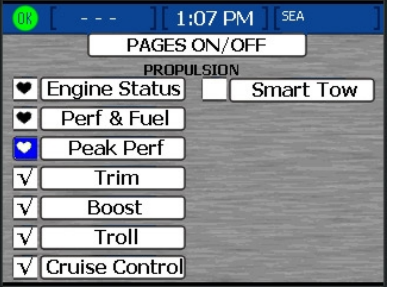
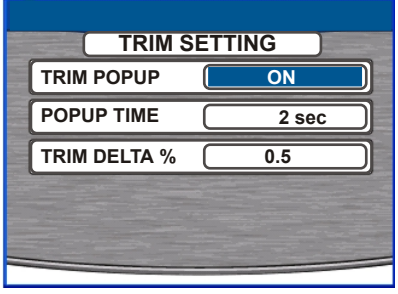
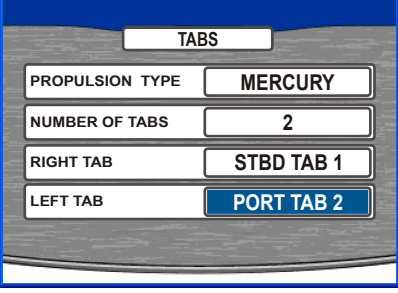
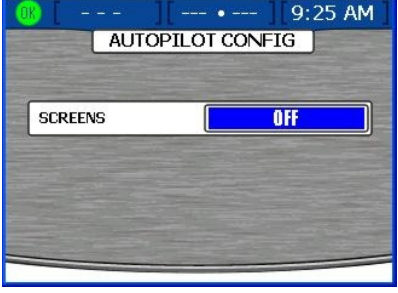
Option de menu	Description	Écran
Tank (Réservoir)	Permet de configurer chaque réservoir par type, taille et emplacement.	 27126
Tabs (Dérives)	Permet de configurer le type de propulsion et le nombre de dérives	 45146
Trim	Permet de configurer les niveaux de trim du moteur.	 27222

Section 3 - Présentation et fonctionnement des écrans

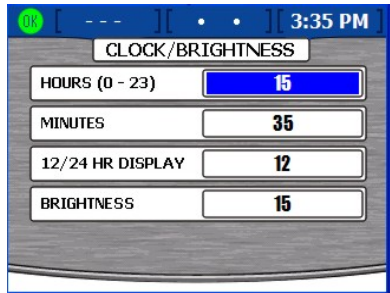
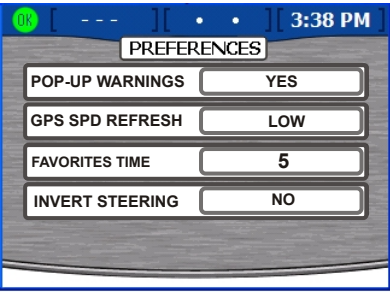
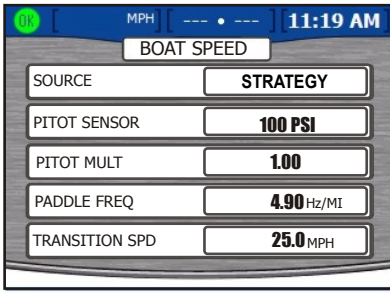
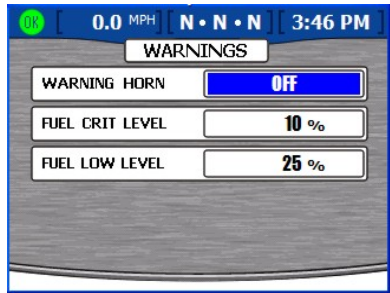
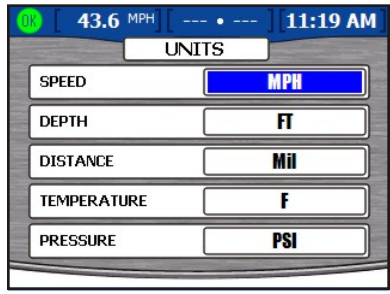
Option de menu	Description	Écran
Configuration	Permet d'assigner l'emplacement de VesselView, le nombre de moteurs et l'emplacement d'affichage des données.	 <p>27125</p>
Factory Reset (Réinitialisation aux paramètres d'usine)	Permet de réinitialiser tous les paramètres de VesselView à la configuration 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 Confgs (Enregistrer les configurations)	Permet d'enregistrer des données de configuration sélectionnées sur une carte mémoire flash.	 <p>27235</p>
Load Confgs (Charger les configurations)	Permet de charger des données de configuration sur une carte mémoire flash.	 <p>27234</p>

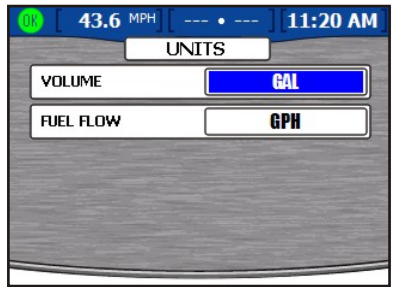
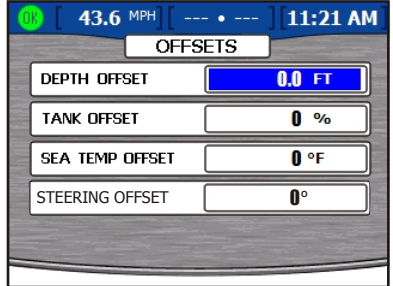
Paramètres

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.	 <p>27121</p>

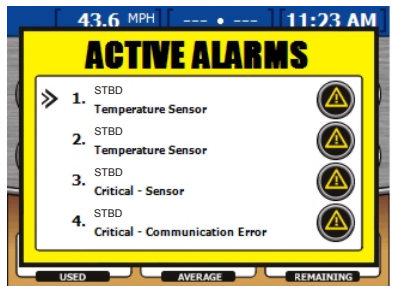
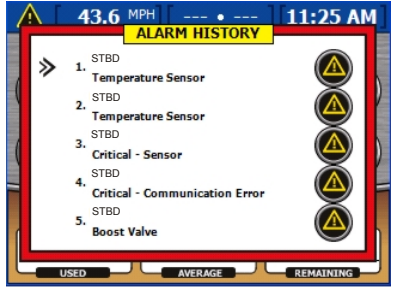
Option de menu	Description	Écran
<p>Screen Options > Steering (Options d'écran > Direction)</p>	<p>Permet de configurer le type de données à afficher au bas de l'écran de position de direction dans le menu du bateau ; permet aussi de remettre à zéro un capteur d'angle du gouvernail.</p>	 <p>34568</p>
<p>Pages On/Off (Activation/désactivation des pages)</p>	<p>Permet à l'utilisateur de spécifier quels écrans de chacune des trois catégories sont activés ou désactivés et quels écrans sont d'un accès rapide.</p>	 <p>37063</p>
<p>Trim Settings (Paramètres de trim)</p>	<p>Permet d'activer ou de désactiver la fenêtre contextuelle de trim, de régler la durée d'affichage de la fenêtre contextuelle et de régler le filtre de trim.</p>	 <p>37067</p>
<p>Tab Settings (Paramètres de dérives)</p>	<p>Permet de modifier le nombre de dérives disponibles, le type et l'emplacement de chaque dérive.</p>	 <p>45146</p>
<p>Autopilot Config (Configuration du pilote automatique)</p>	<p>Permet d'activer et de désactiver les écrans AutoPilot (Pilote automatique).</p>	 <p>37070</p>

Section 3 - Présentation et fonctionnement des écrans

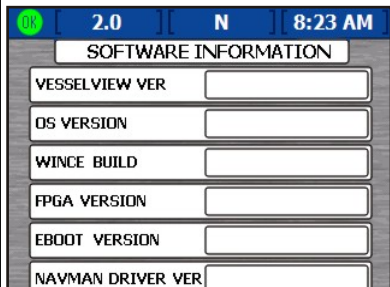
Option de menu	Description	Écran
<p>Clock/Light (Horloge/éclairage)</p>	<p>Permet de configurer l'heure de l'horloge et la luminosité de l'écran.</p>	 <p>27120</p>
<p>Preferences (Préférences)</p>	<p>Permet de configurer les avertissements de fenêtres contextuelles, la fréquence d'actualisation du GPS, la durée d'affichage des favoris et l'option du capteur de direction.</p>	 <p>45158</p>
<p>Boat Speed (Vitesse du bateau)</p>	<p>Permet de configurer comme source de données de vitesse un GPS ou un capteur Pitot (« STRATEGY »), d'ajuster le multiplicateur Pitot, la fréquence de la roue radiale et la vitesse de transition.</p>	 <p>45160</p>
<p>Warnings (Avertissements)</p>	<p>Active ou désactive l'avertisseur sonore et configure l'alarme du niveau de carburant.</p>	 <p>27123</p>
<p>Units (Unités)</p>	<p>Permettent de configurer les unités de vitesse, de profondeur, de distance, de température et de pression.</p>	 <p>27223</p>

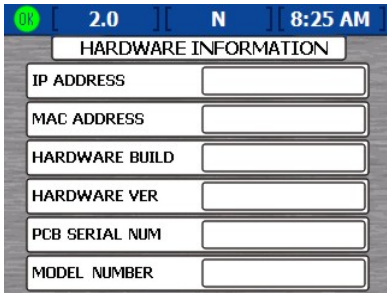
Option de menu	Description	Écran
Units 2 (Unités 2)	Permettent de configurer les unités de volume et de débit de carburant.	 <p>27224</p>
Offsets (Corrections)	Permettent de configurer les corrections de la profondeur, des réservoirs, de la température de l'eau de mer et de la direction.	 <p>34302</p>

Alarmes

Option de menu	Description	Écran
Active Alarms (Alarmes actives)	Affiche les alarmes actives.	 <p>34515</p>
Alarm History (Historique des alarmes)	Affiche l'historique des alarmes.	 <p>34516</p>

Informations système

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

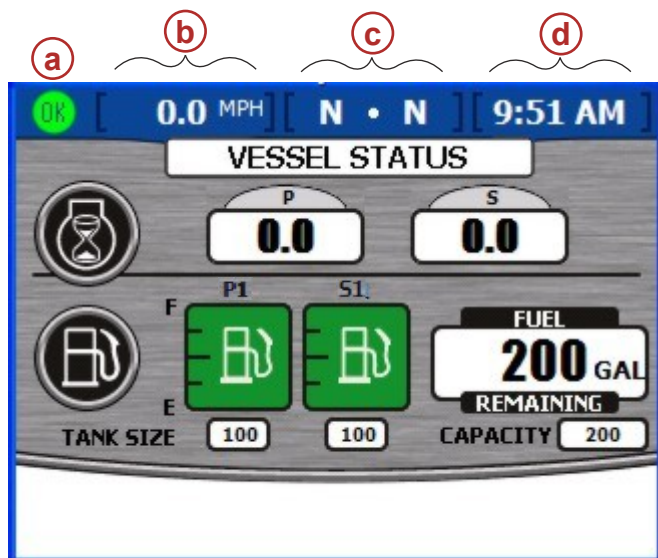
Option de menu	Description	Écran
Hardware Info (Informations relatives au matériel)	Affiche les informations relatives au matériel de VesselView.	

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 icônes et messages différents. 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. L'énoncé de la panne remplace temporairement les icônes de la barre d'état jusqu'à correction de la panne. Si plusieurs pannes se sont produites, elles s'affichent l'une après l'autre dans l'ordre de leur survenue. Pour effacer un message de panne de la barre d'état après correction de la panne, appuyer sur le bouton « X ».

Des informations d'état, telles que l'heure, la vitesse, la température de l'air et la consommation de carburant par exemple, peuvent s'afficher dans l'une quelconque des trois options de données. Les données de ces options peuvent être organisées sous le menu « Main » (Menu principal) en sélectionnant « Settings » > « Screen Options » > « Status bar » (Paramètres > Options d'écran > Barre d'état). Voir **Section 4 – Options de la barre d'état**

REMARQUE : Lorsque l'ensemble de propulsion installé est celui intitulé « Diesel Inboard No Troll » (Moteur diesel inboard, pêche à la traîne exclue), les options de barre d'état « starboard tab » (dérive tribord) et « port tab » (dérive bâbord) ne sont pas disponibles.



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







27077

- Suit une liste des options de données disponibles dans la barre d'état. Certaines options peuvent ne pas être disponibles selon l'ensemble de propulsion installé.
 - Time (Heure)
 - Speed (Vitesse)
 - « SPD OVR GND » (Vitesse sur le fond)
 - « SEA TEMP » (Température de l'eau de mer)
 - Gear (Engrenage)
 - Fuel Usage (Consommation de carburant)
 - Fuel level (Niveau de carburant)
 - Depth (Profondeur)
 - « CRS OVR GND » (Route sur le fond)
 - "BRNG TO WP" (Cap vers le point de cheminement)

- « AIR TEMP » (Température de l'air)
- « STBD TAB » (Dérive tribord)
- « PORT TAB » (Dérive bâbord)
- « STBD TRIM » (Trim tribord)
- « PORT TRIM » (Trim bâbord)
- « SC TRIM » (Trim central tribord)
- « PC TRIM » (Trim central bâbord)
- Volts

Icônes de panne

VesselView affiche des icônes de panne pour alerter le pilote de toute panne ou de tout avertissement au moyen d'une icône sur le côté gauche de la barre d'état. Une description de la panne ou de l'avertissement s'affiche sur les autres options de la barre d'état. Une icône verte avec le mot « OK » à l'intérieur s'affiche quand tous les systèmes fonctionnent normalement. Il existe quatre icônes pour alerter le pilote de toutes les autres pannes. Le pilote peut afficher la panne en détail en appuyant sur la touche de luminosité/alarme. Voir **Section 4 – Alarmes**.

Icône ou message	Description de l'icône	Description de l'avertissement
 26889	« OK » bleu dans un cercle vert.	Tous les systèmes fonctionnent normalement.
 34278	Compteur de vitesse blanc avec flèche blanche sur fond bleu.	Le régulateur de vitesse est activé.
 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. (La fenêtre contextuelle d'avertissement s'affiche pour confirmer le niveau critique de carburant. Il est possible de désactiver la fenêtre contextuelle d'avertissement mais l'icône de barre d'état et le message restent toujours affichés.)
 26893	Pompe à carburant blanche sur un fond rouge dans un cercle noir.	Niveau critique de carburant (Un avertisseur sonore retentit et la fenêtre contextuelle d'avertissement s'affiche pour confirmer le niveau critique de carburant. Il est possible de désactiver l'avertisseur sonore et la fenêtre contextuelle d'avertissement mais l'icône de barre d'état et le message restent toujours affichés.)

Alarmes relatives au carburant

IMPORTANT : Une alarme de panne de carburant ne se produit que si le niveau des réservoirs de carburant connectés au VesselView est bas. Si le niveau d'un seul réservoir est bas, le système n'identifie pas une panne. Le système considère tous les réservoirs de carburant configurés comme tels comme une entité unique. Les alarmes sont fondées sur la contenance totale de tous les réservoirs de carburant.

Icône de niveau de carburant bas– Cette icône s'affiche lorsque le pourcentage de carburant restant correspond au message « FUEL LOW LEVEL » (Niveau de carburant bas) est atteint. Par défaut, le pourcentage correspondant à un bas niveau de carburant sur VesselView est fixé à 25 %. Ce pourcentage peut être ajusté sur l'écran « WARNINGS » (Avertissements). Le chemin d'accès du menu est : « Main » > « Settings » > « Warnings » (Écran principal > Paramètres > Avertissements). Voir **Section 4 – Avertissements**.

Icône de niveau critique de carburant– Cette icône s'affiche lorsque le pourcentage de carburant restant correspond au message « FUEL CRIT LEVEL » (Niveau critique de carburant) est atteint. Par défaut, le pourcentage correspondant à un niveau critique de carburant sur VesselView est fixé à 10 %. Ce pourcentage peut être ajusté sur l'écran « WARNINGS » (Avertissements). Le chemin d'accès du menu est : « Main » > « Settings » > « Warnings » (Écran principal > Paramètres > Avertissements). Voir **Section 4 – Avertissements**.

Concurremment à l'icône de panne et au message s'affichant dans la barre d'état, un avertisseur sonore et une fenêtre contextuelle alertent le pilote. Il est possible de désactiver ces deux derniers mais l'icône de barre d'état et le message restent toujours affichés.

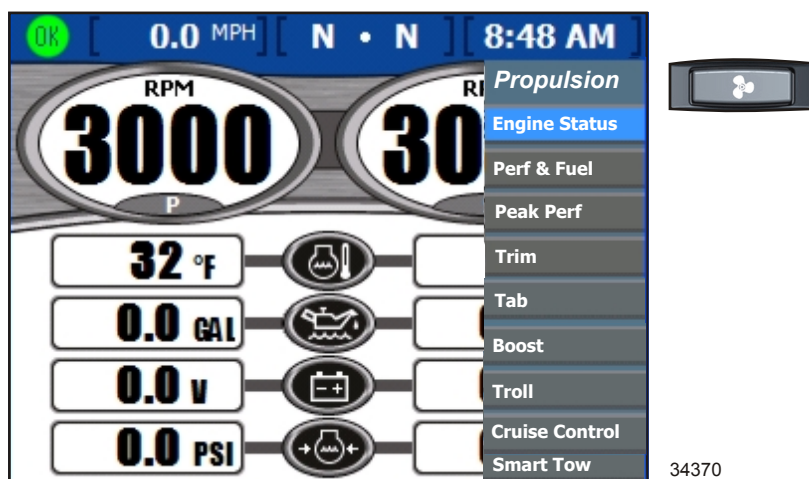
- L'avertisseur sonore est configuré sur l'écran « WARNINGS » (Avertissements). Le chemin d'accès du menu est : « Main » > « Settings » > « Warnings » (Écran principal > Paramètres > Avertissements). Voir **Section 4 – Avertissements**.
- La fenêtre contextuelle d'avertissement est configurée sur l'écran « PREFERENCES » (Préférences). Le chemin d'accès du menu est : « Main » > « Settings » > « Preferences » (Écran principal > Paramètres > Préférences). Voir **Section 4 – Préférences**.

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, ou d'environnement et navigation. Le bouton Menu offre également un accès rapide aux écrans d'étalonnage, de paramètres, de paramètres 2, d'alarmes, de système et de régimes moteurs. Pour utiliser le panneau Menu, suivre les étapes suivantes :

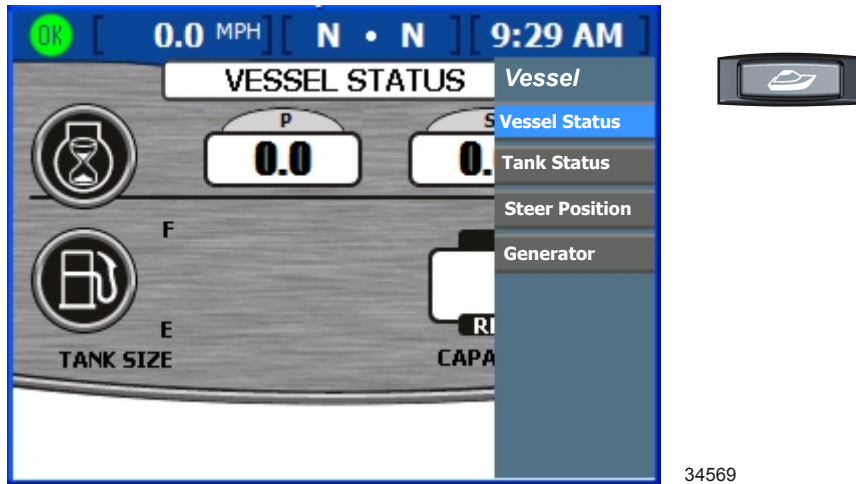
1. Appuyer sur le bouton Menu. Le panneau menu spécifique à la catégorie d'écran actuellement ouvert (« Propulsion », « Vessel » (Bateau), « Env/Nav" [Environnement et navigation]) s'affiche.
2. Utiliser le bouton fléché pour naviguer vers le panneau Menu approprié.
3. Appuyer sur le bouton marqué d'une 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 et options de menu 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

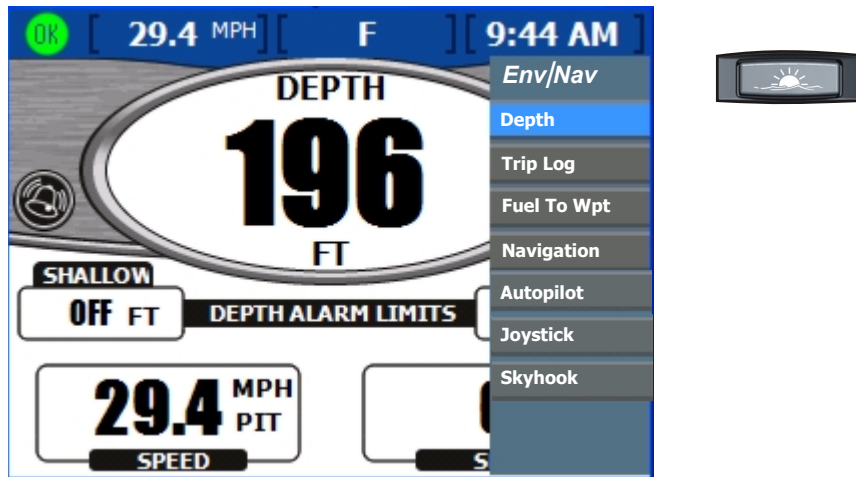
- b. Pour visualiser les écrans Vessel (Bateau) disponibles, appuyer sur le bouton Vessel (Bateau) puis sur le bouton Menu. Le panneau menu « Vessel » (Bateau) s'affiche.



34569

Panneau menu Vessel (Bateau)

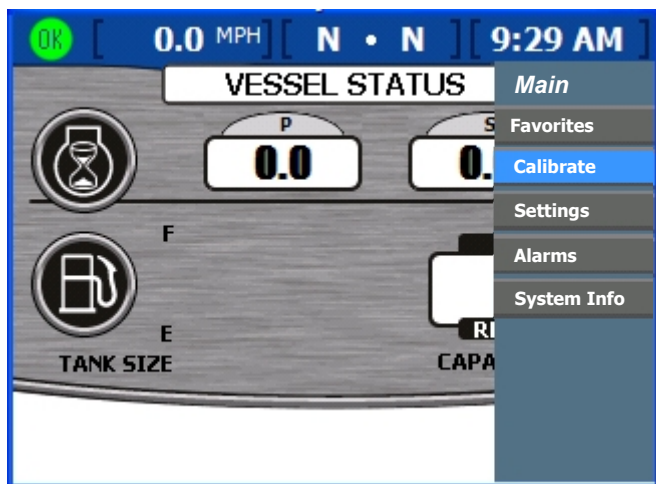
- c. Pour visualiser les écrans Environment and Navigation (Environnement et navigation) disponibles, appuyer sur le bouton Environment and Navigation (Environnement et navigation) puis sur le bouton Menu. Le panneau menu « Env/Nav » (Environnement et navigation) s'affiche.



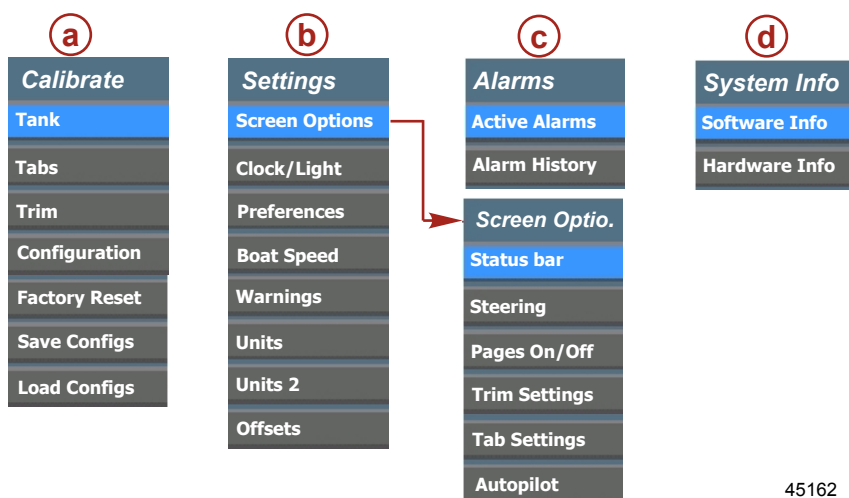
37089

Section 3 - Présentation et fonctionnement des écrans

- 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 » (Menu 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 » (Informations système)



45162

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 chaque catégorie.
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 apparaissent 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 un étalonnage.

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 le bouton marqué d'une coche. Pour fermer une fenêtre contextuelle quelconque, appuyer sur le bouton « X ».



26876

Icône de commande

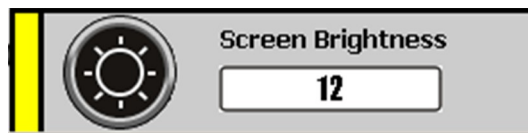
Alarmes et pannes

Certaines alarmes et pannes affichent des fenêtres contextuelles pour avertir le pilote qu'une condition particulière requiert son attention. Voir **Section 4 – 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 le bouton « X ». 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 principal (« Main »).
 - a. Appuyer sur le bouton Menu jusqu'à ce que le menu principal (« Main ») s'affiche.
 - b. Utiliser la flèche vers le bas pour sélectionner « Alarms » (Alarmes).
 - c. Appuyer sur le bouton marqué d'une coche 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 le bouton marqué d'une coche pour ouvrir l'écran de l'alarme choisie.
 - f. Appuyer sur le bouton « X » 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 (Luminosité/alarme). 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 le bouton marqué d'une coche pour enregistrer la luminosité de l'écran sélectionnée.

Notes :

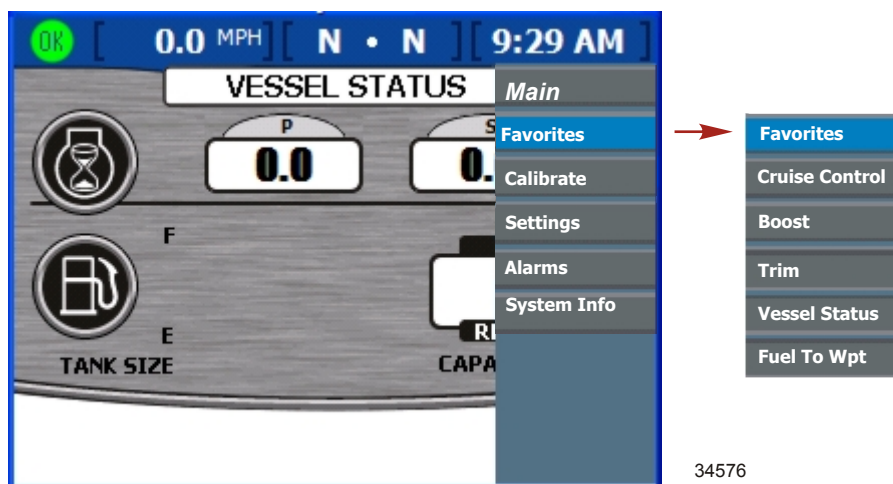
Section 4 - Menu Main (Principal)

Table des matières

Favoris.....	52	Préférences.....	59
Menu Calibrate (Étalonnage).....	52	Vitesse du bateau.....	60
Menu Tank (Réservoir).....	52	Avertissements.....	61
Menu Tabs (Dérives).....	52	Unités.....	62
Menu Trim.....	52	Unités 2.....	63
Menu Configuration.....	52	Corrections.....	63
Menu Factory Reset (Réinitialisation aux paramètres d'usine).....	53	Alarmes.....	64
Menu Save Configs (Enregistrer les configurations)	53	Options du menu d'alarmes.....	64
Menu Load Configs (Charger les configurations).....	53	Stratégie de l'avertisseur sonore de VesselView.....	65
Paramètres.....	53	Alarmes actives.....	65
Options du menu Settings (Paramètres).....	53	Icônes de panne.....	66
Options de la barre d'état.....	54	Affichage des alarmes actives.....	67
Options de la direction.....	54	Affichage des détails de l'alarme.....	67
Activation/désactivation des pages.....	55	Historique des alarmes.....	68
Pages/écrans favoris.....	56	Détails de l'historique des alarmes.....	68
Paramètre de trim.....	56	Effacement de l'historique des alarmes.....	69
Paramètres de dérives.....	57	Informations système.....	69
Configuration du pilote automatique.....	58	Options du menu « System Information » (Informations système).....	69
Horloge/luminosité.....	58	Informations relatives au logiciel.....	70
		Informations relatives au matériel.....	70

Favoris

« Favorites » (Favoris) est une fonctionnalité de VesselView qui permet à l'utilisateur de sélectionner des écrans spécifiques comme sources d'informations préférées qui font défiler les diverses pages. La durée d'affichage d'un écran d'informations favori est programmable entre 5 et 20 secondes. Chaque catégorie (« Propulsion », « Vessel » [Bateau], « Environment and Navigation » [Environnement et Navigation]) comprend un certain nombre de configurations d'écran avec des informations différentes sur chacune. Une icône en forme de cœur est affectée à chaque option d'écran sélectionnée, indiquant que cette sélection a été retenue comme l'une des sélections préférées. Les favoris ne remplissent pas leur catégorie tant que les pages n'auront pas été sélectionnées elles aussi comme des pages favorites. Les favoris peuvent être sélectionnés sur l'écran « PAGES ON/OFF » (Activation-désactivation des pages). Le chemin d'accès du menu est : « Main » > « Settings » > « Screen Options » (Écran principal > Paramètres > Options d'écran). La durée d'affichage des favoris peut être modifiée sur l'écran « PREFERENCES » (Préférences). Le chemin d'accès du menu est : « Main » > « Settings » > « Preferences » (Écran principal > Paramètres > Préférences).



Menu Calibrate (Étalonnage)

Le menu « Calibrate » (Étalonnage) permet d'accéder aux paramètres de réglage et de configuration de VesselView pour les éléments multiples suivants : réservoirs de stockage, dérives, trim, emplacement de barre franche, emplacement de VesselView, nombre de moteurs, organisation des affichages des écrans, réinitialisation des paramètres, détection de capteurs, enregistrement (exportation) des configurations VesselView sur une carte mémoire flash USB, et chargement (importation) des configurations VesselViews enregistrées sur une carte mémoire flash USB.

Menu Tank (Réservoir)

Le menu d'étalonnage « Tank » (Réservoir) est suffisamment souple pour permettre l'ajustement de paramètres d'étalonnage existants ou d'exécuter l'étalonnage sans l'aide de l'Assistant Installation. Il est possible de configurer individuellement ces réservoirs en fonction de leur taille, de leur forme et de leur contenu (carburant, huile, eau ou eaux usées). La procédure débute par la définition de la fonction de chaque réservoir du bateau. L'écran suivant demande la taille de chaque réservoir. Le troisième écran demande une étiquette d'emplacement pour chaque réservoir. Cette étiquette est un identifiant sur l'écran VesselView de l'emplacement du réservoir sur le bateau.

Menu Tabs (Dérives)

La procédure d'étalonnage « Tabs » (Dérives) utilise les mêmes écrans d'étalonnage de dérives que l'Assistant Installation. Des options d'étalonnage supplémentaires existent qui offrent suffisamment de souplesse pour permettre des modifications de la résistance du capteur de position de dérive lorsque la dérive est relevée ou abaissée. Ces réglages sont nécessaires pour que l'écran « Tab » (Dérive) de VesselView offre une représentation exacte des positions de la dérive.

Menu Trim

Le menu d'étalonnage « Trim » offre des options qui ne sont pas disponibles avec l'Assistant Installation. Il existe deux méthodes d'étalonnage du trim « DEFAULT » est une méthode rapide qui risque de ne pas afficher la position avec précision. La méthode « MANUAL » (Manuelle) offre suffisamment de souplesse pour permettre des modifications de la résistance du capteur de position de trim lorsque le trim est relevé ou abaissé. Ces réglages sont nécessaires pour que l'écran Trim de VesselView offre une représentation précise des positions de trim.

Menu Configuration

Le menu d'étalonnage « Configuration » offre des options d'affecter un emplacement de barre à VesselView et un numéro d'identification unique lorsque plus d'une unité VesselView est utilisée. Il permet aussi de définir le nombre de moteurs et de sélectionner l'emplacement où les données du moteur seront affichées sur l'écran VesselView.

Menu Factory Reset (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. Lorsque VesselView est configuré initialement avec l'Assistant Installation, le système détecte automatiquement les capteurs présents et ignore les entrées de capteurs pour lesquelles aucun capteur n'a été installé. Si un capteur a été retiré du système après la configuration initiale, VesselView affiche des pannes pour le capteur retiré. VesselView exécute un balayage à la recherche de capteurs et élimine le message d'erreur.

Menu Save Configs (Enregistrer les configurations)

Une fois le système complètement configuré, l'option « SAVE CONFIGURATION » (Enregistrer la configuration) permet d'exporter (enregistrer) tous les paramètres de configuration sur une carte mémoire flash USB aux fins d'utilisation avec d'autres unités VesselView ou pour une récupération rapide des paramètres de configuration enregistrés. Ceci permet de gagner du temps en important une configuration sans avoir à suivre la procédure de l'Assistant Installation et à effectuer d'autres étalonnages.

IMPORTANT : L'unité VesselView reconnaît les cartes mémoires flash USB version 1.1 ou une carte mémoire flash USB version 2.0 déclarée rétro-compatible avec la version 1.1. L'unité VesselView ne reconnaît pas une carte mémoire flash uniquement compatible avec la version 2.0.

IMPORTANT : Les paramètres de configuration enregistrés sur une carte mémoire flash USB sont regroupés dans un seul fichier de données. Un seul fichier peut exister dans le répertoire racine de la carte mémoire flash USB. VesselView ne reconnaît pas les fichiers d'importation multiples.

Menu Load Configs (Charger les configurations)

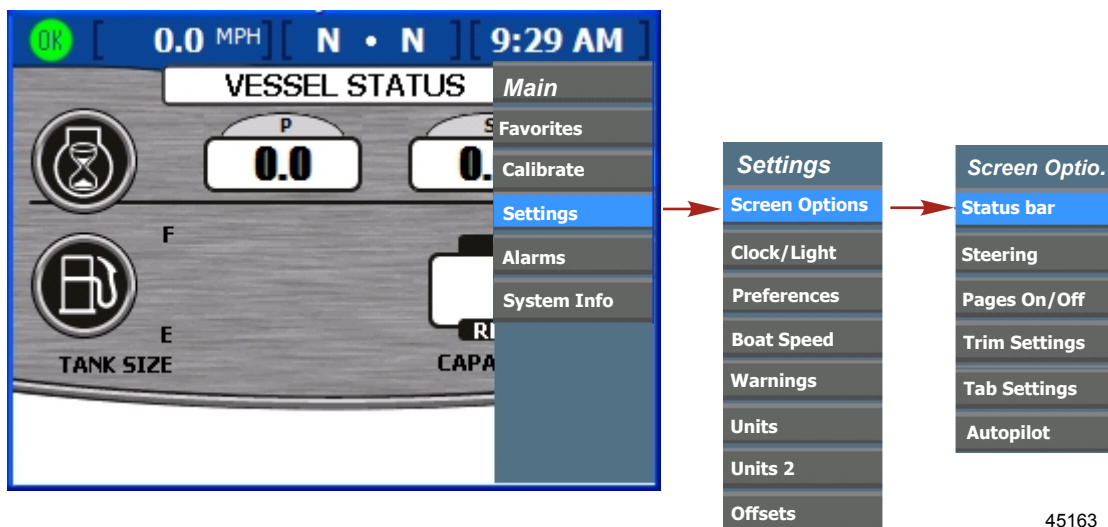
Après l'exportation d'un fichier de configuration vers une carte mémoire flash USB, le menu « LOAD CONFIGURATION » (Charger la configuration) permet d'importer les paramètres de configuration enregistrés dans une autre unité VesselView.

Paramètres

Options du menu Settings (Paramètres)

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.

Le menu « Settings » (Paramètres) permet de personnaliser VesselView. Les éléments du menu « Settings » (Paramètres) comprennent :

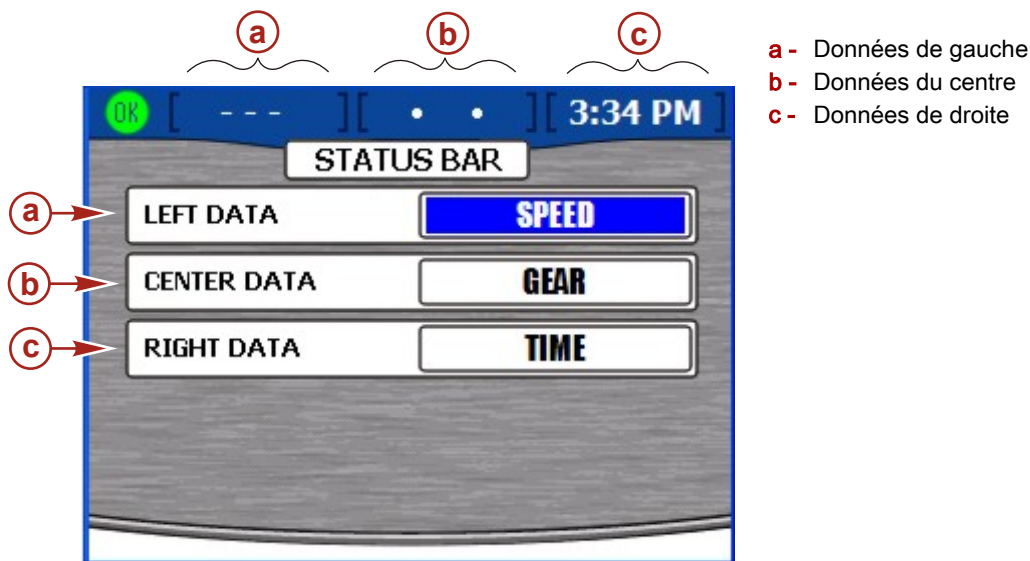


45163

REMARQUE : Après tout changement ou toute personnalisation de la configuration de VesselView, un message s'affiche dans une fenêtre contextuelle bleue rappelant à l'utilisateur d'enregistrer la session. Il est recommandé d'enregistrer toute modification effectuée au cours de la session avant de maintenir enfoncé le bouton « X » tout en arrêtant tous les moteurs. Voir **Section 1 – Enregistrement des paramètres**.

Options de la barre d'état

La barre d'état est située en haut de l'écran et est divisée en trois zones de données différentes. Les modifications à apporter à la barre d'état sont effectuées sur l'écran « STATUS BAR » (Barre d'état). Le chemin d'accès du menu est : « Main » > « Settings » > « Screen Options » > « Status Bar » (Écran principal > Paramètres > Options d'écran > Barre d'état). Appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour ouvrir l'écran « STATUS BAR » (Barre d'état).



27132

1. L'écran « STATUS BAR » (Barre d'état) s'ouvre avec l'option « LEFT DATA » (Données de gauche) sera mise en surbrillance en bleu.
2. Appuyer sur les flèches gauche ou droite du pavé de boutons fléchés pour faire défiler les données d'affichage disponibles. Les données disponibles pour l'affichage sont :
 - « TIME » – Horloge
 - « SPEED » – Vitesse du bateau (par défaut)
 - « SPD OVR GRD » – Vitesse sur le fond (GPS)
 - « SEA TEMP » – Température de l'eau de mer
 - « GEAR » – Position du levier d'inversion de marche
 - « FUEL USAGE » – Carburant consommé
 - « FUEL LEVEL » – Niveau des réservoirs de carburant
 - « DEPTH » – Profondeur de l'eau
 - « CRS OVR GRD » – Course sur le fond (GPS)
 - « BRNG TO WP » – Cap vers le point de cheminement (GPS)
 - « AIR TEMP » – Température de l'air
 - « STBD TAB » – Position de la dérive tribord
 - « PORT TAB » – Position de la dérive bâbord
 - « PORT TRIM » – Position de trim bâbord
 - « SC TRIM » – Position de trim central tribord
 - « PC TRIM » – Position de trim central bâbord
 - « VOLTS » – Tension de batterie
3. Appuyer sur la flèche vers le bas du pavé de boutons fléchés pour passer à l'option « CENTER DATA » (Données centrales).
4. Appuyer sur les flèches gauche ou droite du pavé de boutons fléchés pour faire défiler les données d'affichage disponibles.
5. Appuyer sur la flèche vers le bas du pavé de boutons fléchés pour passer à l'option « RIGHT DATA » (Données de droite).
6. Appuyer sur les flèches gauche ou droite du pavé de boutons fléchés pour faire défiler les données d'affichage disponibles.
7. Une fois que les données d'affichage de la barre d'état ont été sélectionnées, appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour enregistrer la session.

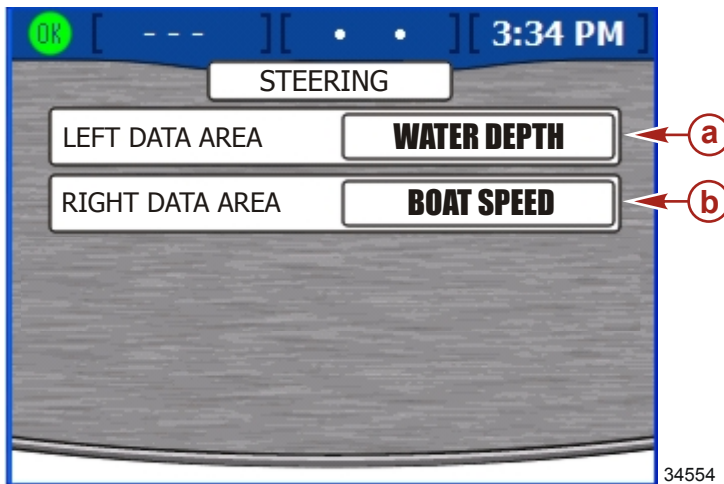
REMARQUE : Après tout changement ou toute personnalisation de la configuration de VesselView, un message s'affiche dans une fenêtre contextuelle bleue rappelant à l'utilisateur d'enregistrer la session. Il est recommandé d'enregistrer toute modification effectuée au cours de la session avant de maintenir enfoncé le bouton « X » tout en arrêtant tous les moteurs. Voir **Section 1 – Enregistrement des paramètres**.

Options de la direction

L'écran « STEERING » (Direction) permet de configurer les données d'affichage sur l'écran « STEERING POSITION » (Position de la direction) de VesselView. Voir **Section 6 – Menu Vessel (Bateau)**. Le chemin d'accès du menu est : « Main » > « Settings » > « Screen Options » > « Steering » (Écran principal > Paramètres > Options d'écran > Direction). Appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour ouvrir l'écran « STEERING » (Direction).

1. Utiliser la flèche gauche ou droite pour faire défiler les options dans la zone « LEFT DATA AREA » (Zone de données gauche). Choisir quelles informations afficher dans la zone apparaissant dans la partie inférieure gauche de l'écran « STEERING POSITION » (Position de la direction). Les options disponibles sont :
 - « BOAT SPEED » – Vitesse du bateau

- « WIND DIR » – Direction du vent
- « WATER DEPTH » – Profondeur de l'eau
- « GEAR POS » – Positions du levier d'inversion de marche
- « WIND SPEED » – Vitesse du vent
- « COG » – Route sur le fond
- « BTW » – Cap vers le point de cheminement



- a - Zone du champ de données gauche
- b - Zone du champ de données droite

2. Appuyer sur la flèche vers le bas pour passer à l'option « RIGHT DATA AREA » (Zone de données droite).
3. Utiliser la flèche gauche ou droite pour choisir quelles informations afficher dans l'option apparaissant dans la partie inférieure droite de l'écran « STEERING POSITION » (Position de la direction).
4. Une fois que les données d'affichage de l'écran ont été sélectionnées, appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour enregistrer la session.

REMARQUE : Après tout changement ou toute personnalisation de la configuration de VesselView, un message s'affiche dans une fenêtre contextuelle bleue rappelant à l'utilisateur d'enregistrer la session. Il est recommandé d'enregistrer toute modification effectuée au cours de la session avant de maintenir enfoncé le bouton « X » tout en arrêtant tous les moteurs. Voir **Section 1 – Enregistrement des paramètres.**

Activation/désactivation des pages

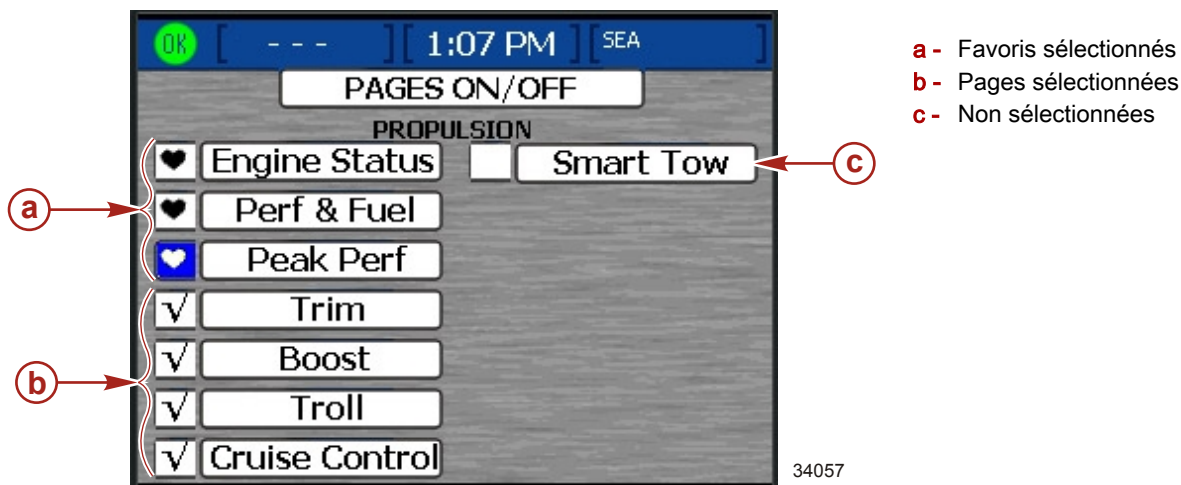
VesselView permet à l'utilisateur de spécifier à quels écrans de chacune des trois catégories il souhaite accéder rapidement. Chaque catégorie (« Propulsion », « Vessel » [Bateau], « Environment » [Environnement]) comprend un certain nombre de configurations d'écran avec des informations différentes sur chacune. Le chemin d'accès du menu est : « Main » > « Settings » > « Screen Options » > « Pages On/Off » (Écran principal > Paramètres > Options d'écran > Activation/désactivation des pages). Appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour ouvrir l'écran « PAGES ON/OFF » (Activation/désactivation des pages).



37088

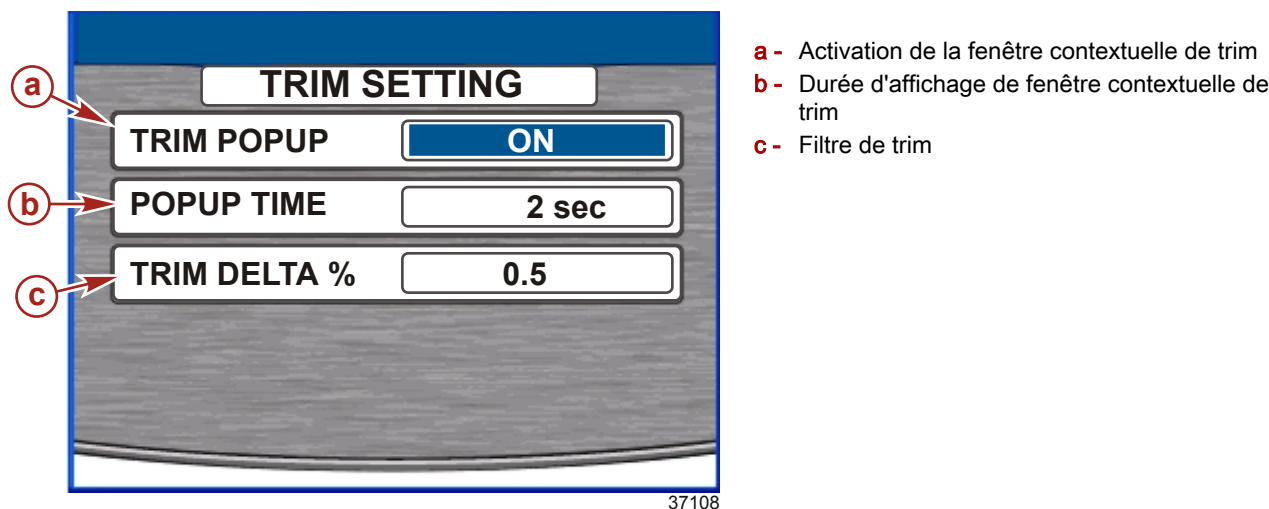
Pages/écrans favoris

VesselView permet également à l'utilisateur de spécifier quels écrans dans chacune des trois catégories il souhaite désigner comme favoris. Une icône en forme de cœur est affectée à chaque page sélectionnée comme page favorite. Chaque page sélectionnée comme favorite s'affiche à l'écran pendant une durée spécifique et sera aussi disponible en passant à la catégorie « Propulsion », « Vessel » (Bateau) ou « Environment » (Environnement). La durée est programmable entre 5 et 20 secondes dans le menu « PREFERENCES » (Préférences).



Paramètre de trim

« TRIM SETTING » (Paramètre de trim) permet d'activer ou désactiver la fenêtre contextuelle de trim, de paramétrer la durée d'affichage de la fenêtre contextuelle et de régler le filtre de trim. Un réglage de filtre élevé requiert que le trim soit écarté davantage avant l'activation de la fenêtre contextuelle. Le chemin d'accès du menu est : « Main » > « Settings » > « Screen Options » > « Trim Setting » (Écran principal > Paramètres > Options d'écran > Paramètre de trim).

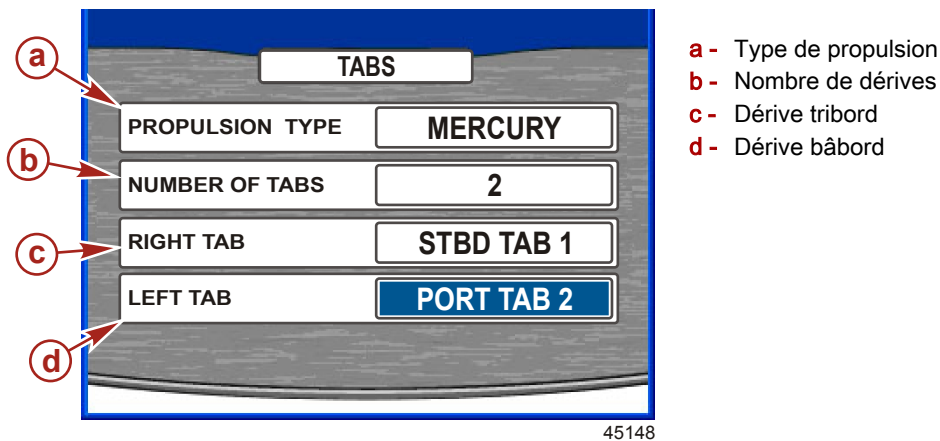


1. En entrant « TRIM SETTING » (Paramètre de trim), l'option « TRIM POPUP » (Fenêtre contextuelle de trim) est mise en surbrillance en bleu.
2. Appuyer sur la flèche gauche ou droite pour activer ou désactiver la fenêtre contextuelle de trim.
3. Appuyer sur la flèche vers le bas pour mettre en surbrillance « POPUP TIME » (Durée d'affichage de la fenêtre contextuelle).
4. Appuyer sur la flèche gauche ou droite pour modifier la durée d'affichage de la fenêtre contextuelle de deux secondes (« 2 sec ») à 60 secondes (« 60 »).
5. Appuyer sur la flèche vers le bas pour mettre en surbrillance « TRIM DELTA % » (Pourcentage du delta de trim).
6. Appuyer sur la flèche gauche ou droite pour régler le pourcentage de déplacement que le moteur ou l'embase doit effectuer avant que la fenêtre contextuelle de trim ne s'affiche. La plage s'étend de 0,1 à 9,9 %. Outre le réglage du pourcentage du delta, l'option « USE TRIM FLAG » (Utiliser le signalement de trim) est disponible.

REMARQUE : Pour un réglage à un pourcentage plus élevé, il est nécessaire d'abaisser le moteur ou l'embase pendant une période plus longue pour activer la fenêtre contextuelle. Par exemple, le réglage du paramètre « TRIM DELTA % » (Pourcentage du delta de trim) à 2 % requiert que le système de trim se déplace de 2 % en une seconde pour que la fenêtre contextuelle s'affiche. Si le déplacement de trim est limité à un pourcentage inférieur à ce paramètre, la fenêtre contextuelle de trim ne s'affiche pas. De cette façon, il est possible d'effectuer des réglages de trim précis en appuyant sur le bouton de commande de trim pendant de courtes périodes sans activer la fenêtre contextuelle de trim. L'activation de l'option « USE TRIM FLAG » (Utiliser le signal de trim) a pour effet d'activer la fenêtre contextuelle chaque fois que le bouton de trim est actionné ; son activation risque aussi d'entraîner l'affichage de la fenêtre contextuelle de trim chaque fois la clé de contact est mise sur « ON » (Marche).

Paramètres de dérives

L'option « Tab Settings » (Paramètres de dérives) permet de modifier le nombre de dérives compatibles SmartCraft disponibles, le type et l'emplacement de la dérive. Le chemin d'accès du menu est : « Main » > « Settings » > « Screen Options » > « Tab Settings » (Écran principal > Paramètres > Options d'écran > Paramètres de dérives). « MERCURY » ou « POD » doit être sélectionné pour que VesselView puisse afficher les dérives. L'ajustement des dérives n'est pas requis sur un ensemble de propulsion Zeus. Si l'ensemble de propulsion est équipé de dérives d'origine, les dérives ont été configurées au cours de la configuration du dispositif. Voir **Section 2 – Configuration du dispositif**.



- a - Type de propulsion
- b - Nombre de dérives
- c - Dérive tribord
- d - Dérive bâbord

45148

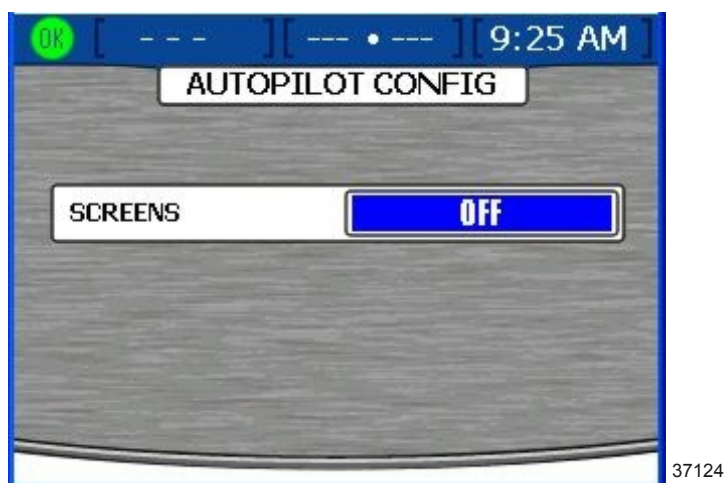
1. En entrant « TABS » (Dérives), la fenêtre « PROPULSION TYPE » (Type de propulsion) est mise en surbrillance en bleu.
2. Appuyer sur la flèche gauche ou droite pour passer à « NONE » (Aucun), « MERCURY » ou « POD ». L'étalonnage n'est pas nécessaire lorsque « POD » est sélectionné.

REMARQUE : Une troisième dérive est disponible et identifiée comme « CENTER TAB » (Dérive centrale).

3. Appuyer sur la flèche vers le bas pour mettre en surbrillance « NUMBER OF TABS » (Nombre de dérives).
4. Appuyer sur la flèche gauche ou droite pour modifier le nombre de dérives.
5. Appuyer sur la flèche vers le bas pour mettre en surbrillance « RIGHT TAB » (Dérive droite).
6. Appuyer sur la flèche gauche ou droite pour identifier l'emplacement de la dérive.
7. Appuyer sur la flèche vers le bas pour mettre en surbrillance « LEFT TAB » (Dérive gauche).
8. Appuyer sur la flèche gauche ou droite pour identifier l'emplacement de la dérive.
9. Continuer avec la troisième dérive, le cas échéant.

Configuration du pilote automatique

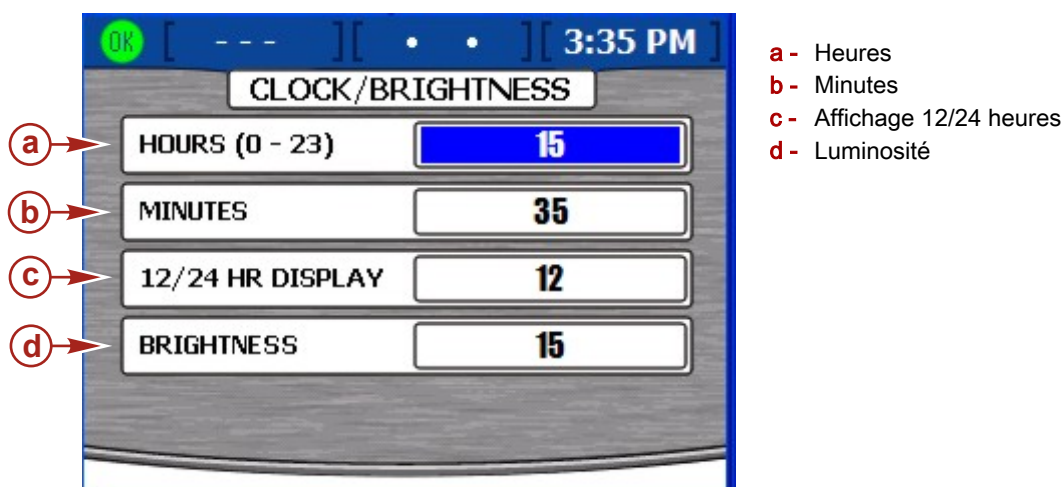
Pour activer les écrans Autopilot (Pilote automatique), il est nécessaire de modifier auparavant « AUTOPILOT CONFIG » (Configuration du pilote automatique). Le chemin d'accès du menu est : « Main » > « Settings » > « Screen Options » > « Autopilot » (Écran principal > Paramètres > Options d'écran > Pilote automatique).



1. En entrant « AUTOPILOT CONFIG » (Configuration du pilote automatique), l'option « SCREENS » (Écrans) est mise en surbrillance en bleu.
2. Utiliser la flèche gauche pour désactiver (« OFF ») les écrans Autopilot (Pilote automatique).
3. Utiliser la flèche droite pour activer (« ON ») les écrans Autopilot (Pilote automatique).

Horloge/luminosité

Les paramètres de l'horloge se trouvent sur l'écran « CLOCK/BRIGHTNESS » (Horloge/Luminosité) Le chemin d'accès du menu est : « Main » > « Settings » > « Clock/Light » (Écran principal > Paramètres > Horloge/éclairage). Appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour ouvrir l'écran « CLOCK/BRIGHTNESS » (Horloge/luminosité).



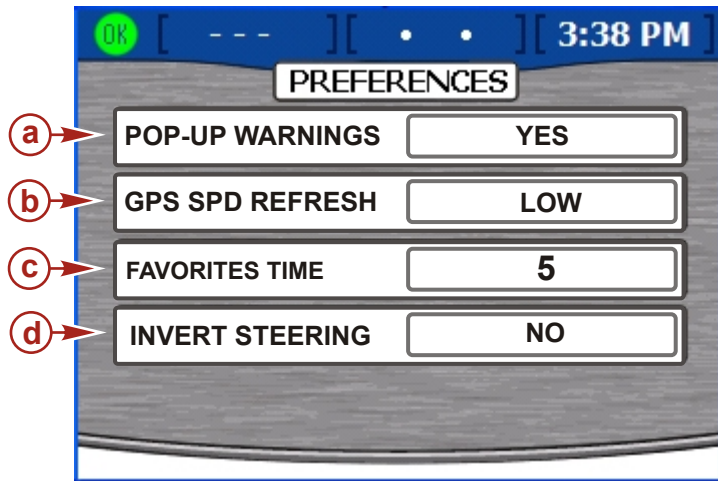
27135

1. En entrant sur l'écran « CLOCK/BRIGHTNESS » (Horloge/luminosité), la zone « HOURS (0-23) » (Heures (0-23)) est mise en surbrillance en bleu.
2. Utiliser la flèche gauche ou droite du pavé de boutons fléchés pour sélectionner l'heure du jour fondée 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 du pavé de boutons fléchés pour passer à l'option « MINUTES ».
4. Appuyer sur les flèches gauche ou droite du pavé de boutons fléchés pour sélectionner les minutes après l'heure.
5. Appuyer sur la flèche vers le bas du pavé de boutons fléchés pour accéder à l'option « 12/24 HR DISPLAY » (Affichage 12/24 h).
6. Appuyer sur la flèche gauche ou droite du pavé de boutons fléchés pour choisir entre l'affichage en formats 12 ou 24 heures.
7. Appuyer sur la flèche vers le bas du pavé de boutons fléchés pour passer à l'option « BRIGHTNESS » (Luminosité).
8. Appuyer sur les flèches gauche ou droite du pavé de boutons fléchés pour régler la luminosité de l'écran. La flèche droite augmente la luminosité et la flèche gauche diminue la luminosité.
9. Une fois les paramètres préférés de l'horloge sélectionnés, appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour enregistrer la session.

REMARQUE : Après tout changement ou toute personnalisation de la configuration de VesselView, un message s'affiche dans une fenêtre contextuelle bleue rappelant à l'utilisateur d'enregistrer la session. Il est recommandé d'enregistrer toute modification effectuée au cours de la session avant de maintenir enfoncé le bouton « X » tout en arrêtant tous les moteurs. Voir **Section 1 – Enregistrement des paramètres.**

Préférences

L'écran « PREFERENCES » (Préférences) permet de d'activer ou de désactiver les avertissements par fenêtre contextuelle, de régler le taux d'actualisation du GPS, de régler la durée d'affichage d'un écran favori et de régler les valeurs de capteur de direction. Le chemin d'accès du menu est : « Main » > « Settings » > « Preferences » (Écran principal > Paramètres > Préférences). Appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour ouvrir l'écran « PREFERENCES » (Préférences).



45152

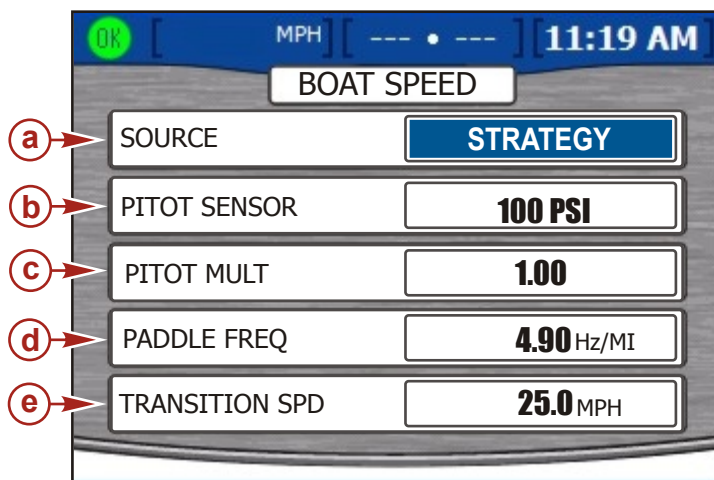
- a - Avertissements par fenêtres contextuelles
- b - Taux d'actualisation du GPS
- c - Durée d'affichage des écrans favoris
- d - Inversion de la direction

1. En entrant dans l'écran « PREFERENCES » (Préférences), la zone « POP-UP WARNINGS » (Avertissements par fenêtre contextuelle) est mise en surbrillance en bleu.
 2. Appuyer sur la flèche gauche ou droite du pavé de boutons fléchés pour sélectionner « YES » (Oui) ou « NO » (Non). Si « YES » (Oui) est sélectionné, la fenêtre contextuelle d'alarmes actives (« ACTIVE ALARMS ») s'affiche si une alarme est activée.
 3. Appuyer sur la flèche vers le bas du pavé de boutons fléchés pour passer à l'option « GPS SPD REFRESH » (Taux d'actualisation du GPS).
 4. Appuyer sur les flèches gauche ou droite du pavé de boutons fléchés pour sélectionner « LOW » (Bas) ou « HIGH » (Élevé). Ce paramètre porte sur le taux d'actualisation du GPS sur réseau CAN.
- REMARQUE :** Un taux d'actualisation élevé offre des mesures plus précises dans la mesure où la fréquence de réception des données est plus élevée, mais le temps de transition des pages est plus lent. Un taux d'actualisation bas est moins exigeant, ce qui permet une transition de page à page plus rapide.
5. Appuyer sur la flèche vers le bas du pavé de boutons fléchés pour accéder à l'option « FAVORITES TIME » (Durée d'affichage des favoris).
 6. Appuyer sur la flèche gauche ou droite du pavé de boutons fléchés pour modifier la durée pendant laquelle l'un des écrans sélectionnés comme favoris s'affiche avant que l'écran favori suivant ne s'affiche à son tour.
 7. Appuyer sur la flèche vers le bas du pavé de boutons fléchés pour passer à l'option « INVERT STEERING » (Inversion de marche).
 8. Invert steering (Inversion de la direction) est utilisé pour afficher la position de l'angle du gouvernail dans la direction opposée de la direction par défaut. Le signal peut être inversé pour afficher l'angle de la direction selon des préférences personnelles. Appuyer sur la flèche gauche ou droite pour sélectionner « YES » (Oui) ou « NO » (Non) pour inverser la direction.
 9. Une fois la procédure de sélection des préférences terminée, appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour enregistrer la session.

REMARQUE : Après tout changement ou toute personnalisation de la configuration de VesselView, un message s'affiche dans une fenêtre contextuelle bleue rappelant à l'utilisateur d'enregistrer la session. Il est recommandé d'enregistrer toute modification effectuée au cours de la session avant de maintenir enfoncé le bouton « X » tout en arrêtant tous les moteurs. Voir **Section 1 – Enregistrement des paramètres.**

Vitesse du bateau

L'écran « BOAT SPEED » (Vitesse du bateau) permet de configurer comme source de données de vitesse un GPS ou un capteur Pitot (« STRATEGY »), d'ajuster le multiplicateur Pitot, la fréquence de la roue radiale et la vitesse de transition. Le chemin d'accès du menu est : « Main » > « Settings » > « Boat Speed » (Écran principal > Paramètres > Vitesse du bateau). Appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour ouvrir l'écran « BOAT SPEED » (Vitesse du bateau).



- a - Source
- b - Capteur Pitot
- c - Multiplicateur Pitot
- d - Fréquence de la roue radiale
- e - Vitesse de transition

45149

1. En entrant dans l'écran « PREFERENCES » (Préférences), la zone « SOURCE » est mise en surbrillance en bleu.
2. Appuyer sur les flèches gauche ou droite du pavé de boutons fléchés pour sélectionner « STRATEGY » ou « GPS ».

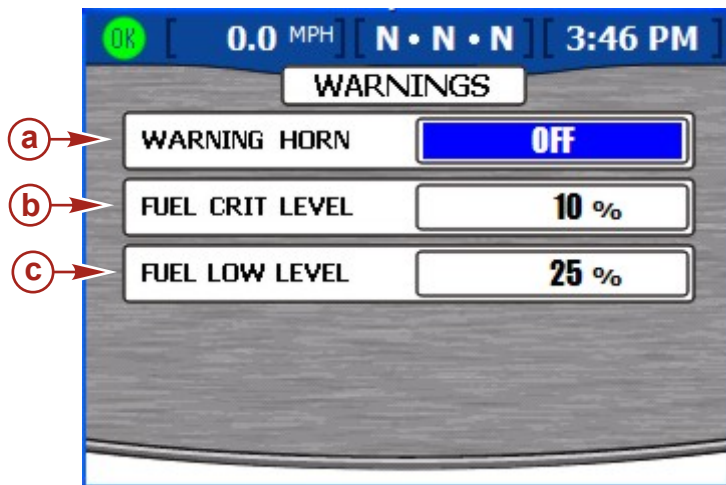
REMARQUE : « STRATEGY » permet le contrôle de la source de données de vitesse, du capteur Pitot et de la roue radiale. La sélection de « GPS » ne permet aucune modification des entrées.
3. Appuyer sur la flèche vers le bas du pavé de boutons fléchés pour accéder à l'option « PITOT SENSOR » (Capteur Pitot).
4. Appuyer sur les flèches gauche ou droite du pavé de boutons fléchés 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.
5. Appuyer sur la flèche vers le bas du pavé de boutons fléchés pour accéder à l'option « PITOT MULT » (Multiplicateur Pitot).
6. 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 du pavé de boutons fléchés. Pour un relevé surestimant la vitesse, diminuer le multiplicateur Pitot en appuyant sur la flèche gauche du pavé de boutons fléchés.
7. Appuyer sur la flèche vers le bas du pavé de boutons fléchés pour passer à l'option « PADDLE FREQ » (Fréquence de la roue radiale).
8. 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 du pavé de boutons fléchés pour augmenter ou réduire la fréquence.
9. Appuyer sur la flèche vers le bas du pavé de boutons fléchés pour passer à l'option « TRANSITION SPD » (Vitesse de transition).
10. La vitesse de transition est la vitesse du bateau à laquelle VesselView arrête de surveiller la roue radiale et commence à surveiller le Pitot, selon modèle. Le réglage par défaut est 25,0 MPH et peut être réglé à la valeur minimale de 3,1 MPH. Appuyer sur la flèche gauche ou droite du pavé de boutons fléchés pour augmenter ou réduire la vitesse de transition.
11. Une fois que les capteurs ont été ajustés, appuyer sur le bouton marqué par une coche pour enregistrer la session.

REMARQUE : Après tout changement ou toute personnalisation de la configuration de VesselView, un message s'affiche dans une fenêtre contextuelle bleue rappelant à l'utilisateur d'enregistrer la session. Il est recommandé d'enregistrer toute modification effectuée au cours de la session avant de maintenir enfoncé le bouton « X » tout en arrêtant tous les moteurs. Voir **Section 1 – Enregistrement des paramètres**.

Avertissements

L'écran « WARNINGS » (Avertissements) permet d'activer ou de désactiver l'alarme sonore d'avertissement de VesselView et de régler les valeurs de l'alarme du niveau de carburant. Le chemin d'accès du menu est : « Main » > « Settings » > « Warnings » (Écran principal > Paramètres > Avertissements). Appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour ouvrir l'écran « WARNINGS » (Avertissements).



- a - Avertisseur sonore
- b - Niveau critique de carburant
- c - Niveau de carburant bas

27143

1. En entrant dans l'écran « WARNINGS » (Avertissements), la zone « WARNING HORN » (Avertisseur sonore d'avertissement) est mise en surbrillance en bleu.

REMARQUE : L'alarme sonore d'avertissement de VesselView peut être mise sur « ON » (Marche) ou « OFF » (Arrêt). En sélectionnant « OFF » (Arrêt), toutes les alarmes du moteur retentiront par l'avertisseur sonore du faisceau du contacteur d'allumage. En sélectionnant « ON » (Marche), toutes les alarmes retentiront par l'avertisseur sonore du contacteur d'allumage et celui de VesselView. Pour les détails relatifs à l'avertisseur sonore d'avertissement, consulter **Alarmes**.

2. Appuyer sur les flèches gauche ou droite du pavé de boutons fléchés pour sélectionner « ON » (Activation) ou « OFF » (Désactivation).
3. Appuyer sur la flèche vers le bas du pavé de boutons fléchés pour passer à l'option « FUEL CRIT LEVEL » (Niveau critique de carburant).
4. Le réglage par défaut du niveau critique de carburant est 10 % et peut être augmenté en appuyant sur la flèche droite du pavé de boutons fléchés.

REMARQUE : Le niveau critique de carburant ne peut pas être inférieur à 10 % ou supérieur au pourcentage de niveau de carburant bas

5. Appuyer sur la flèche vers le bas du pavé de boutons fléchés pour passer à l'option « FUEL LOW LEVEL » (Niveau de carburant bas).
6. Le réglage par défaut du niveau de carburant bas est 25 % et peut être augmenté en appuyant sur la flèche droite du pavé de boutons fléchés. La valeur maximale du niveau de carburant bas est 50 %.

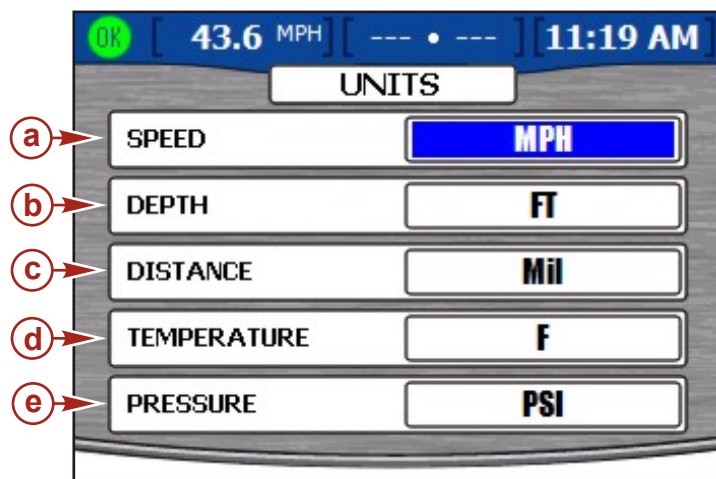
REMARQUE : Le pourcentage de niveau de carburant bas ne peut pas être réglé à un taux inférieur à celui du niveau critique de carburant.

7. Une fois que les capteurs ont été ajustés, appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour enregistrer la session.

REMARQUE : Après tout changement ou toute personnalisation de la configuration de VesselView, un message s'affiche dans une fenêtre contextuelle bleue rappelant à l'utilisateur d'enregistrer la session. Il est recommandé d'enregistrer toute modification effectuée au cours de la session avant de maintenir enfoncé le bouton « X » tout en arrêtant tous les moteurs. Voir **Section 1 – Enregistrement des paramètres**.

Unités

L'écran « 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. Le chemin d'accès du menu est : « Main » > « Settings » > « Units » (Écran principal > Paramètres > Unités). Appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour ouvrir l'écran « UNITS » (Unités).



- a - Vitesse
- b - Depth (Profondeur)
- c - Distance
- d - Température
- e - Pression

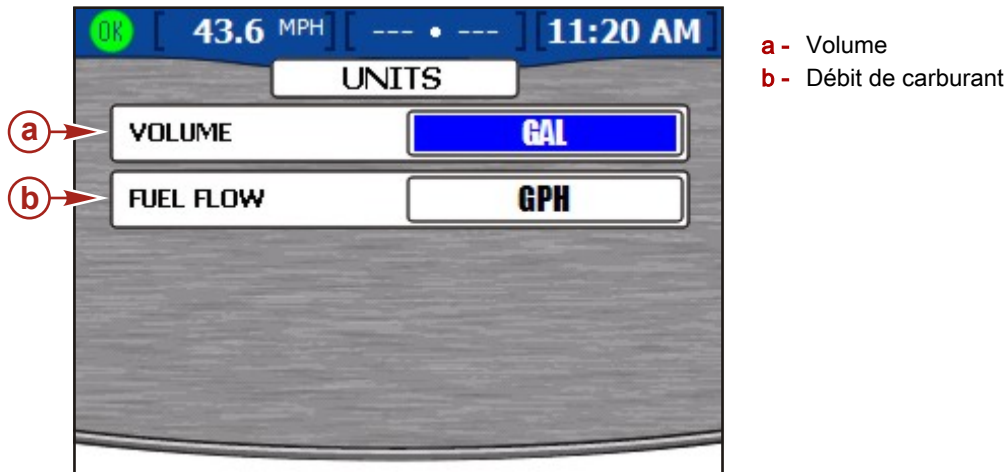
27317

1. En entrant dans l'écran « UNITS » (Unités), l'option « SPEED » (Vitesse) est mise en surbrillance en bleu.
2. Appuyer sur la flèche gauche ou droite du pavé de boutons fléchés pour sélectionner les unités de vitesse « MPH » (mi/h), « KMH » (km/h) ou « Knots » (nœuds).
3. Appuyer sur la flèche vers le bas du pavé de boutons fléchés pour passer à l'option « DEPTH » (Profondeur).
4. Appuyer sur la flèche gauche ou droite du pavé de boutons fléchés pour sélectionner les unités de profondeur « FT » (pieds), « FTM » (brasses) ou « Met » (mètres).
5. Appuyer sur la flèche vers le bas du pavé de boutons fléchés pour passer à l'option « DISTANCE ».
6. Appuyer sur la flèche gauche ou droite du pavé de boutons fléchés pour sélectionner les unités de distance « Mil » (mile), « KM » (km) ou « NM » (mille nautique).
7. Appuyer sur la flèche vers le bas du pavé de boutons fléchés pour passer à l'option « TEMPERATURE » (Température).
8. Appuyer sur la flèche gauche ou droite du pavé de boutons fléchés pour sélectionner les unités de température « F » (degrés Fahrenheit) ou « C » (degrés Celsius).
9. Appuyer sur la flèche vers le bas du pavé de boutons fléchés pour passer à l'option « PRESSURE » (Pression).
10. Appuyer sur la flèche gauche ou droite du pavé de boutons fléchés pour sélectionner les unités de pression « PSI » (psi), « BAR » (bar) ou « KPA » (kPa).
11. Une fois la procédure de sélection des unités de mesure terminée, appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour enregistrer la session.

REMARQUE : Après tout changement ou toute personnalisation de la configuration de VesselView, un message s'affiche dans une fenêtre contextuelle bleue rappelant à l'utilisateur d'enregistrer la session. Il est recommandé d'enregistrer toute modification effectuée au cours de la session avant de maintenir enfoncé le bouton « X » tout en arrêtant tous les moteurs. Voir **Section 1 – Enregistrement des paramètres**.

Unités 2

L'option de menu « Units 2 » (Unités 2) est une continuation de l'écran « UNITS » (Unités). « Units 2 » (Unités 2) permet de définir les unités de mesure pour le volume et le débit de carburant. Le chemin d'accès du menu est : « Main » > « Settings » > « Units 2 » (Écran principal > Paramètres > Unités 2). Appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour ouvrir l'écran « UNITS » (Unités).



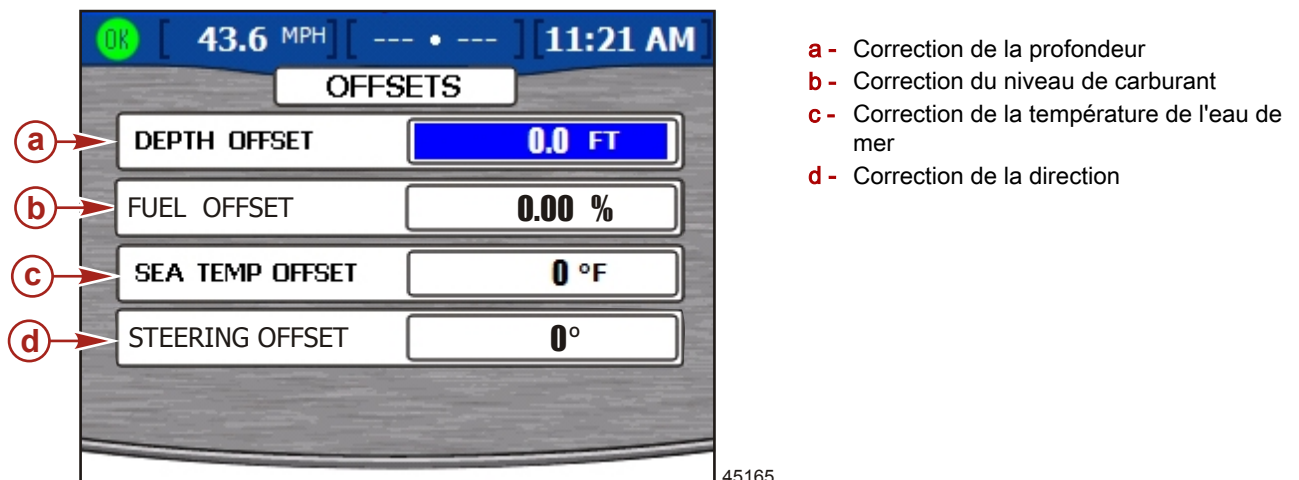
27319

1. En entrant dans l'écran « UNITS » (Unités), la zone « VOLUME » est mise en surbrillance en bleu.
2. Appuyer sur la flèche gauche ou droite du pavé de boutons fléchés pour sélectionner les unités de volume « GAL » (gallon), « LIT » (litre) ou « IGL » (gallon impérial).
3. Appuyer sur la flèche vers le bas du pavé de boutons fléchés pour passer à l'option « FUEL FLOW » (Débit de carburant).
4. Appuyer sur la flèche gauche ou droite du pavé de boutons fléchés pour sélectionner les unités de débit de carburant « GPH » (gallon par heure), « LPH » (litre par heure), MPG (mile par gallon), « KPL » (kilomètre par litre) ou « NMPG » (mile nautique par gallon).
5. Une fois la procédure de sélection des unités de mesure terminée, appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour enregistrer la session.

REMARQUE : Après tout changement ou toute personnalisation de la configuration de VesselView, un message s'affiche dans une fenêtre contextuelle bleue rappelant à l'utilisateur d'enregistrer la session. Il est recommandé d'enregistrer toute modification effectuée au cours de la session avant de maintenir enfoncé le bouton « X » tout en arrêtant tous les moteurs. Voir **Section 1 – Enregistrement des paramètres**.

Corrections

L'écran « OFFSETS » (Corrections) permet de modifier les valeurs de correction pour compenser les inexactitudes de profondeur, de niveau des réservoirs de carburant, de la température de l'eau de mer et de position de la direction. Le chemin d'accès du menu est : « Main » > « Settings » > « Offsets » (Écran principal > Paramètres > Corrections). Appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour ouvrir l'écran « OFFSETS » (Corrections).

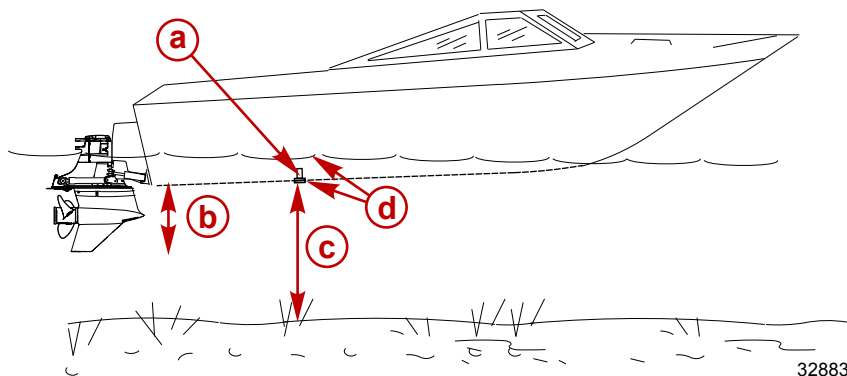


45165

1. En entrant dans l'écran « OFFSETS » (Corrections), l'option « DEPTH OFFSET » (Correction de la profondeur) est mise en surbrillance en bleu.

Section 4 - Menu Main (Principal)

- Le réglage par défaut de la correction de la profondeur est 0,0 pied. Appuyer sur la flèche gauche ou 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.



- a - Capteur de profondeur
- b - Pour définir une correction en dessous du capteur, retrancher de la correction de profondeur
- c - Pas de correction. Distance du capteur de profondeur au fond.
- d - Pour définir une correction au-dessus du capteur, ajouter à la correction de profondeur

- Appuyer sur la flèche vers le bas du pavé de boutons fléchés pour passer à l'option « FUEL OFFSET » (Correction du niveau de carburant).
- Le paramètre par défaut de la correction du niveau de carburant est 0,00 %. Appuyer sur la flèche gauche ou droite du pavé de boutons fléchés pour augmenter ou réduire la correction du niveau de carburant. Si le réservoir de carburant n'indique pas « 0 » lorsqu'il est vide, augmenter la correction du niveau de carburant jusqu'à ce qu'elle soit égale à la quantité incorrecte indiquée comme restante dans le réservoir. L'écran de niveau du réservoir de carburant doit désormais afficher « 0 ».

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

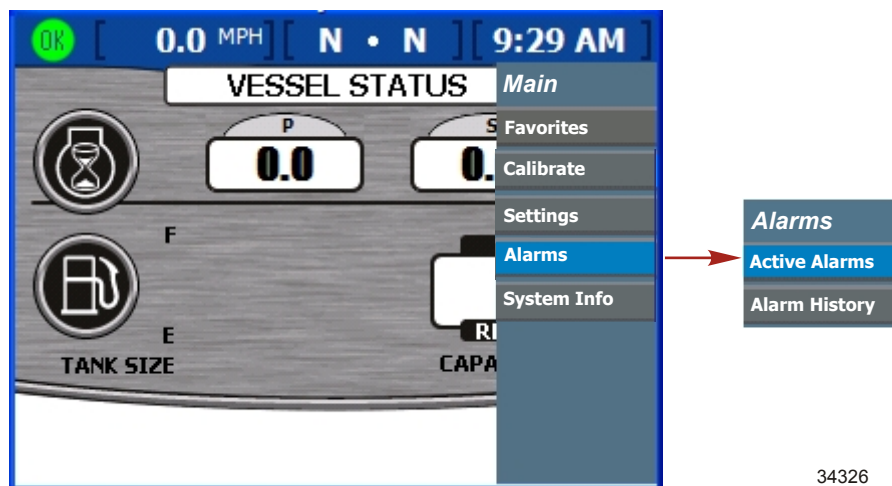
- Appuyer sur la flèche vers le bas du pavé de boutons fléchés pour accéder à l'option « SEA TEMP OFFSET » (Correction de la température de l'eau de mer).
- Le paramètre par défaut de la température de l'eau de mer est 0 degré. Prendre la température réelle de l'eau de mer et soustraire la température de l'eau de mer affichée. Puis ajouter ou soustraire la différence de température dans l'option « SEA TEMP OFFSET » (Correction de la température d'eau de mer) en appuyant sur la flèche gauche ou droite du pavé de boutons fléchés.
- Appuyer sur la flèche vers le bas du pavé de boutons fléchés pour passer à l'option « STEERING OFFSET » (Correction de direction).
- Utiliser la flèche gauche ou droite pour régler la position de la direction dans un sens ou l'autre.
- Après avoir modifié les valeurs de correction, appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour enregistrer la session.

REMARQUE : Après tout changement ou toute personnalisation de la configuration de VesselView, un message s'affiche dans une fenêtre contextuelle bleue rappelant à l'utilisateur d'enregistrer la session. Il est recommandé d'enregistrer toute modification effectuée au cours de la session avant de maintenir enfoncé le bouton « X » tout en arrêtant tous les moteurs. Voir **Section 1 – Enregistrement des paramètres.**

Alarmes

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 critique de carburant et de basse profondeur d'eau. Les avertissements de pannes de moteur seront visibles sur les écrans VesselView mais les avertissements sonores sont 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. Le chemin d'accès du menu est : « Main » > « Settings » > « Warnings » (Écran principal > Paramètres > Avertissements).

Toutes les alarmes du moteur retentiront par l'avertisseur sonore du faisceau du contacteur d'allumage 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 sonore de 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.

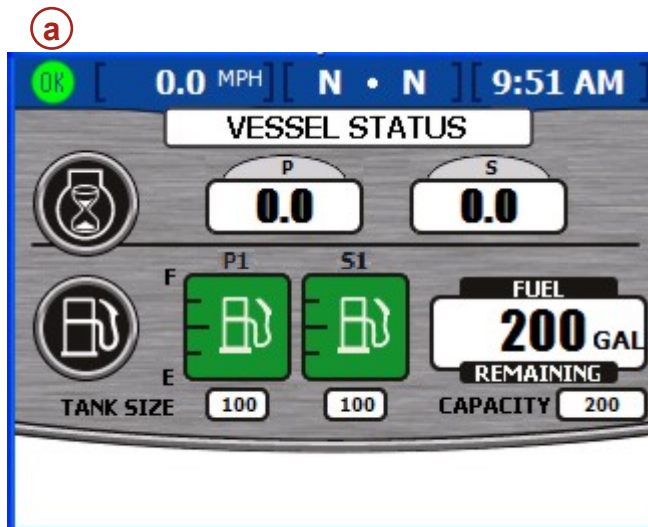
Si l'avertisseur sonore est activé dans le menu « Warnings » (Avertissements) et si une alarme VesselView se produit, appuyer sur le bouton « X », ou le bouton marqué d'une coche, pour accuser réception du message de panne et désactiver l'alarme sonore.

L'alarme de basse profondeur d'eau 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 basse profondeur d'eau 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 de carburant déclenchant l'alarme sonore peut être réduit à 10 % dans l'écran « WARNINGS » (Avertissements). Le chemin d'accès du menu est : « Main » > « Settings » > « Warnings » (Écran principal > Paramètres > Avertissements).

Alarmes actives







La panne ou l'avertissement s'affiche dans la barre d'état. VesselView alerte le pilote de toute panne ou de tout avertissement avec une icône sur le côté gauche de la barre d'état. Une description de la panne ou de l'avertissement s'affiche sur les autres options de la barre d'état. Une icône verte avec le mot « OK » à l'intérieur s'affiche si tous les systèmes fonctionnent normalement.



a - Icône d'état des pannes

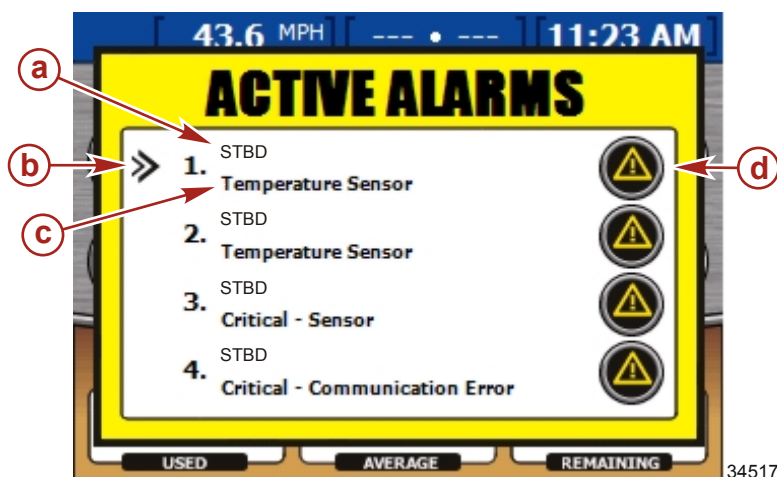
27171

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.
 34278	Compteur de vitesse blanc avec flèche blanche sur fond bleu.	Le régulateur de vitesse est activé.
 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. (La fenêtre contextuelle d'avertissement s'affiche pour confirmer le niveau critique de carburant. Il est possible de désactiver la fenêtre contextuelle d'avertissement mais l'icône de barre d'état et le message restent toujours affichés.)
 26893	Pompe à carburant blanche sur un fond rouge dans un cercle noir.	Niveau critique de carburant (Un avertisseur sonore retentit et la fenêtre contextuelle d'avertissement s'affiche pour confirmer le niveau critique de carburant. Il est possible de désactiver l'avertisseur sonore et la fenêtre contextuelle d'avertissement mais l'icône de barre d'état et le message restent toujours affichés.)

Le deuxième avertissement se produit lorsque la fenêtre contextuelle « ACTIVE ALARMS » (Alarmes actives) s'affiche. Toutes les alarmes et tous les avertissements actifs s'affichent sur l'écran. La fenêtre contextuelle « ACTIVE ALARMS » (Alarmes actives) est désactivée par défaut. Il est possible d'activer ou de désactiver la fenêtre contextuelle depuis l'écran « PREFERENCES » (Préférences). Le chemin d'accès du menu est : « Main » > « Settings » > « Preferences » (Écran principal > Paramètres > Préférences).

Si plusieurs pannes se sont produites, elles s'affichent dans l'ordre de leur survenue.



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

Affichage des alarmes actives

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

1. En appuyant sur le bouton luminosité/alarme pour afficher l'écran « ACTIVE ALARMS » (Alarmes actives). La fenêtre contextuelle « ACTIVE ALARMS » (Alarmes actives) ne s'affiche qu'en cas d'activation d'une alarme.
2. En accédant à l'écran « ACTIVE ALARMS » (Alarmes actives) à l'aide du menu. Le chemin d'accès du menu est : « Main » > « Alarms » (Écran principal > Alarmes). Le recours à cette méthode permet à l'utilisateur d'obtenir des détails complémentaires relatifs aux alarmes et à l'historique des alarmes.
 - Appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour ouvrir l'écran « ACTIVE ALARMES » (Alarmes actives).



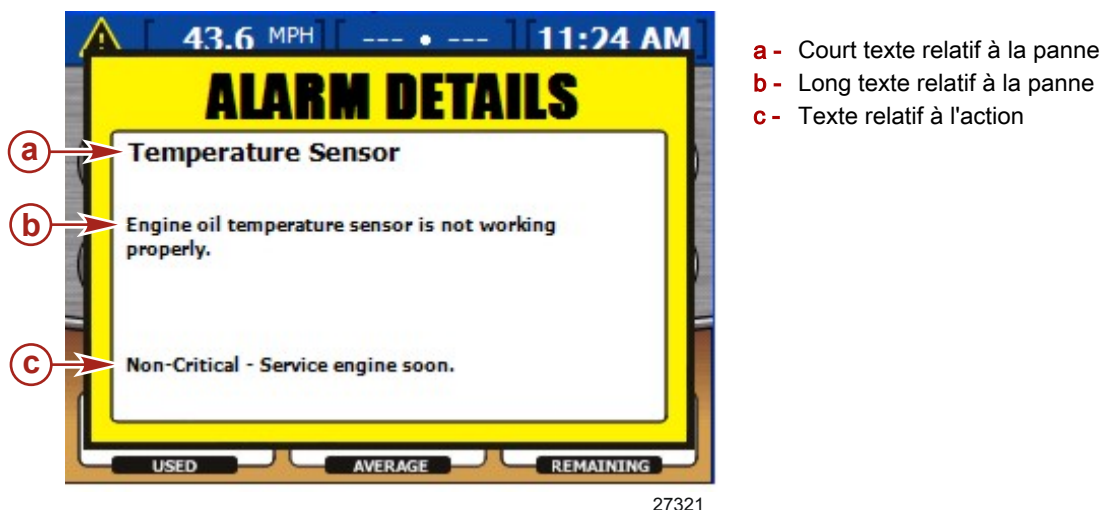
L'écran « ACTIVE ALARMS » (Alarmes actives) affiche les alarmes de quatre moteurs au maximum. Toutes les alarmes sont énumérées et numérotées. Chaque alarme numérotée indique le moteur qui active la panne. Chaque panne est identifiée par le descriptif « STBD » (tribord), « PORT » (bâbord), « STBDCNTR » (Central tribord) ou « PORTCNTR » (Central bâbord), selon le nombre de moteurs installés. Suivre le tableau indiqué pour identifier la panne avec le moteur correct.

	Moteur unique	Moteurs jumelés	Moteurs triples	Moteurs quadruples
« STBD »	Tribord	Tribord	Tribord	Tribord
« PORT »	N/D	Bâbord	Bâbord	Bâbord
« CENTER »	N/D	N/D	Central	N/D
« STBDCNTR »	N/D	N/D	N/D	Tribord central
« PORTCNTR »	N/D	N/D	N/D	Central bâbord

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).

Affichage des détails de l'alarme

1. Un curseur fléché apparaît à gauche de la première alarme énumérée dans l'écran « ALARM DETAILS » (Détails de l'alarme). Appuyer sur la flèche vers le haut ou vers le bas du pavé de boutons fléchés pour mettre une alarme en surbrillance.
2. Appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour afficher l'historique des alarmes correspondant dans l'écran « ALARM DETAILS » (Détails de l'alarme).



Section 4 - Menu Main (Principal)

L'écran « ALARM DETAILS » (Détails de l'alarme) affiche les détails de l'alarme considérée.

- Le court texte qui définit l'alarme est situé en haut de l'écran.
- Le long texte, situé sous le court texte, clarifie davantage l'alarme.
- Le texte relatif à l'action, situé au bas de l'écran, indique au pilote comment traiter l'alarme.

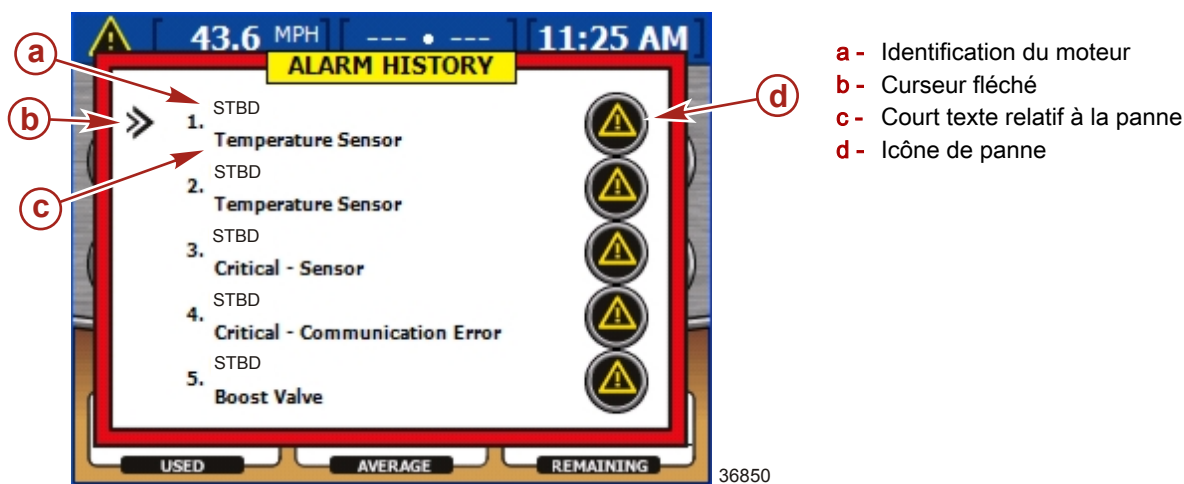
Consulter le manuel des moteurs équipant le bateau pour une liste complète des pannes.

Historique des alarmes

L'écran « ALARM HISTORY » (Historique des alarmes) affiche 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 marqué d'une coche pour ouvrir l'écran « Alarm History » (Historique des alarmes).

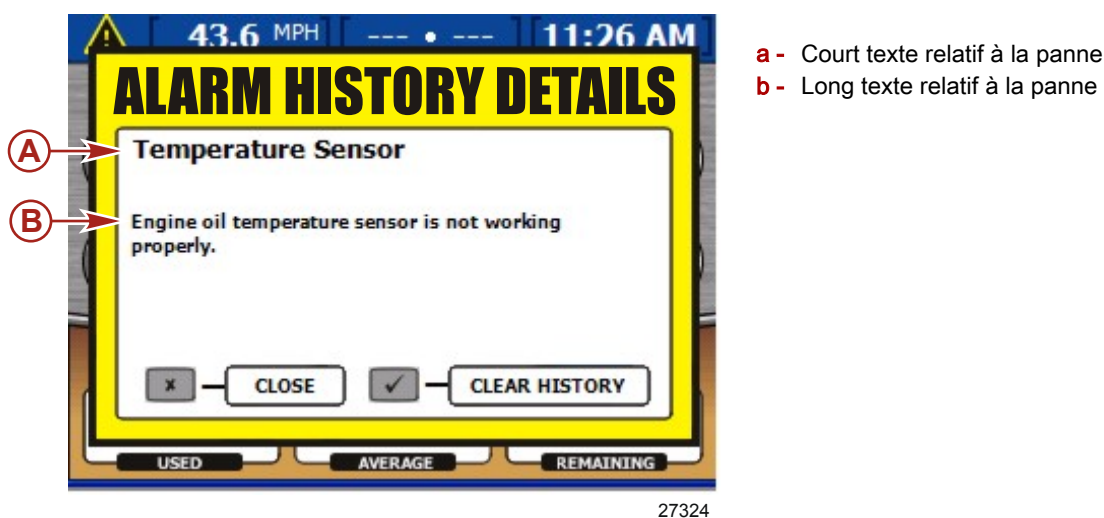
Toutes les pannes et les alarmes sont répertoriées et numérotées. Chaque panne numérotée indique le moteur qui active l'alarme. Chaque alarme est identifiée par le descriptif « STBD » (tribord), « PORT » (bâbord), « STBDCNTR » (Central tribord) ou « PORTCNTR » (Central bâbord), selon le nombre de moteurs installés. Pour un tableau identifiant chaque moteur, consulter **Affichage des 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).



Détails de l'historique des alarmes

1. En entrant sur l'écran « ALARM HISTORY » (Historique des alarmes), la première alarme a 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 afficher davantage de détails sur l'alarme, appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour afficher l'historique de l'alarme spécifique sur l'écran « ALARM HISTORY DETAILS » (Détails de l'historique des alarmes).



L'écran « ALARM HISTORY DETAILS » (Détails de l'historique des alarmes) affiche 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 indique au pilote comment traiter l'alarme.

Effacement de l'historique des alarmes

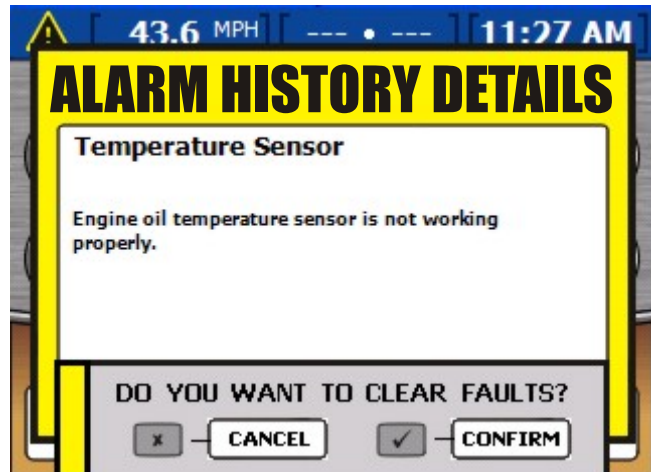
Au bas de l'écran « ALARM HISTORY DETAILS » (Détails de l'historique des alarmes), l'utilisateur peut choisir « CLOSE » (Fermer) la fenêtre ou « CLEAR HISTORY » (Effacer l'historique).

1. Appuyer sur le bouton « X » pour fermer l'écran ou sur le bouton marqué d'une 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) sont effacées. Les alarmes actives ne sont pas affectées.

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

2. Après avoir appuyé sur le bouton marqué d'une coche pour effacer l'historique, une fenêtre contextuelle s'affiche invitant l'utilisateur à confirmer sa sélection. Appuyer sur le bouton « X » pour annuler (« CANCEL ») ou sur le bouton marqué d'une coche pour confirmer (« CONFIRM »).



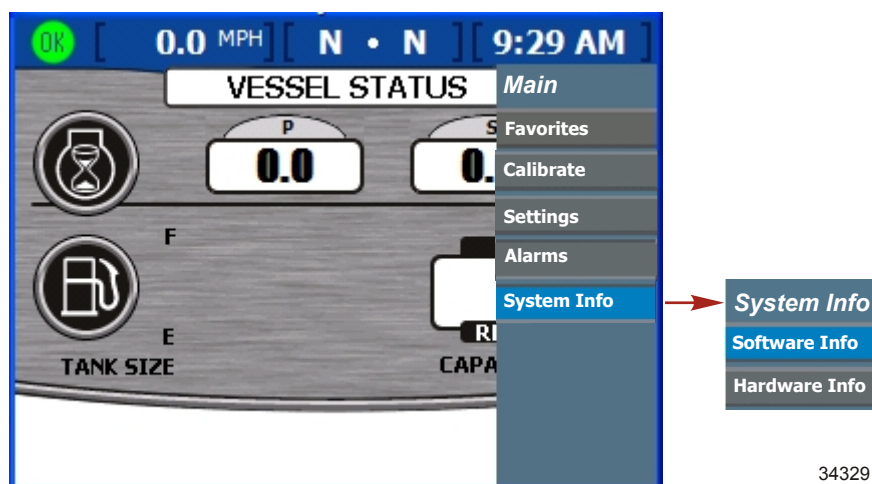
27325

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

Informations système

Options du menu « System Information » (Informations système)

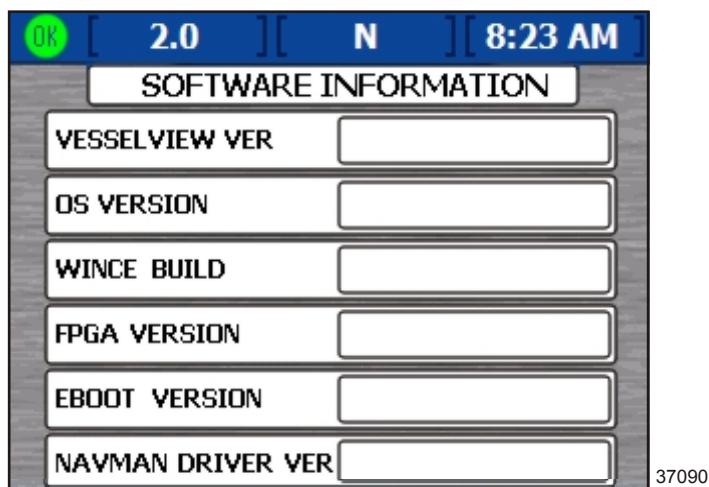
Le menu « System Info » (Informations système) permet d'identifier la version logicielle de VesselView et le numéro de série du matériel. Le menu « System Info » (Informations système) comprend les éléments suivants :



34329

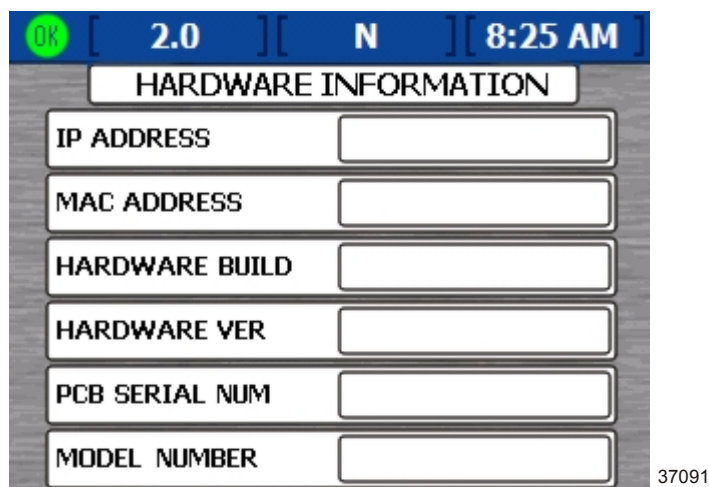
Informations relatives au logiciel

L'écran « SOFTWARE INFORMATION » (Informations relatives au logiciel) fournit la version logicielle de VesselView et des informations relatives au système d'exploitation. Le chemin d'accès du menu est : « Main » > « System Info » > « Software Info » (Menu principal > Informations système > Informations relatives au logiciel). Appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour ouvrir l'écran « SOFTWARE INFORMATION » (Informations relatives au logiciel).



Informations relatives au matériel

L'écran « HARDWARE INFORMATION » (Informations relatives au matériel) fournit la version du matériel de VesselView, les numéros de série et les adresses IP nécessaires pour établir la connectivité avec d'autres unités VesselView. Le chemin d'accès du menu est : « Main » > « System Info » > « Hardware Info » (Menu principal > Informations système > Informations relatives au matériel). Appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour ouvrir l'écran « HARDWARE INFORMATION » (Informations relatives au matériel).



Section 5 - Menu Propulsion

Table des matières

Utilisation des écrans Propulsion	72	Réglage de la commande de pêche à la traîne	77
Écrans Propulsion disponibles.....	72	Affichage de la demande et de la charge (moteurs diesel uniquement).....	78
Affichage de l'état des moteurs.....	72	Affichage des données de la transmission (moteurs diesel uniquement).....	78
Affichage des performances et du carburant.....	73	Réinitialisation de la consommation totale de carburant	73
Réinitialisation de la consommation totale de carburant	73	Affichage de la performance de pointe.....	74
Affichage de la performance de pointe.....	74	Réinitialisation des valeurs de pointe	74
Réinitialisation des valeurs de pointe	74	Affichage de la position de la direction (MerCruiser uniquement).....	74
Affichage de la position de la direction (MerCruiser uniquement).....	74	Affichage de la position de trim.....	75
Affichage de la position de trim.....	75	Affichage de la position des dérives (moteurs diesel uniquement).....	76
Affichage de la position des dérives (moteurs diesel uniquement).....	76	Affichage de la pression de suralimentation (en option)	76
Affichage de la pression de suralimentation (en option)	76	Utilisation de la commande de pêche à la traîne.....	77
Utilisation de la commande de pêche à la traîne.....	77		

Utilisation des écrans Propulsion

Écrans Propulsion disponibles

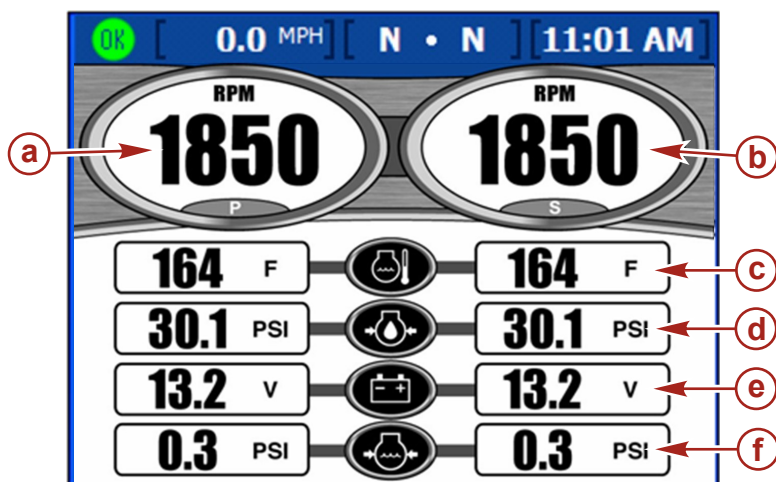
IMPORTANT : Les éléments et options de menu VesselView disponibles varient en fonction du type de moteur et selon que les écrans ont été activés ou désactivés manuellement.

Les écrans 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
- Tabs (Languettes)
- Boost (Suralimentation)
- Steering (Direction)
- Troll (Pêche à la traîne)
- Cruise Control (Régulateur de vitesse)
- Smart Tow
- Demand and Load (Demande et charge)
- Transmission
- Intake

Affichage 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.



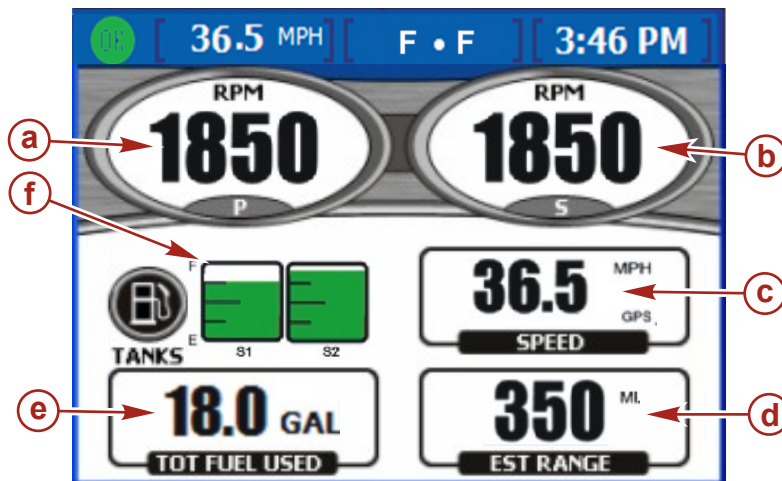
- a - Régime du moteur bâbord
- b - Régime du moteur tribord
- c - Température du moteur
- d - Pression d'huile
- e - Tension de batterie
- f - Pression d'eau

26883

- Le régime est affiché pour trois moteurs à essence ou diesel au maximum.
- La vitesse est affichée en utilisant les informations du Pitot, de la roue radiale ou du système GPS.
- Les moteurs diesel affichent un débit de carburant au lieu d'une pression d'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 combinés.

Affichage des performances et du carburant

L'écran Performance and fuel (Performances et carburant) affiche des informations relatives au fonctionnement de base de quatre moteurs au maximum. Au quatrième moteur correspond un réservoir de carburant supplémentaire à l'affichage.

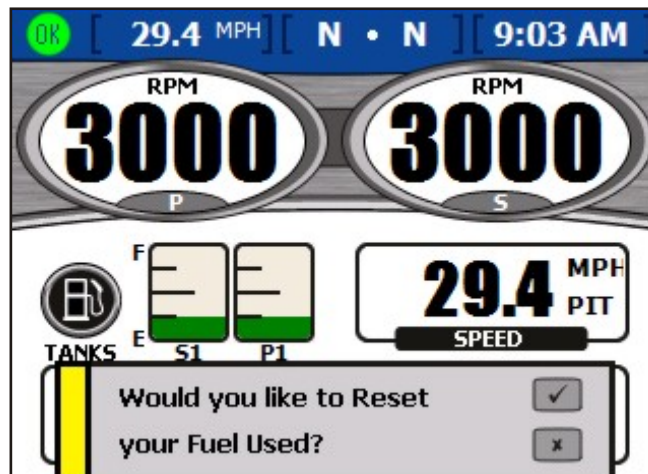


26885

- Le régime est affiché pour trois moteurs à essence ou 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 de 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 combinés.
- 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 4 – Avertissements** pour un réglage du niveau critique du carburant.

Réinitialisation de la consommation totale de carburant

1. Appuyer sur le bouton marqué d'une coche 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 ?).



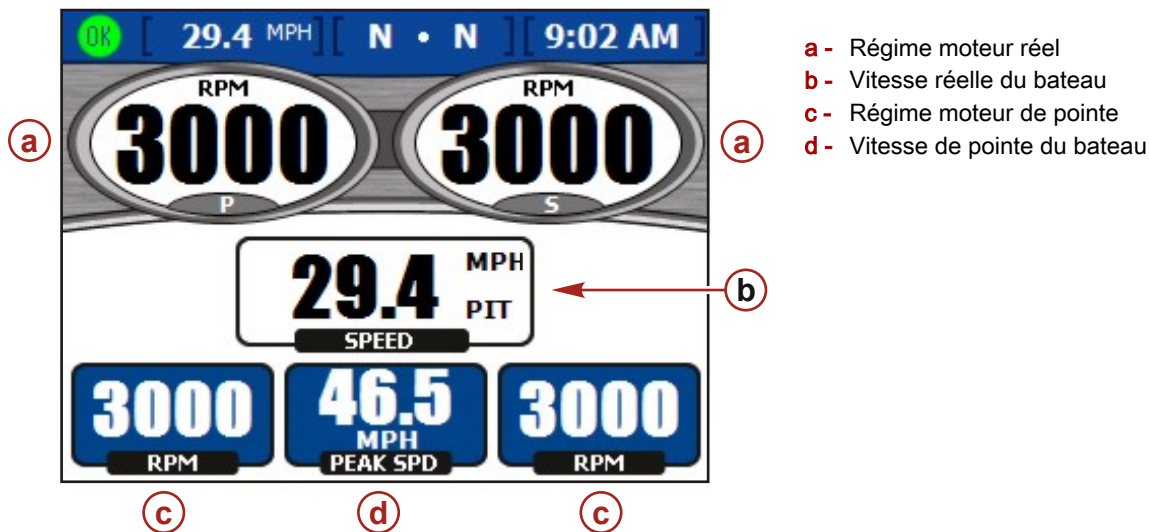
27265

Écran contextuel Fuel used (Consommation de carburant)

2. Appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour réinitialiser la quantité de carburant utilisée ou le bouton « X » pour annuler.

Affichage 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.



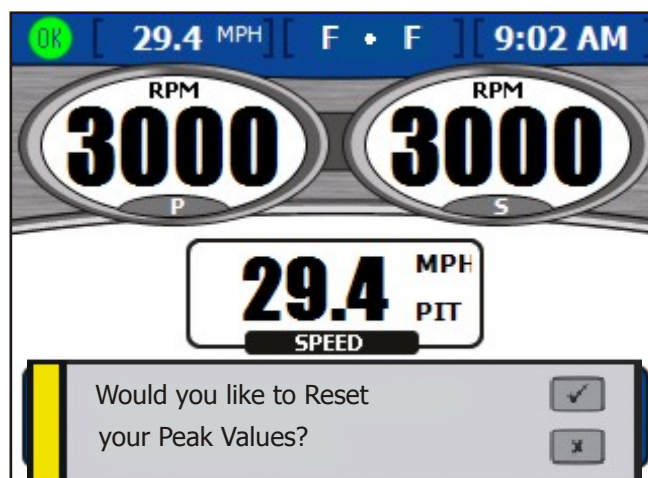
- a - Régime moteur réel
- b - Vitesse réelle du bateau
- c - Régime moteur de pointe
- d - Vitesse de pointe du bateau

27241

- Le régime est affiché pour trois moteurs à essence ou 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.

Réinitialisation des valeurs de pointe

1. Appuyer sur le bouton marqué d'une coche 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

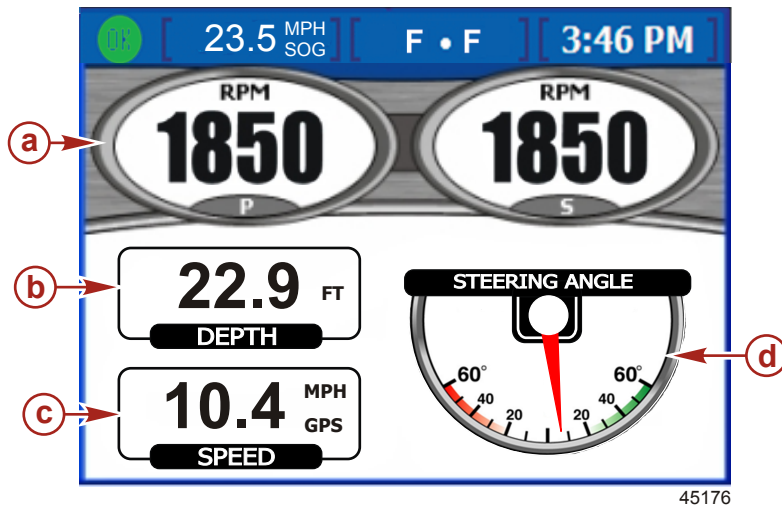
Écran contextuel Peak values (Valeurs de pointe)

2. Appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour réinitialiser les valeurs de pointe ou le bouton « X » pour annuler.

Affichage de la position de la direction (MerCruiser uniquement)

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 4 – Paramètres** pour plus d'informations.

REMARQUE : Les ensembles de propulsion Zeus et Axius affichent l'aiguille d'angle de direction de l'embase dont l'angle de direction est le plus important.



- a - RPM (Régime)
- b - Depth (Profondeur)
- c - Vitesse du bateau
- d - Angle de direction

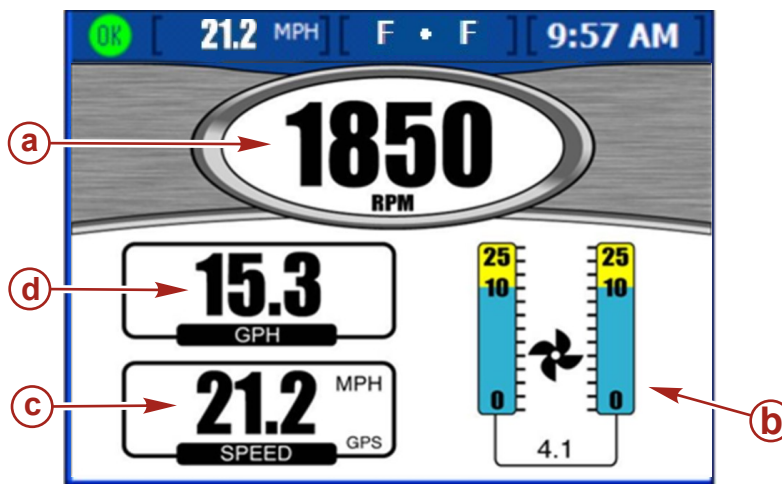
45176

REMARQUE : Pour inverser la position de la direction, utiliser l'option « INVERT STEERING » (Inverser la direction) sur l'écran « Preferences » (Préférences) du menu « Settings » (Paramètres).

- La position de la direction est affichée en degrés.
- La profondeur de l'eau et la vitesse du bateau sont affichées par défaut sous la position de la direction. Il est possible d'afficher la vitesse du bateau, la vitesse du vent, la direction du vent, la profondeur de l'eau, la position des pignons, la vitesse sur le fond (« SOG ») ou le cap vers le point de cheminement (« BTW »). Des variables environnementales peuvent aussi être affichées sur des bateaux équipés de ces capteurs SmartCraft.

Affichage de la position de trim

L'écran Trim affiche des informations relatives au fonctionnement actuel et de pointe.



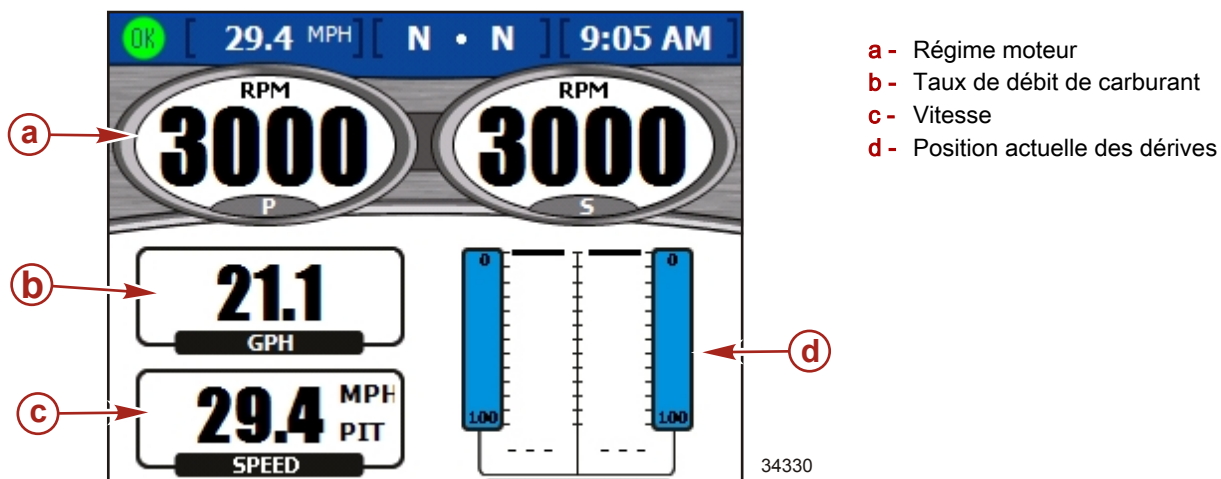
- a - Régime moteur
- b - Niveau de trim actuel
- c - Vitesse (GPS)
- d - Taux de débit de carburant

26937

- 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 transport sur remorque. L'icône d'hélice se déplacera selon les données du capteur de position de trim.

Affichage de la position des dérives (moteurs diesel uniquement)

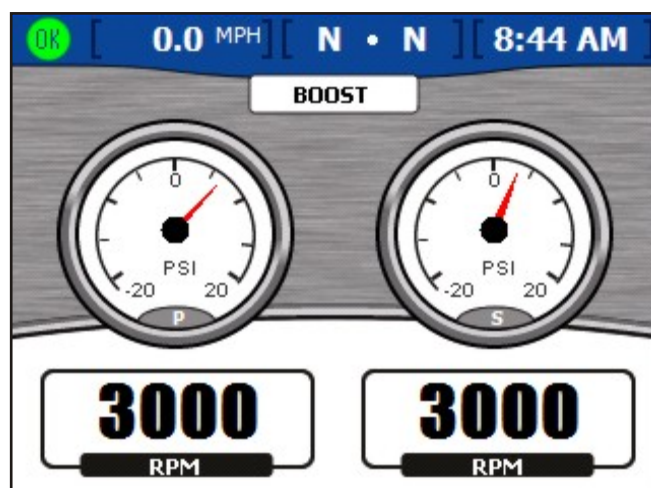
L'écran des dérives affiche les régimes moteur, la consommation de carburant par heure, la vitesse et la position des dérives.



- Le régime est affiché pour trois moteurs à essence ou deux moteurs diesel au maximum.
- La position de dérive est égale à 0 pour un trim complètement relevé et 100 pour un trim complètement abaissé.

Affichage de la pression de suralimentation (en option)

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



- Le régime et la suralimentation sont affichés pour trois moteurs à essence ou deux moteurs diesel 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.

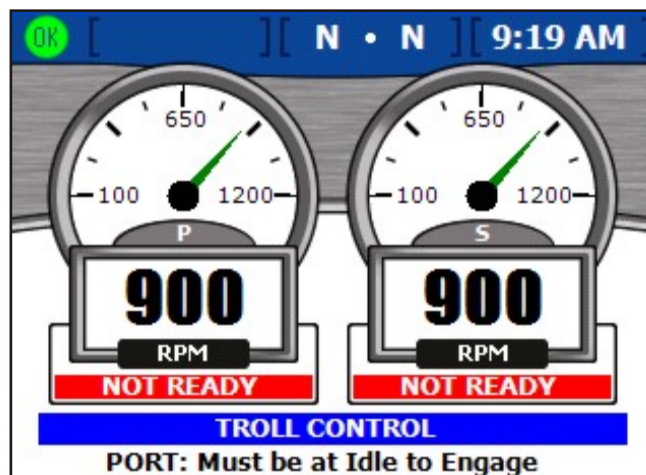


27741

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.

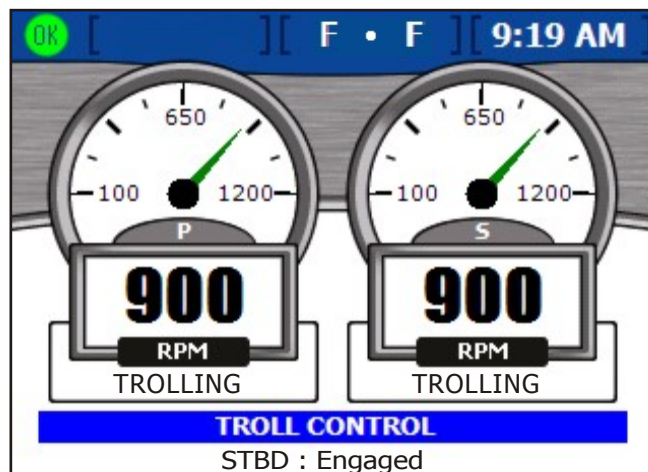
1. Les moteurs doivent tourner et être en prise pour activer la commande de pêche à la traîne. L'écran affiche le moteur comme « NOT READY » (Pas prêt) dans une zone rouge sous le régime moteur si un moteur n'est pas en prise et en marche.



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 à la traîne est à présent disponible.
3. Appuyer sur le bouton marqué d'une coche 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 quels moteurs contrôler.

- Pour activer la commande de pêche à la traîne, appuyer sur la flèche droite ou gauche et le moteur assurera le déplacement à la vitesse affichée. L'écran d'affichage sous le régime passe d'« AVAILABLE » (Disponible) à « TROLLING » (Pêche à la traîne).

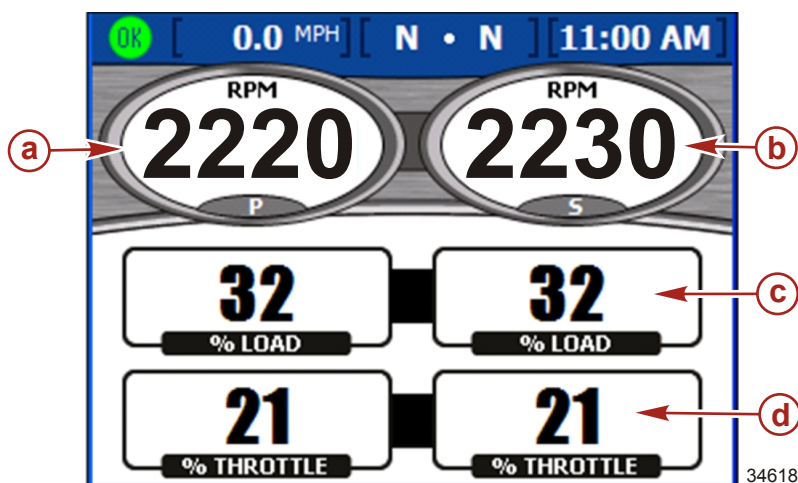


27743

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

Affichage de la demande et de la charge (moteurs diesel uniquement)

L'écran Demande 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.

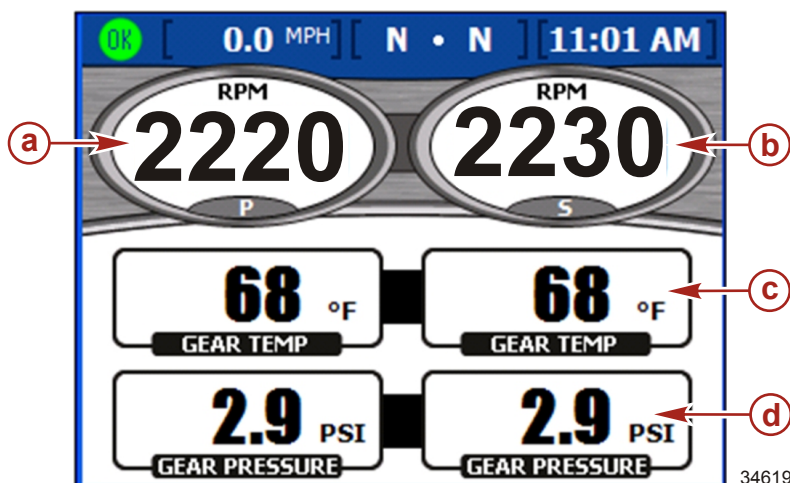


- a - Régime du moteur bâbord
- b - Régime du moteur tribord
- c - Pourcentage de charge
- d - Pourcentage d'accélération

34618

Affichage des données de la transmission (moteurs diesel uniquement)

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



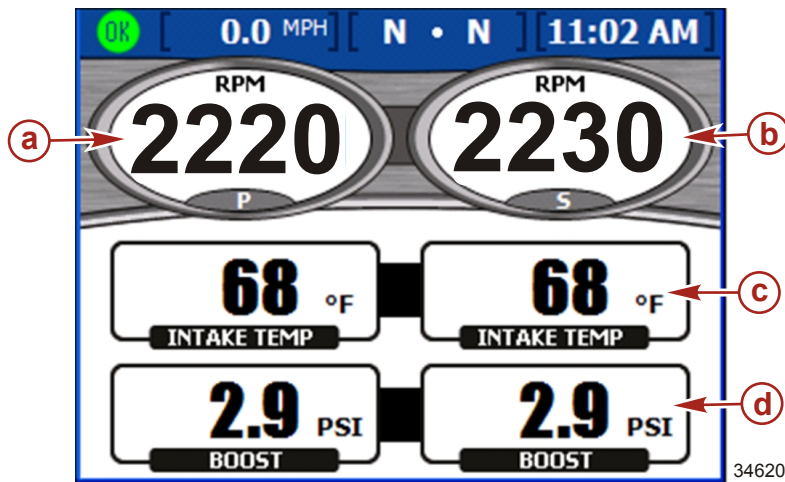
- a - Régime du moteur bâbord
- b - Régime du moteur tribord
- c - Température de l'huile pour engrenages
- d - Pression de l'huile pour engrenages

34619

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

Affichage des données d'admission (moteur diesel uniquement)

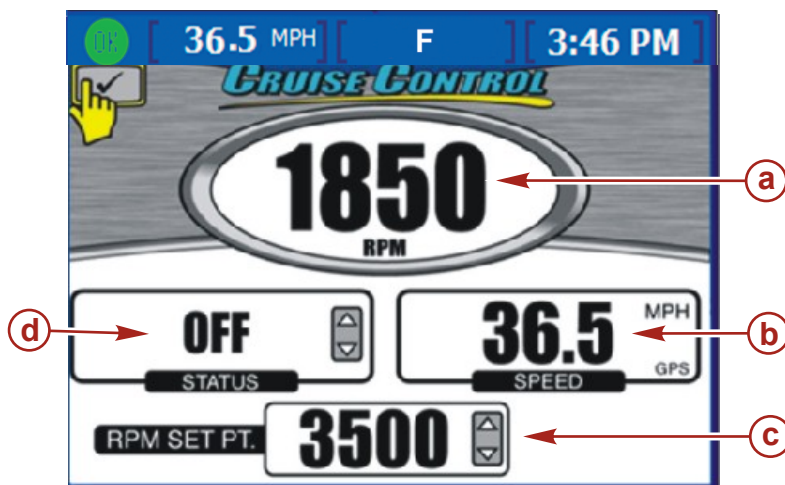
L'écran Intake (Admission) affiche la température de l'air d'admission et la suralimentation du compresseur pour des applications à deux moteurs diesel au maximum.



- 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.



- a - Régime moteur
- b - Vitesse du bateau
- c - Point de consigne du régime
- d - État du régulateur de vitesse

26875

- Le régime est affiché pour trois moteurs 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'accélère 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).

Configuration du régulateur de vitesse

REMARQUE : Si VesselView est équipé de Smart Tow et que ce dernier est activé, 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.

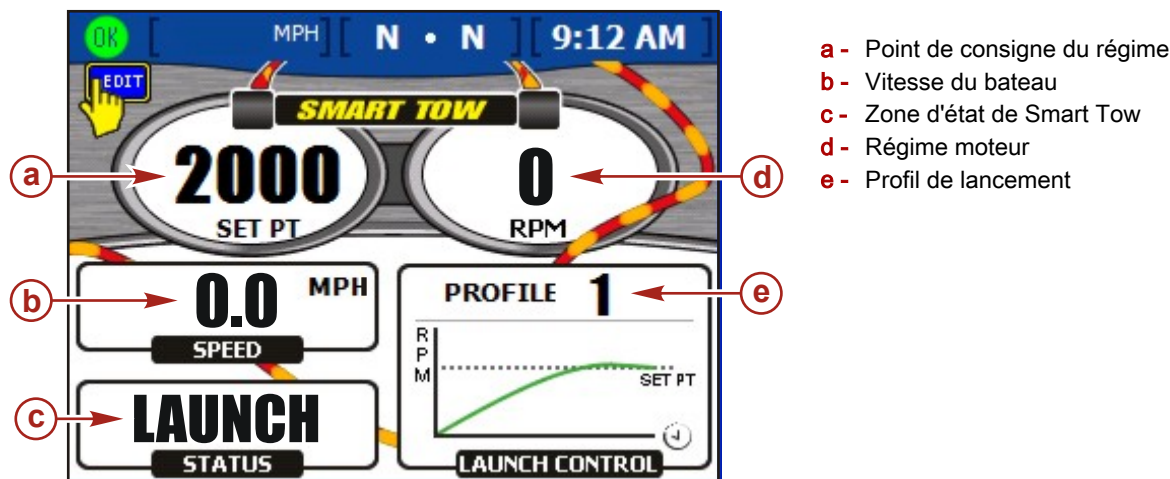
1. Depuis l'écran « CRUISE CONTROL » (Régulateur de vitesse), appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour activer le régulateur de vitesse.
2. Appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour activer la zone du point de consigne du régime.
3. Utiliser les flèches gauche et droite pour définir le régime 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 marqué d'une coche pour quitter le mode de modification.

- 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 de boutons fléchés, ou en appuyant sur le bouton marqué d'une coche 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

L'écran « SMART TOW » permet d'accélérer automatiquement en utilisant un profil de lancement prédéfini 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.

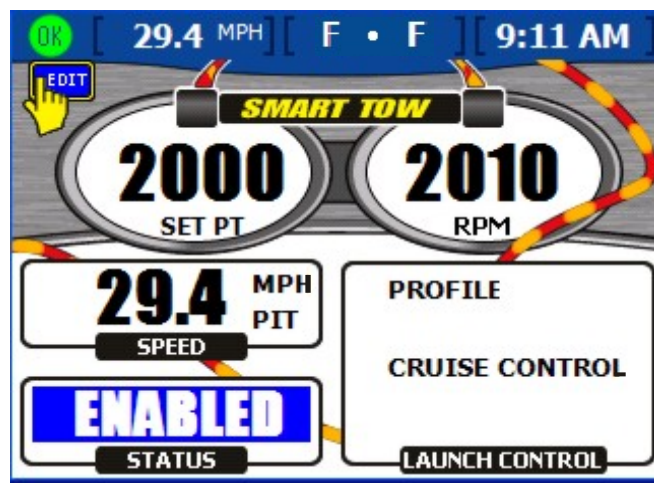


27258

- 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 vitesse de croisière avec Smart Tow

- Depuis l'écran « SMART TOW », appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour activer la zone du point de consigne du régime moteur.
- Utiliser les flèches gauche et droite pour définir un régime maximal.
- Appuyer sur la flèche vers le bas pour activer la zone d'état de Smart Tow.
- Pour activer le régulateur de vitesse, appuyer sur la flèche gauche ou droite pour régler l'état sur « ENABLED » (Activé).



27744

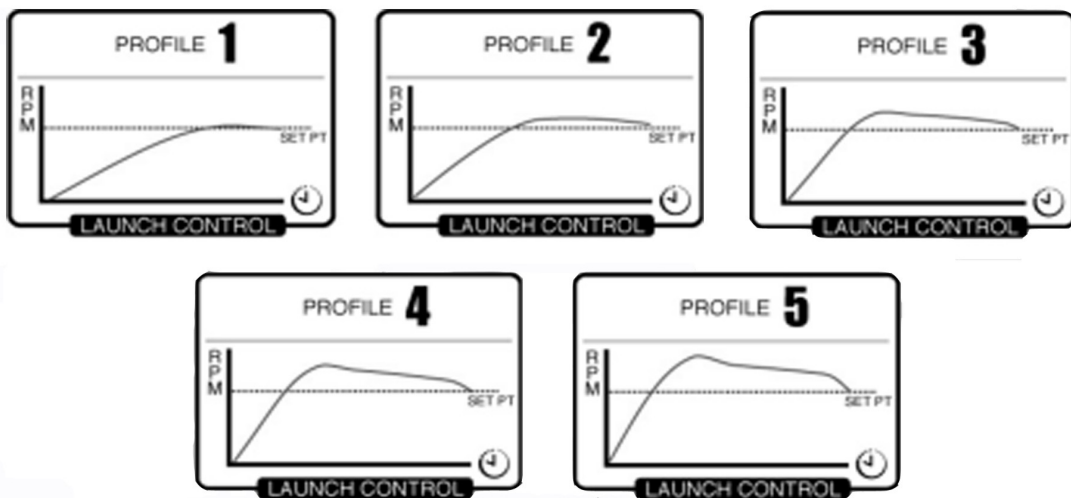
Écran du régulateur de vitesse Smart Tow

5. Appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour quitter le mode de modification.
6. Déplacer la poignée de la commande à distance sur la position pleins gaz pour atteindre le point de consigne du régime moteur.

Configuration de la commande de lancement de Smart Tow

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 marqué d'une coche pour activer la zone du 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 d'état de Smart Tow.
4. Appuyer sur la flèche gauche ou droite pour faire passer l'état de « ENABLED » (Activé) à « 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 (Profil 1) à l'accélération la plus agressive (Profil 5).



27255

Profils de lancement

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

Notes :

Section 6 - Menu Vessel (Bateau)

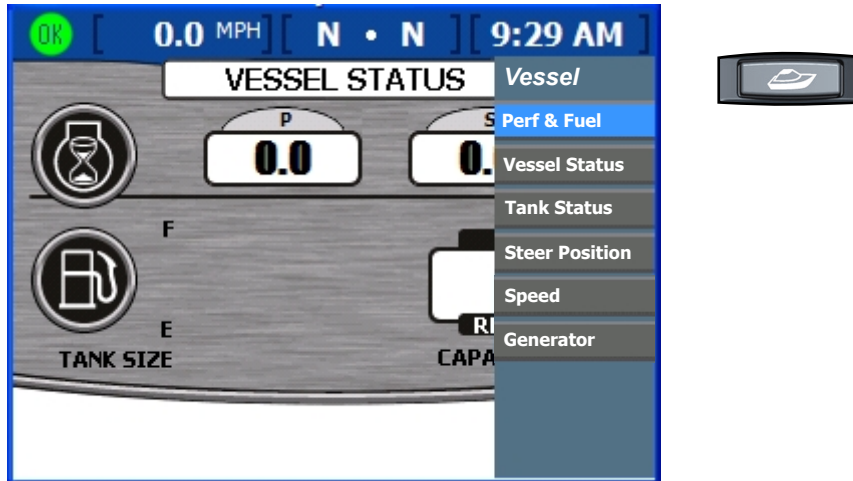
Table des matières

Utilisation des écrans Vessel (Bateau).....	84	Affichage de la position de la direction (MerCruiser	
Vérification de l'état du bateau	84	uniquement)	85
Vérification de l'état des réservoirs	85	Affichage des données du générateur	86

Utilisation des écrans Vessel (Bateau)

IMPORTANT : Les écrans disponibles dans le menu VesselView de chaque catégorie sont fonctions de la configuration du bateau, du type de moteur, de l'activation ou de la désactivation manuelles ou non des écrans, ainsi que d'autres composants connectés au réseau de communication. Par exemple : VesselView n'affiche pas de données sur les dérives si le bateau n'en est pas équipé. Différents types de moteurs (transmission en Z comparée à hors-bord) ont des écrans différents. Voir Section 3 – Écrans d'affichage VesselView disponibles pour une liste des types de moteurs et des écrans qui leur sont associés.

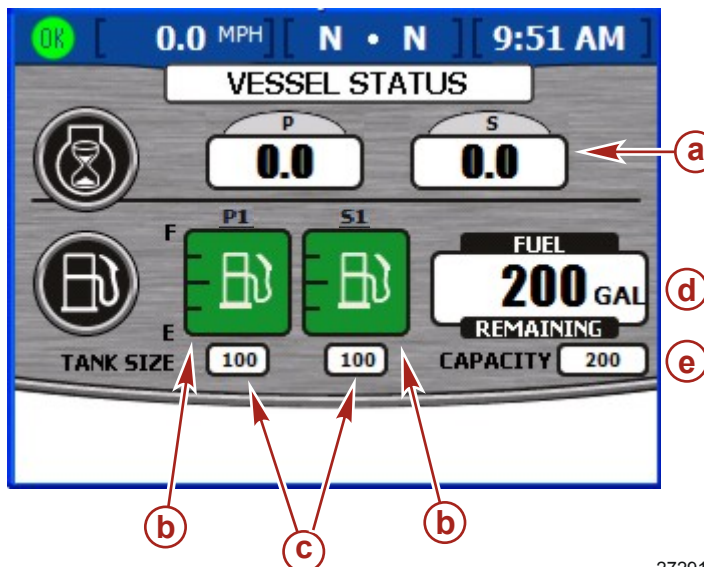
Les écrans du menu Vessel (Bateau) affichent des informations sur les performances du bateau, la vitesse, l'état des réservoirs, le générateur, le chauffage et la climatisation. Les écrans disponibles sous le menu Vessel (Bateau) varient selon le type de moteur.



32632

Vérification de l'état du bateau

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

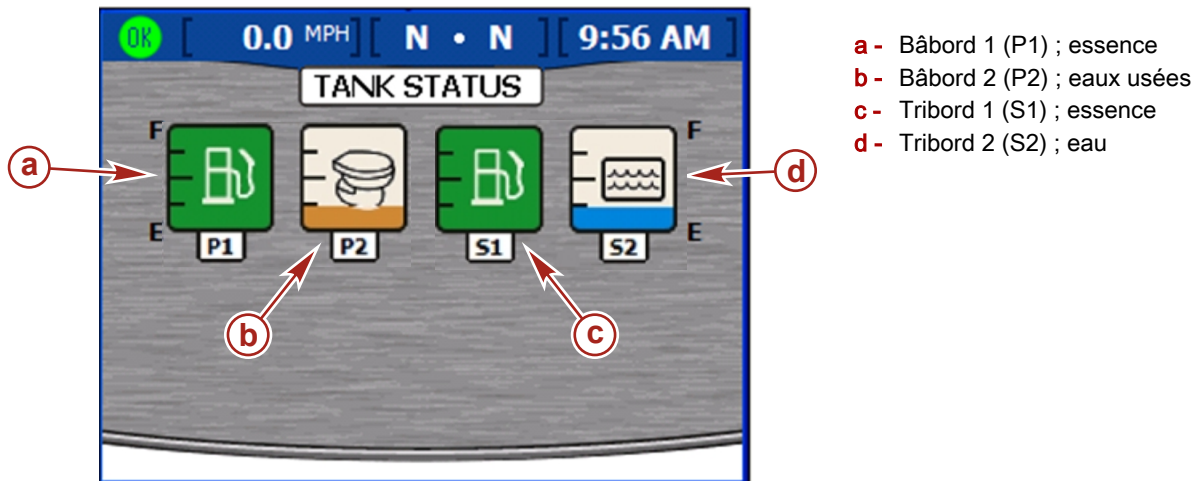


27291

- La durée de fonctionnement du moteur est affichée en heures pour trois moteurs au maximum.
- La quantité restante de carburant est affichée en gallons US par défaut. Voir **Section 4 – Unités 2** pour modifier les unités.
- 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

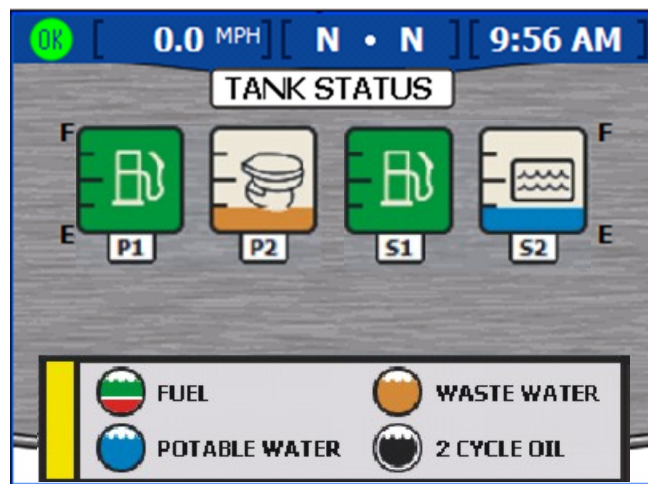
L'écran « TANK STATUS » (État des réservoirs) affiche le contenu et le niveau de chaque réservoir (deux réservoirs par moteur au maximum). Voir **Section 2 – Configuration et étalonnage** pour configurer les réservoirs affichés sur cet écran.



26933

- 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 les suivantes :
 - 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 critique de carburant

REMARQUE : Appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour afficher une boîte de dialogue indiquant la couleur et le contenu de chaque réservoir. Appuyer sur le bouton « X » pour fermer la boîte de dialogue.



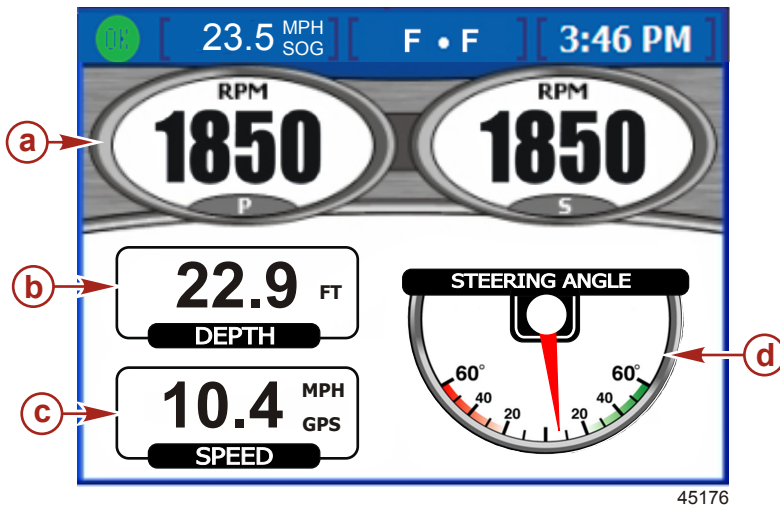
27290

Fenêtre contextuelle Tank status (État des réservoirs)

Affichage de la position de la direction (MerCruiser uniquement)

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 4 – Paramètres** pour plus d'informations.

REMARQUE : Les ensembles de propulsion Zeus et Axius affichent l'aiguille d'angle de direction de l'embase dont l'angle de direction est le plus important.



- a - RPM (Régime)
- b - Depth (Profondeur)
- c - Vitesse du bateau
- d - Angle de direction

45176

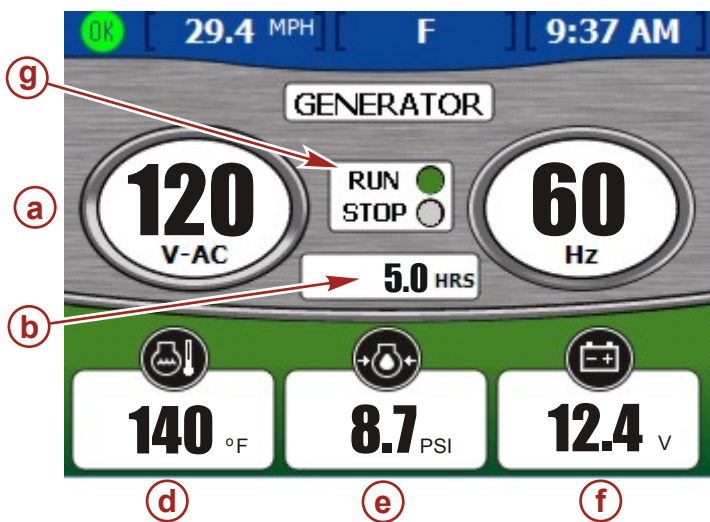
REMARQUE : Pour inverser la position de la direction, utiliser l'option « INVERT STEERING » (Inverser la direction) sur l'écran « Preferences » (Préférences) du menu « Settings » (Paramètres).

- La position de la direction est affichée en degrés.
- La profondeur de l'eau et la vitesse du bateau sont affichées par défaut sous la position de la direction. Il est possible d'afficher la vitesse du bateau, la vitesse du vent, la direction du vent, la profondeur de l'eau, la position des pignons, la vitesse sur le fond ou le cap vers le point de cheminement. Des variables environnementales peuvent aussi être affichées sur des bateaux équipés de ces capteurs SmartCraft.

Affichage des données du générateur

VesselView affiche des informations relatives au fonctionnement du générateur Onan ou Kohler compatible avec SmartCraft sur l'écran « GENERATOR » (Générateur).

REMARQUE : Pour que cette fonctionnalité soit disponible, le générateur doit prendre en charge le protocole SmartCraft. Désactiver l'affichage du générateur s'il n'est pas pris en charge par SmartCraft. Le chemin d'accès du menu est : « Main » > « Settings » > « Screen Options » > « Pages On/Off » > « Vessel » (Écran principal > Paramètres > Options d'écran > Activation/désactivation des pages > Bateau).



- 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

27275

- 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.

Section 7 - Menu Environment and Navigation (Environnement et navigation)

Table des matières

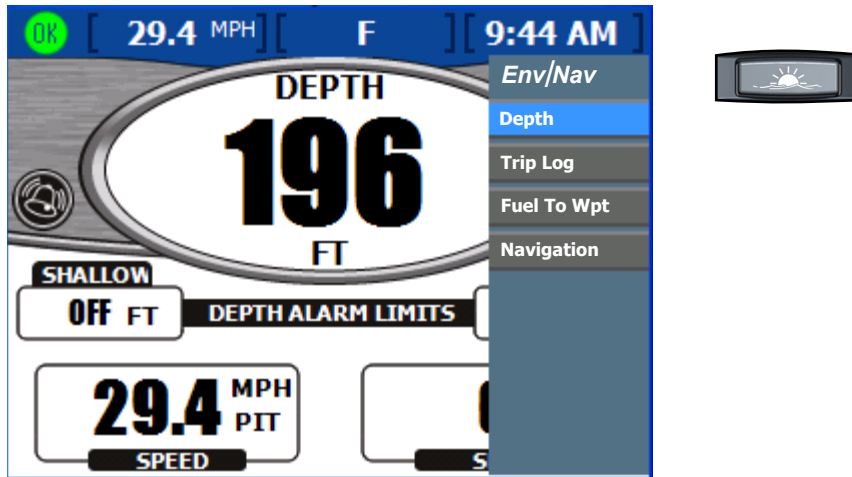
Utilisation des écrans Environment and Navigation (Environnement et navigation).....	88	Visualisation des données de navigation.....	91
Écrans « Environment and Navigation » (Environnement et Navigation).....	88	Affichage des données Autopilot (Pilote automatique) (Zeus et Axius uniquement).....	92
Affichage de la profondeur et de la température de l'eau.....	88	Attente	92
Configuration des alertes de profondeur	89	Suivi du point de cheminement	93
Affichage des informations relatives au journal des sorties.....	90	Séquence de points de cheminement	93
Réinitialisation des valeurs du journal des sorties	90	Skyhook Station Keeping (Maintien en position Skyhook)	95
Affichage de la quantité de carburant nécessaire pour atteindre un point de cheminement.....	91	Écrans Skyhook de VesselView	97
		Écran Joystick (Manette)	98

Utilisation des écrans Environment and Navigation (Environnement et navigation)

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.

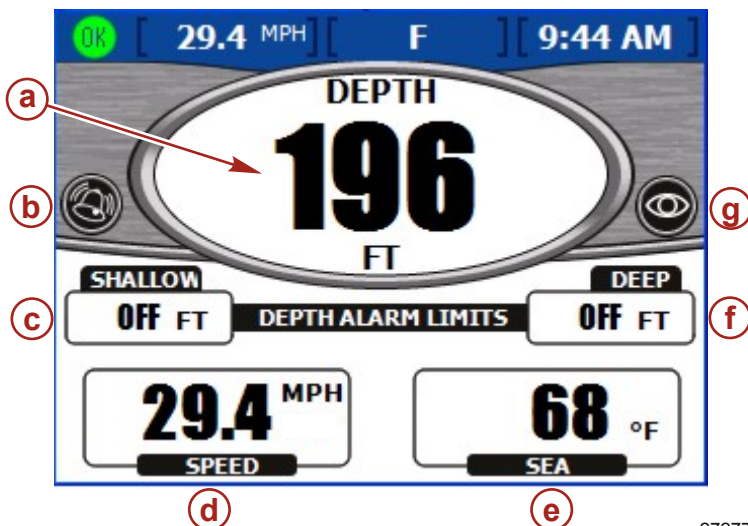


32710

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.

Affichage 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 petits fonds.



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

27277

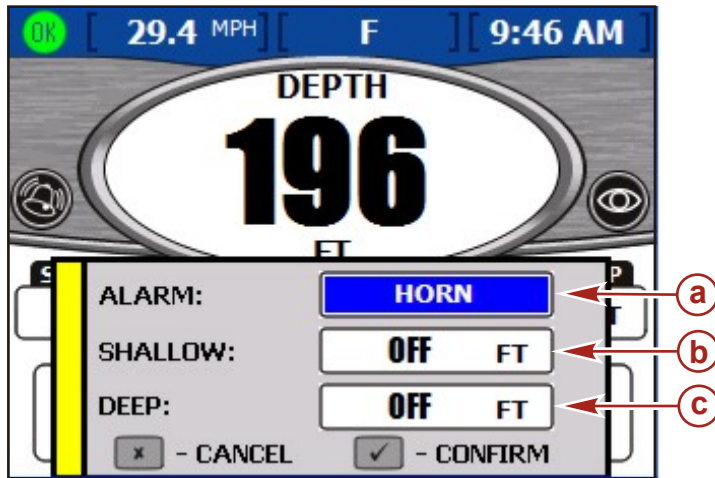
REMARQUE : Les alarmes de petits fonds retentissent même si l'option « Warning Horn Off » (Alarme sonore désactivée) est sélectionnée dans l'écran « Warnings » (Avertissements) du menu « Settings » (Paramètres).

- La profondeur est affichée en pieds par défaut. Pour changer d'unité, consulter **Section 4 – Paramètres**.
- L'écran « DEPTH » (Profondeur) affiche une icône pour indiquer que les alarmes sonores ou visuelles ont été configurées.
- Les paramètres des alarmes « SHALLOW » (Eaux peu profondes) et « DEEP » (Eaux profondes) sont affichées en fonction de la configuration effectuée dans 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 le capteur de la température de l'eau de mer n'est pas disponible ou est incorrect, la température par défaut affichée est - 40 °.

Configuration des alertes de profondeur

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

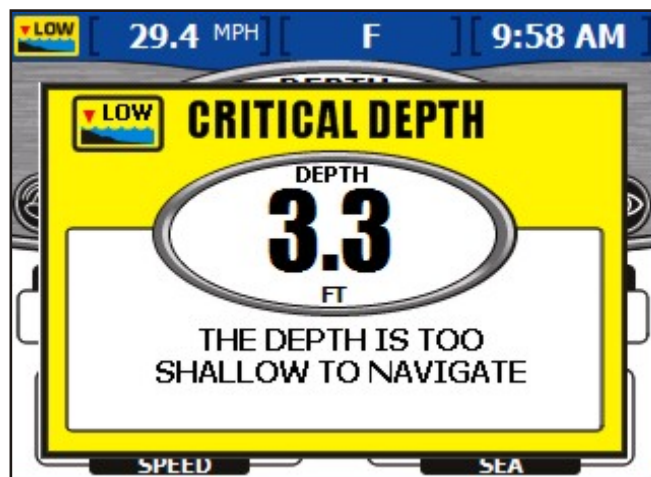
- Depuis l'écran « DEPTH » (Profondeur), appuyer sur le bouton marqué d'une coche. VesselView affiche la boîte de dialogue d'alertes de profondeur.



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

27278

- Utiliser la flèche gauche ou droite du pavé 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'apparaît dans la barre d'état.



27289

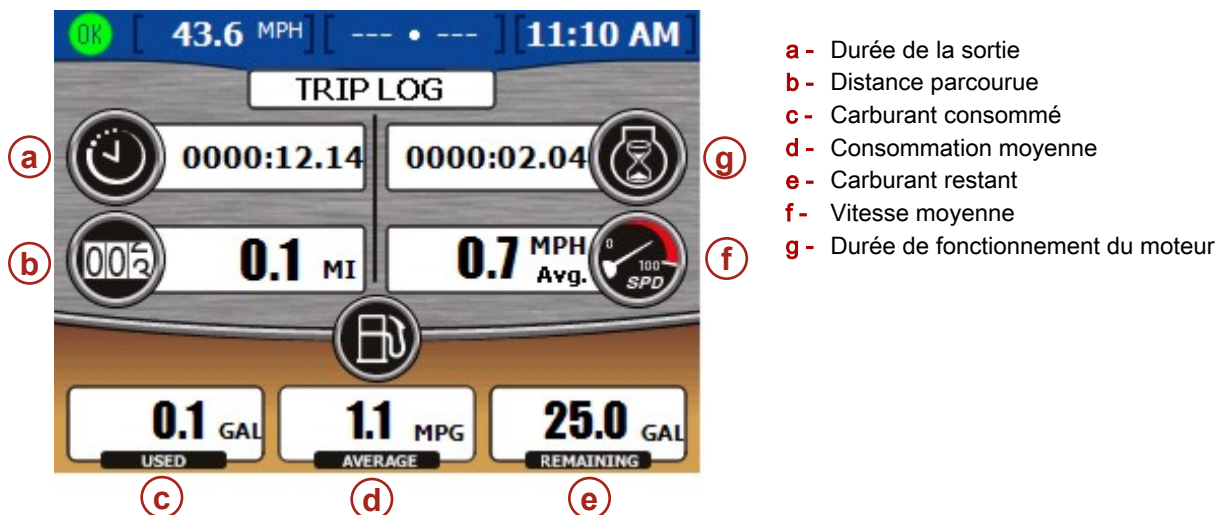
Fenêtre contextuelle Critical depth (Profondeur critique)

- Appuyer sur la flèche vers le bas pour passer à la zone « SHALLOW » (Eaux peu profondes).

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 4 – Paramètres pour plus d'informations.
- Appuyer sur la flèche gauche et droite du pavé pour définir la profondeur à laquelle la réception d'une alerte d'eaux peu profondes est souhaitée.
- Appuyer sur la flèche vers le bas du pavé pour accéder à l'option « DEEP » (Eaux profondes).
- Appuyer sur la flèche gauche et droite du pavé pour définir la profondeur à laquelle la réception d'une alerte d'eaux profondes est souhaitée.
- Appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour confirmer les sélections.

Affichage des informations relatives au journal des sorties

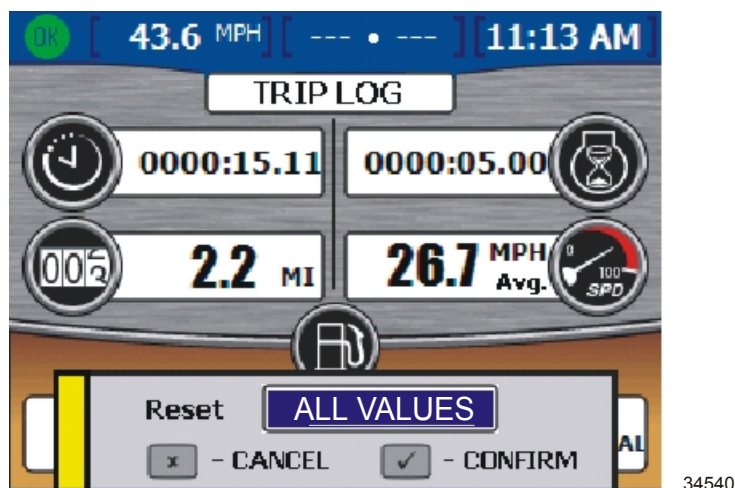
L'écran « TRIP LOG » (Journal des sorties) permet de consulter la durée, la distance parcourue et les performances moyennes depuis la dernière réinitialisation.



- 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 marqué d'une coche. VesselView affiche la boîte de dialogue de réinitialisation.



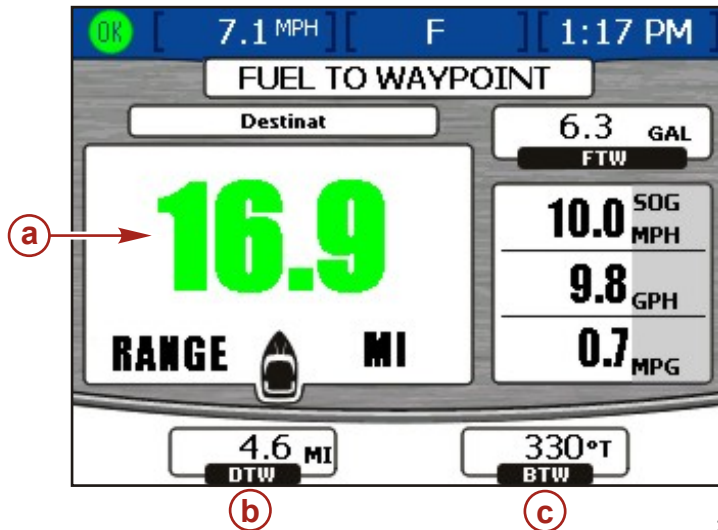
Fenêtre contextuelle de réinitialisation du journal des sorties

2. Appuyer sur le bouton marqué d'une coche pour confirmer le choix de réinitialiser l'écran du journal des sorties ou appuyer sur le bouton « X » pour annuler la réinitialisation.

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

Affichage 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.



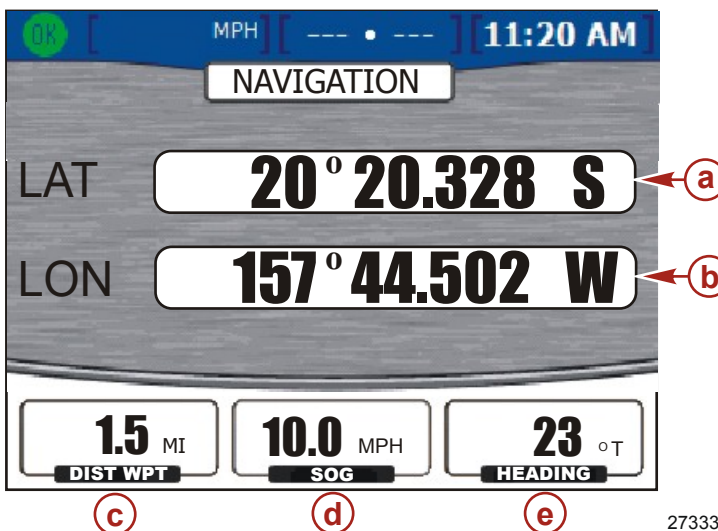
- a - Autonomie vers un point de cheminement
- b - Distance du point de cheminement
- c - Cap vers un point de cheminement
- d - Quantité de carburant nécessaire pour atteindre un point de cheminement
- e - Vitesse sur le fond
- f - Débit total de carburant
- g - Consommation moyenne

27284

- Si un point d'acheminement a été configuré sur le système GPS, l'option distance du point d'acheminement (DTW) indique la distance restante.
- L'option vitesse sur le fond (SOG) affiche la vitesse du bateau telle que calculée par le système GPS.
- L'option carburant pour atteindre le point de cheminement (FTW) indique la quantité estimée de carburant nécessaire pour atteindre le point de cheminement.
- 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

27333

- 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.

Affichage des données Autopilot (Pilote automatique) (Zeus et Axius uniquement)

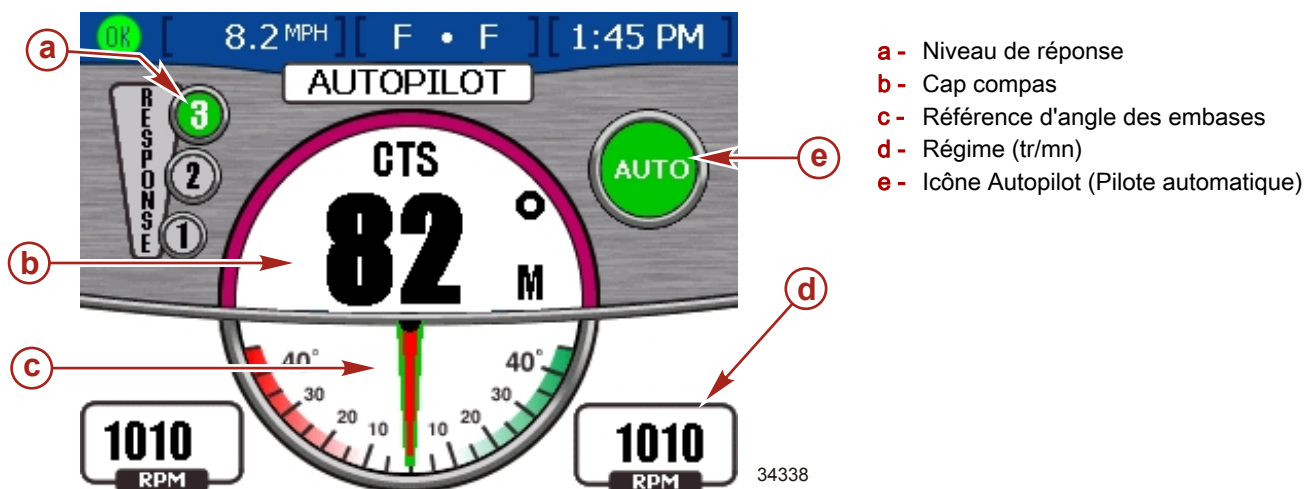
Autopilot (Pilote automatique) est un système totalement intégré qui utilise un capteur GPS, un traceur graphique compatible NMEA 0183 fourni par le client, une centrale inertielle, la barre électronique associée à VesselView, une manette et le pavé tactile Precision Pilot ou Axius. Consulter le manuel du propriétaire de l'ensemble de propulsion pour une compréhension détaillée des caractéristiques et du fonctionnement d'Autopilot (Pilote automatique).

Autopilot (Pilote automatique) indique l'emplacement (l'angle) de l'embase au moyen d'une aiguille de couleurs rouge, noire et verte. Rouge indique l'embase bâbord, vert l'embase tribord et noir l'embase centrale. La couleur de l'embase centrale peut être rouge ou verte, selon la configuration et le nombre d'unités VesselView installées.

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 (Pilote automatique) 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 (Pilote automatique) ne sont disponibles qu'à partir du pavé tactile Precision Pilot ou Axius.
- Lorsque Autopilot (Pilote automatique) est activé, les écrans « AUTOPILOT » (Pilote automatique) 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 (tr/mn)
- e - Icône Autopilot (Pilote automatique)

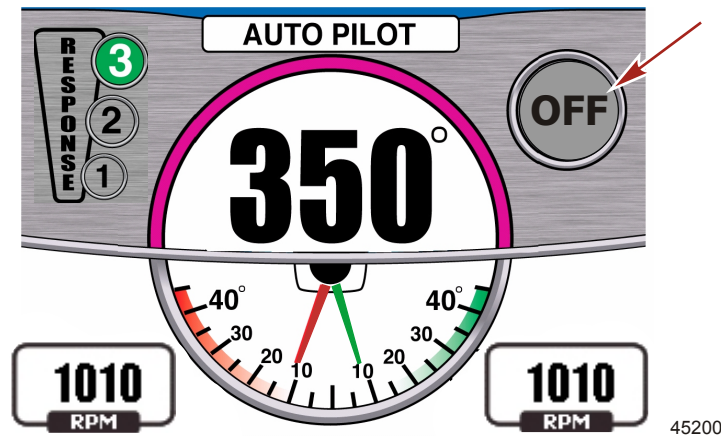
- Si un bouton quelconque de VesselView est appuyé, l'écran « AUTOPILOT » (Pilote automatique) disparaît de l'affichage, à moins que l'écran « AUTOPILOT » (Pilote automatique) n'ait été sélectionné à partir du menu « Environment and Navigation » (Environnement et navigation) de VesselView.
- Les boutons « TURN » (Virage) du pavé tactile Precision Pilot ou Axius 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 » (Automatique) ou « TRACK » (Suivi) sont activés. Une force d'environ 3,4 à 4,5 kg est nécessaire pour surmonter ce cliquet. Le surpassement manuel de la force de cliquet du volant place automatiquement Autopilot (Pilote automatique) en mode d'attente.

Attente

- En mode d'attente, l'écran 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 (Pilote automatique) n'est pas activé.



Écran Standby (Attente) de VesselView

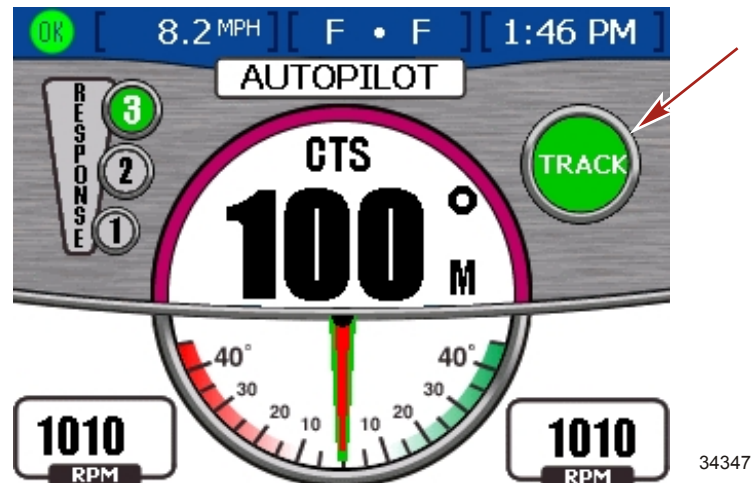
Suivi du point de cheminement

▲ AVERTISSEMENT

Lorsque certains modes de « Precision Pilot » – « Auto Heading » (Cap automatique), « Track Waypoint » (Suivi de point de cheminement) et « Waypoint Sequence » (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, des obstacles, des nageurs ou le relief sous-marin. Une collision peut endommager le bateau et causer des blessures graves, voire mortelles. L'opérateur 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. Autopilot (Pilote automatique) suit 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.



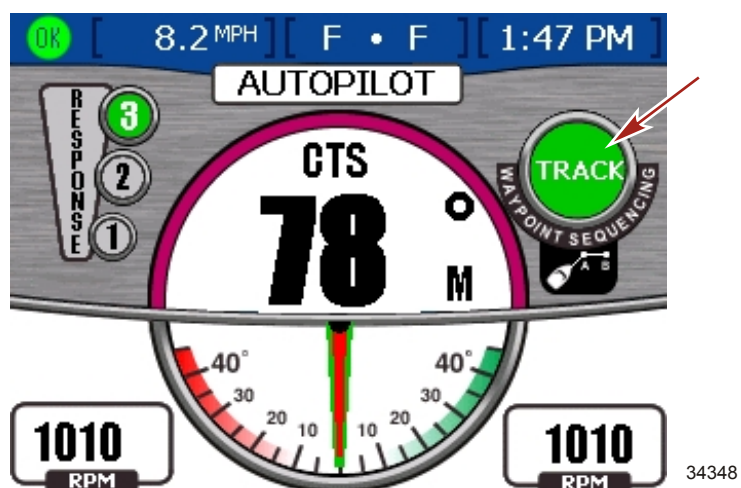
Séquence de points de cheminement

▲ AVERTISSEMENT

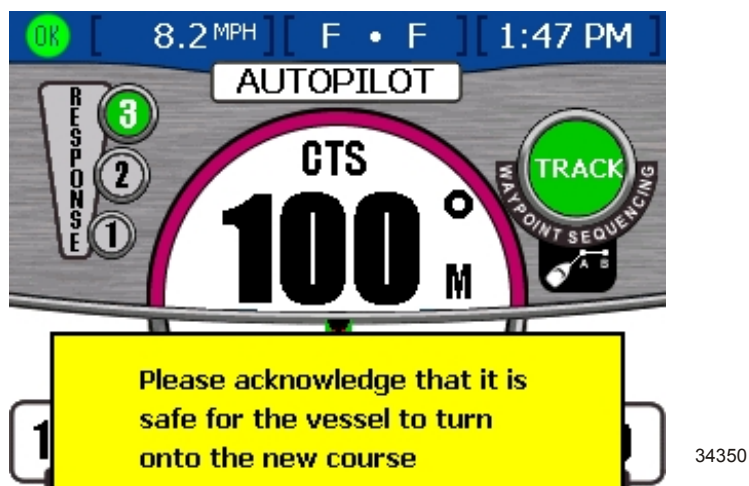
Lorsque certains modes de « Precision Pilot » – « Auto Heading » (Cap automatique), « Track Waypoint » (Suivi de point de cheminement) et « Waypoint Sequence » (Séquence de points de cheminement) – sont utilisés, le bateau suit un parcours prédéfini. Le bateau ne réagit pas automatiquement aux dangers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

Section 7 - Menu Environment and Navigation (Environnement et navigation)

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 de séquence des points de cheminement n'est pas activé, l'icône « WAYPOINT SEQUENCING » (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 vers 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 de séquence des points de cheminement commence automatiquement à identifier les points de cheminement de l'itinéraire. Accuser réception de l'information présentée par l'écran contextuel d'avertissement et appuyer sur le bouton marqué d'une 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 Station Keeping (Maintien en position Skyhook)

Le bateau peut être équipé du dispositif Skyhook de maintien en position. Ce système fait appel à la technologie du système de mondial de localisation (GPS) et à un compas électronique pour contrôler automatiquement l'inversion de marche, l'accélération et la direction pour maintenir le cap et la position approximative du bateau. Cette fonctionnalité est particulièrement utile dans l'attente d'un espace disponible au quai de carburant, de l'ouverture d'un pont ou lorsque l'eau est trop profonde pour jeter l'ancre.

Skyhook ne maintient pas une position fixe exacte mais préserve un cap fixe dans une zone déterminée. La taille de cette zone est affectée par la précision du système de satellites GPS, la qualité des signaux satellitaires, la position physique des satellites par rapport au récepteur, les éruptions solaires et la distance entre le récepteur du bateau et de grandes structures et d'arbres.

Dans des conditions de fonctionnement typiques, Skyhook est capable de maintenir la position du bateau dans un rayon de 10 mètres . Toutefois, cette distance peut parfois augmenter jusqu'à un rayon de 30 mètres . Ne pas activer Skyhook lorsque le bateau se trouve à une distance inférieure à 30 mètres de tout obstacle, obstruction, quai, pont, bateau, nageur, etc.

Lorsque Skyhook est activé, il est essentiel que le capitaine reste à la barre et soit prêt à prendre le contrôle du bateau en présence des circonstances suivantes :

- un nageur ou un autre bateau se rapproche du bateau ;
- Skyhook perd le signal satellitaire et se désactive automatiquement ;
- le rayon de la zone dans laquelle le bateau est maintenu s'accroît.

Avant d'activer Skyhook, le capitaine doit informer les passagers des modalités de fonctionnement de Skyhook. Les enjoindre de rester hors de l'eau, ne pas se tenir assis ou debout là où ils pourraient tomber par-dessus bord et d'être sur le qui-vive pour tout changement brusque de position du bateau. Il peut arriver que le système Skyhook fasse monter brièvement la puissance du moteur afin de maintenir une position. S'ils ne sont pas prêts à une telle éventualité, les passagers risquent de perdre l'équilibre et de tomber par-dessus bord.

▲ AVERTISSEMENT

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

Skyhook ne s'active pas tant que la manette et les leviers de commande ne sont pas au point mort. Lorsque Skyhook est enclenché, les hélices tournent mais leur rotation peut ne pas être évidente. Vérifier que personne n'est dans l'eau, à une distance inférieure à 30 mètres du bateau et que la sécurité des passagers est assurée lorsque les moteurs du bateau tournent.

Lorsque Skyhook est activé, le capitaine doit :

- rester à la barre ;

Section 7 - Menu Environment and Navigation (Environnement et navigation)

- s'assurer régulièrement que personne n'est dans l'eau à proximité du bateau ;
- désactiver Skyhook si quiconque entre dans l'eau ou approche le bateau en étant dans l'eau ;
- vérifier qu'aucun bateau ne s'approche et désenclencher Skyhook si un bateau se déplace sur une trajectoire d'approche.

La réaction de Skyhook varie en fonction du vent et des courants. Se familiariser avec la meilleure façon de positionner le bateau en fonction de la force et de la direction du vent et des courants. La réaction du système Skyhook est plus souple si le bateau est placé face au vent. Expérimenter pour déterminer comment obtenir le meilleur comportement du bateau dans diverses situations.

Le signal GPS peut parfois faiblir ou devenir temporairement indisponible. Dans une telle éventualité, Skyhook fait retentir une alarme et se désactive temporairement. Les embases reviennent au point mort et le bateau dérive au gré des vents et des courants. Le pilote doit être prêt à reprendre le contrôle de la barre à tout moment.

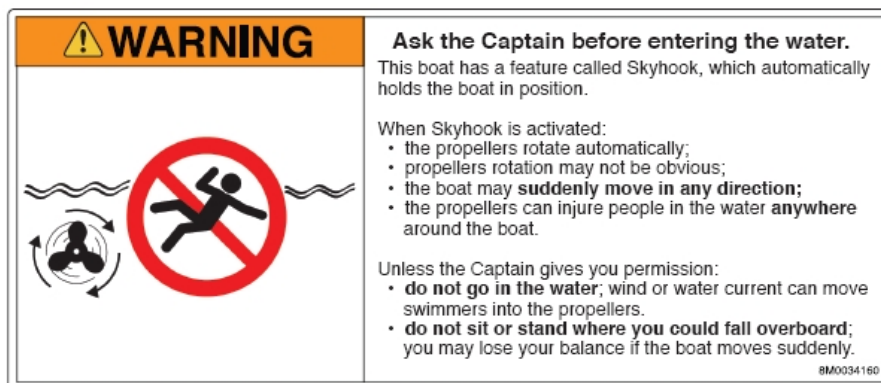
IMPORTANT : Lorsque Skyhook est activé, les activités aquatiques à proximité du bateau sont dangereuses et peuvent causer des blessures graves, voire mortelles. Le pilote et les passagers doivent prendre connaissance et respecter les consignes de sécurité figurant sur les étiquettes d'avertissement du bateau avant l'activation de Skyhook.

Les étiquettes d'avertissement de sécurité suivantes figurent sur le bateau à titre de référence. Contacter le fabricant des moteurs pour des étiquettes d'avertissement de sécurité de remplacement si elles sont manquantes, endommagées ou illisibles.



33798

Étiquette à proximité du pavé tactile de Precision Pilot



33824

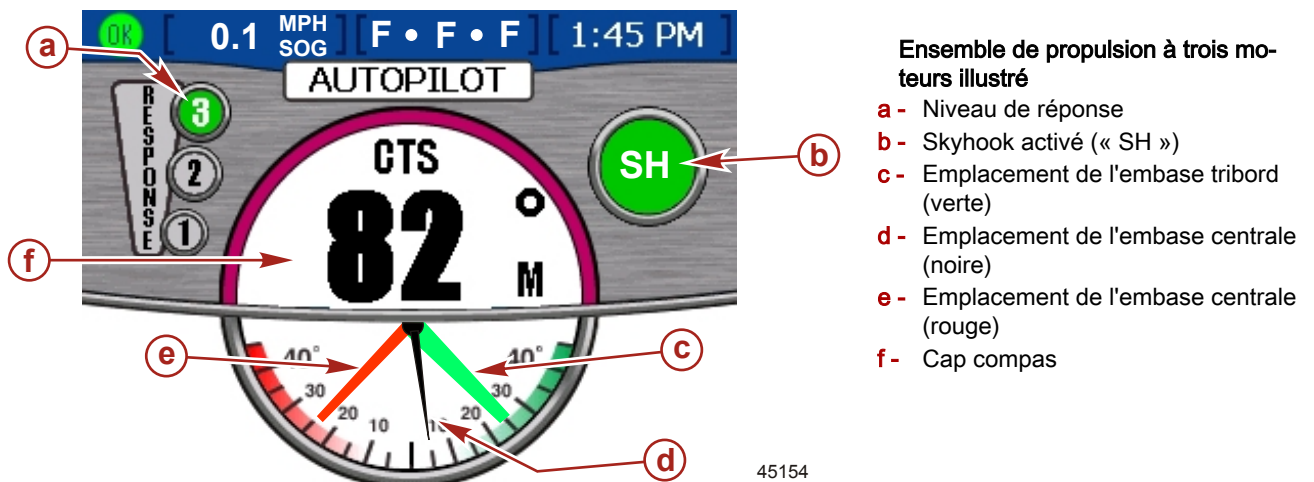
Étiquette dans la zone d'embarquement du tableau arrière

Écrans Skyhook de VesselView

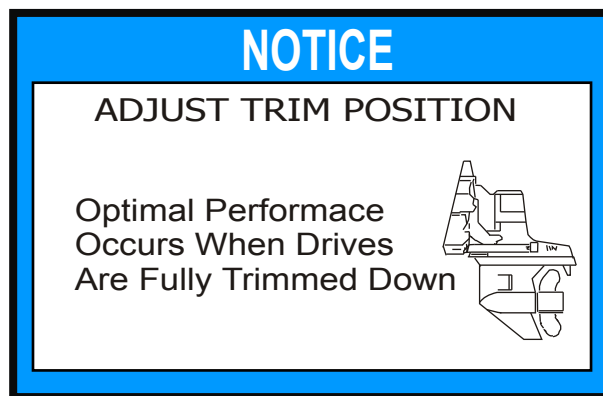
- Un avertissement s'affiche sur l'écran VesselView avant l'activation de Skyhook.



- Un seul bip retentit lorsque Skyhook est activé. L'emplacement des embases est affiché selon un code de couleurs : rouge pour bâbord, noir pour central et vert pour tribord.



- Une fenêtre contextuelle « NOTICE » (Avis) s'affiche pendant quelques secondes après l'activation de Skyhook. Le message de la fenêtre contextuelle recommande que les embases soient en position de trim complètement abaissé pour obtenir des performances optimales et de régler la position de trim.



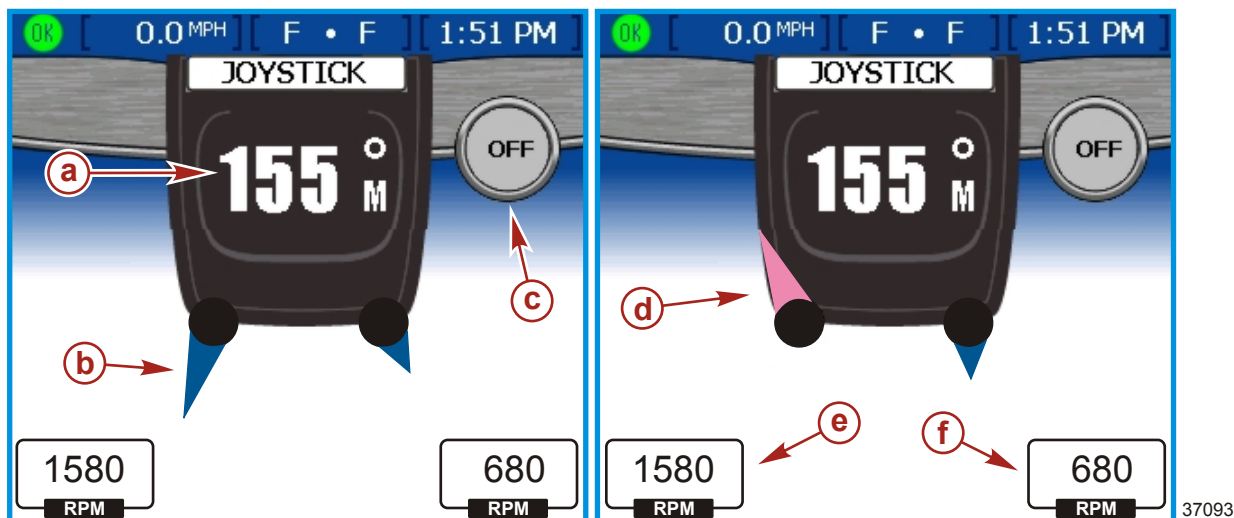
- Un bip court retentit quand Skyhook est désactivé ou que le signal du GPS est perdu.

⚠ 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)

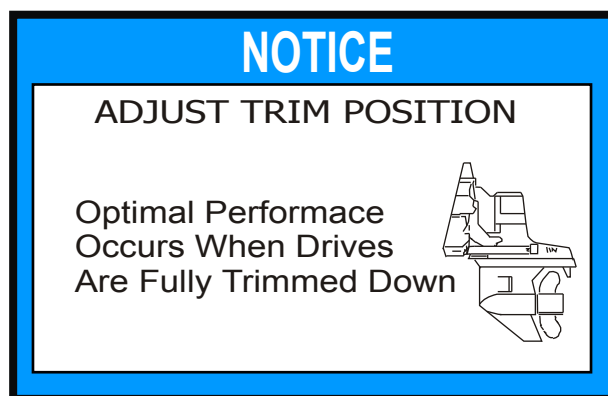
L'écran « JOYSTICK » (Manette) fournit une représentation visuelle de la direction et de la poussée des embases ainsi qu'un cap compas du bateau. Cette fonctionnalité n'est disponible qu'avec les ensembles de propulsion Zeus et Axius. Sur les ensembles de propulsion à deux moteurs, les flèches sur les embases indiquent la direction de la poussée selon le code de couleurs suivant : bleu pour une poussée vers l'avant ; rose vers l'arrière. La longueur de la barre de poussée colorée indique le niveau de poussée appliqué. La couleur de l'icône passe au vert à l'activation de la manette. Les ensembles de propulsion à trois et quatre moteurs affichent des données de fonctionnement de la manette sur des écrans similaires ceux de la fonction « AUTOPILOT » (Pilote automatique).



Les ensembles de propulsion à deux moteurs affichent les seuls éléments suivants :

- 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
- e - Régime du moteur bâbord
- f - Régime du moteur tribord

Une fenêtre contextuelle « NOTICE » (Avis) s'affiche pendant quelques secondes après l'activation de la manette. Le message de la fenêtre contextuelle recommande que les embases soient en position de trim complètement abaissé pour obtenir des performances optimales et de régler la position de trim.



45156

Section 8 - Glossaire

Table des matières

Terminologie des systèmes VesselView.....	100
---	-----

Terminologie des systèmes VesselView

Terme	Définition
ACTIVE (Actif)	État de panne active des capteurs, interrupteurs, injecteurs, etc.
AP	Autopilot (Pilote automatique)
AIR TEMP	Température de l'air
AUTO	Cap automatique activé
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)	Cap à suivre
DELTA %	Delta % est un pourcentage d'un mouvement continu 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 du collecteur.
DEMAND % (% de demande)	TPI% / TPS% (Pourcentage de l'indicateur de position des clapets du carburateur/capteur de position de papillon) ; sur les modèles DTS, il s'agit d'un % de demande ERC.
DEVICE ID (Identifiant du dispositif)	Numéro identifiant un VesselView à un emplacement
DIST WPT (Distance du point de cheminement)	Distance du point de cheminement
DTS	Accélérateur et inverseur de marche numériques
DTW (Distance du point de cheminement)	Distance du point de cheminement
ENGINE ID (Identifiant du moteur)	Identification du moteur
ENGINE RPM (Régime moteur)	Nombre de tours par minute du moteur
ERC	Poignée de commande à distance située 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 mondial de localisation
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 (Identifiant de la barre)	Numéro identifiant l'emplacement auquel VesselView est installé
IGL	Gallons impériaux
JS	Manette
KM	Kilomètres

Terme	Définition
KMH	Kilomètres par heure
KNOTS	Unité de mesure de vitesse
KPA	Kilo pascal
KPL	Kilomètres par litre
LIT	Litres
LPH	Litres par heure
Met	Mètres
Mil	Milles terrestres
MPG	Milles par gallon
MPH	Milles par heure
NM	Mille nautique
NMEA 0183	Une spécification électrique et numérique combinée pour la communication entre dispositifs électroniques 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 bâbord 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	Central bâbord
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	Attente
STBDCNTR	Tribord central
TEMP	Température
TRACK	Mode GPS activé
TRIM	Données de transmetteur de trim
USB MEMORY STICK (Carte mémoire flash USB)	Dispositif de mémoire utilisé pour enregistrer et charger les données de configuration de VesselView
WOT (Pleins gaz)	Papillon des gaz complètement ouvert

Notes :

Section 9 - Informations relatives à l'assistance à la clientèle

Table des matières

Service et entretien des produits.....	104	104
Service à l'extérieur.....	104	Marine Repair Logistics.....	105
Demandes d'informations relatives aux pièces et aux accessoires.....	104	Réparations locales.....	105
Assistance au propriétaire.....	104	Réparations non locales.....	105

Service et entretien des produits

Le moteur doit toujours être renvoyé au revendeur agréé local si un entretien est nécessaire. Seuls les revendeurs agréés disposent des mécaniciens formés en usine, des connaissances, du matériel et des outils spéciaux, ainsi que des pièces et accessoires d'origine, qui permettent d'entretenir correctement le moteur, si le besoin se présente.

Service à l'extérieur

En cas de besoin, si vous ne vous trouvez pas à proximité de votre concessionnaire local, contactez le concessionnaire agréé le plus proche. Reportez - vous aux pages jaunes de l'annuaire téléphonique. Pour les produits achetés en dehors des Etats-Unis et du Canada, contactez le distributeur de votre pays ou le service après-vente Mercury Marine/Marine Power le plus proche.

Demandes d'informations relatives aux pièces et aux accessoires

Toutes les demandes concernant des pièces ou des accessoires de rechange d'origine doivent être adressées au revendeur agréé local. Ce dernier dispose des informations nécessaires pour commander les pièces et accessoires requis. Lors d'une demande relative à des pièces et accessoires, communiquer au revendeur les numéros de modèle et de série du moteur afin qu'il puisse commander les pièces appropriées.

Assistance au propriétaire

Votre satisfaction est de prime importance pour votre concessionnaire et pour Mercury Marine. Pour tout problème ou toute question concernant votre hors-bord, contactez votre concessionnaire ou tout concessionnaire agréé Mercury. Pour toute aide supplémentaire, veuillez suivre les étapes ci-après :

1. *Exposez votre problème à l'un des responsables du service commercial ou du service après - vente. Si vous les avez déjà contactés, adressez - vous au propriétaire de la concession.*
2. *Si vos questions ou vos problèmes ne peuvent être résolus par votre concessionnaire, veuillez contacter le service après-vente Mercury Marine, le service ou le distributeur Marine Power (International). Ils feront leur possible pour résoudre tous les problèmes avec votre concessionnaire.*

Les informations suivantes devront être fournies au centre de service après - vente :

- Vos nom et adresse.
- Votre numéro de téléphone durant la journée.
- Les numéros de modèle et de série du hors - bord.
- Le nom et l'adresse du concessionnaire.
- La nature du problème.

Les centres de service après - vente Mercury Marine sont énumérés à la page suivante.

Pour obtenir de l'aide, appeler, faxer ou écrire. Pour toute correspondance écrite ou faxée, indiquer le numéro de téléphone auquel le propriétaire peut être joint pendant la journée.

Fax		Mercury Marine W6250 W. Pioneer Road P.O. Box 1939 Fond du Lac, WI 54936-1939
		www.mercurymarine.com

	(61) (3) 9791-5822	Brunswick Asia Pacific Group 41-71 Bessemer Drive Dandenong South, Victoria 3175 Australie
Fax	(61) (3) 9706-7228	

	(32) (87) 32 • 32 • 11	
Fax	(32) (87) 31 • 19 • 65	

	(954) 744-3500	
Fax	(954) 744-3535	

Japon		
	072-233-8888	Kisaka Co., Ltd. 4-130 Kannabecho Sakai-shi Sakai-ku 5900984 Osaka, Japon
Fax	072-233-8833	

Asie, Singapour		
	(65) 65466160	Brunswick Asia Pacific Group T/A Mercury Marine Singapore Pte Ltd 29 Loyang Drive Singapour, 508944
Fax	(65) 65467789	

Marine Repair Logistics

Cummins MerCruiser Diesel offre les services de conciergerie de Marine Repair Logistics (MeRL) pendant la période de garantie aux propriétaires de bateaux équipés de moteurs Zeus et Axius neufs. MeRL est un service proactif, disponible 24 heures/24, 7 jours/7 et 365 jours par an, dont l'objet est de réduire les durées de cycle de réparation des bateaux. MeRL peut aider le propriétaire d'un moteur à trouver un revendeur/distributeur autorisé pour répondre à tout besoin d'entretien. En contactant MeRL, le propriétaire sera mis en contact avec un spécialiste en moteurs marins qui lui apportera toute l'attention dont il a besoin.

Marine Repair Logistics peut être joint aux États-Unis par appels gratuits.

Numéros de téléphone de Marine Repair Logistics	
États-Unis uniquement	En dehors des États-Unis
1-866-549-6458	+1-843-329-5735

Il est également possible d'appeler le **1-800-DIESELS** pour localiser revendeur le plus proche.

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 distributeur 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). Si, pour une quelconque raison, aucun service ne peut être obtenu, contacter le centre d'entretien régional le plus proche. En dehors des États-Unis et du Canada, contacter le centre d'entretien International Marine Power le plus proche.