

TABLE DES MATIÈRES

Section 1 - Généralités

Généralités.....	2	Nettoyage du port média.....	4
Boutons.....	2	Touches bloquées.....	5
Emplacements et descriptions de l'écran VesselView.....	2	Mise à jour du logiciel VesselView 4.....	5
Color Strategy (Stratégie de couleurs).....	4	Obtention de la dernière version du logiciel.....	5
Entretien.....	4	Mise à niveau de VesselView.....	5
Nettoyage de l'affichage.....	4		

Section 2 - Démarrage du système

Démarrage initial.....	8	Units Setup (Configuration des unités).....	11
Écran de démarrage.....	8	Écrans de démarrage.....	11
Assistant Installation.....	8	Démarrage.....	11
Importation de la configuration.....	9	Moteur arrêté, allumage sur marche.....	11
Configuration des moteurs.....	9	Moteur tournant au ralenti.....	11
Type de moteur.....	9	Panne de moteur.....	12
Témoin d'anomalie.....	9	Navigation parmi les pannes.....	12
Nombre de moteurs.....	9	Maintenance planifiée du moteur.....	13
Configuration de l'affichage.....	9	Analyse du système – Rapport d'analyse.....	14
Configuration du dispositif.....	10	Erreurs de communication.....	15

Section 3 - Données contextuelles

Fonctionnalité de la barre d'état système.....	18	Sélection des données contextuelles finales.....	20
Navigation dans l'affichage de données contextuelles.....	19	Icônes de la barre de défilement.....	21
Fonctionnalité de la barre de défilement.....	19	Agrandissement des zones de données persistantes.....	22
Activation de la barre de défilement et navigation.....	19	Auto Cycle (Cycle automatique).....	22
Zone de données contextuelles.....	20		

Section 4 - Configuration et étalonnages

Navigation dans le menu Settings (Paramètres).....	24	Alarmes.....	28
Navigation dans le menu.....	24	Unités.....	28
System (Système).....	24	Réservoirs.....	28
Préférences.....	24	Étalonnage de réservoir – Par défaut.....	28
Bateau.....	25	Étalonnage de réservoir – Avancé.....	28
SmartCraft.....	25	Network (Réseau).....	29
Liaisons simples.....	27	Personality File (Fichier personnalité).....	29

Section 5 - Screen Navigation (Navigation dans l'écran)

Mode économie.....	32	Panneau de présentation Smart Tow.....	37
ECO Mode (Mode ECO).....	32	Zone de données contextuelles Smart Tow.....	37
Valeurs ECO minimales et maximales.....	32	Navigation.....	37
Cibles de régime et de trim ECO.....	32	Save (Enregistrer).....	38
Couleurs des cibles.....	33	Create Custom Launch (Création d'un lancement personnalisé).....	39
Navigation ECO.....	34	Mode Régulateur de vitesse.....	40
ECO Refresh (Actualiser ECO).....	34	Cruise Control (Régulateur de vitesse).....	40
Minimize (Réduire).....	34		
Modification des cibles ECO.....	35		
Modification des valeurs cibles.....	35		
Mode Smart Tow.....	36		
Smart Tow.....	36		
Valeurs Smart Tow.....	36		

Zone de données contextuelles du régulateur de vitesse.....	40	Navigation en mode Troll (Pêche à la traîne).....	42
Modification de données persistantes.....	40	Écrans Autopilot (Pilote automatique).....	42
Régulateur de vitesse – zone de données contextuelles.....	40	Présentation des écrans Autopilot (Pilote automatique).....	42
Navigation avec le régulateur de vitesse.....	40	Navigation parmi les écrans d'Autopilot (Pilote automatique)	43
Mode Troll Control (Commande de pêche à la traîne).....	41	Pilote automatique minimisé.....	43
Zone de données contextuelles de la commande de pêche à la traîne.....	41	Avertissements	43
Modification de données persistantes.....	41	Fenêtres d'avertissement contextuelles	43
Pêche à la traîne – zone de données contextuelles.....	42	Alarme de carburant critique.....	44
		Alarme de profondeur.....	44

Section 6 - Installation

Instructions de montage.....	48	Faisceau de fils de VesselView 4.....	49
Emplacement de montage.....	48	Connexions NMEA 2K du VesselView.....	50
Interférence électromagnétique.....	48	Gabarit de découpe du VesselView 4	51
Installation du VesselView 4.....	48		

Section 1 - Généralités

Table des matières

Généralités.....	2	Nettoyage du port média	4
Boutons	2	Touches bloquées	5
Emplacements et descriptions de l'écran VesselView.....	2	Mise à jour du logiciel VesselView 4.....	5
Color Strategy (Stratégie de couleurs).....	4	Obtention de la dernière version du logiciel	5
Entretien.....	4	Mise à niveau de VesselView	5
Nettoyage de l'affichage	4		

Généralités

IMPORTANT : VesselView est un affichage multifonction (MFD) compatible avec les produits fabriqués par Mercury Marine Outboards, Mercury Marine MerCruiser et Mercury Diesel. Certaines des fonctions décrites dans ce manuel seront désactivées en fonction de l'ensemble de propulsion auquel VesselView est connecté.

VesselView 4 est un centre complet d'informations sur le bateau complet qui peut afficher des données sur deux moteurs à essence ou diesel au maximum. 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'eaux usées.

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

VesselView est un affichage supplémentaire destiné aux fonctions de pilote automatique et aux opérations réalisées avec la manette. Toutes les fonctionnalités de ces fonctions de pilotage sont contrôlées par le biais du pavé CAN de pilotage automatique de Mercury Marine. VesselView indique si un mode de contrôle est actif ou en veille ; affiche des fenêtres contextuelles lorsque le bateau atteint un point de cheminement, pour demander au pilote de valider le changement de cap ; il peut aussi afficher un message concernant le mode de réglage du moteur et des embases pour obtenir une efficacité maximale.

VesselView est équipé d'un port de lecture de carte microSD permettant à un équipementier ou à un revendeur autorisé d'importer la configuration de personnalité du bateau. Dans le cas où plusieurs VesselView seraient utilisés, dans le cadre d'une application à trois ou quatre moteurs, ou en tant que deuxième barre, la même carte microSD peut être utilisée pour le téléchargement de ces configurations.

Boutons



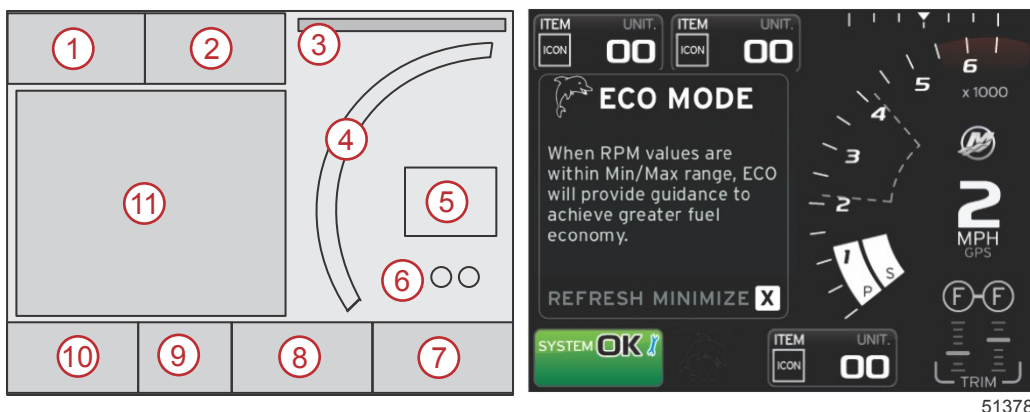
VesselView 4

- a - Bouton Pages
- b - Bouton fléché vers la gauche
- c - Bouton fléché vers la droite
- d - Bouton Enter (Entrée)

- Une pression sur le bouton Pages permet d'activer le menu de la barre de défilement. Une deuxième pression sur le bouton Pages permet de quitter le menu de la barre de défilement.
- Les boutons fléchés vers la droite et vers la gauche permettent de parcourir (mettre en surbrillance) la zone des paramètres de données contextuelles.
- Appuyer sur le bouton Enter (Entrée) une fois l'icône souhaitée en surbrillance afin d'accéder à cette icône ou à cette fonction.

Emplacements et descriptions de l'écran VesselView

VesselView comporte plusieurs zones affichant des informations spécifiques relatives au moteur et aux modes actifs.

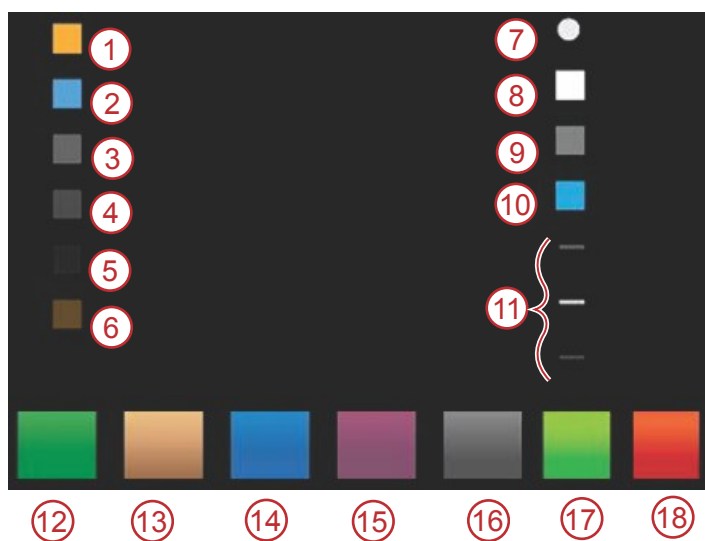


51378

1. Volts ou Depth (Profondeur) : Cette zone de données peut être configurée par le pilote. Une liste des paramètres de données disponibles peut être modifiée dans le menu Settings (Paramètres).
 - Volts ne s'affiche dans la zone que lorsqu'un transducteur de profondeur est installé.
 - Si aucun transducteur de profondeur n'est installé ou si celui-ci a été retiré, Depth (Profondeur) est remplacé par Volts.
2. Fuel (Carburant) : Cette zone de données peut être configurée par le pilote. Une liste des paramètres de données disponibles peut être modifiée dans le menu Settings (Paramètres).
 - Affiche uniquement le volume total de carburant. Des données individuelles relatives au carburant sont indiquées dans la zone de données contextuelles, sous la rubrique consacrée à la gestion du carburant.
3. Steering Angle (Angle de direction) : Si l'option est installée, le pilote peut sélectionner des limites maximales de 45 ou 60 degrés et inverser l'angle. L'angle de direction est disponible si le capteur est installé et surveillé par le module de commande. Cette fonctionnalité est désactivée lorsque l'ensemble de propulsion installé est un moteur hors-bord, mais elle peut être manuellement activée dans le menu Settings (Paramètres).
4. RPM (Régime moteur) : Affiche une barre mobile représentant le régime moteur. Dans le cas d'une application à moteurs jumelés, deux barres mobiles distinctes s'affichent.
5. Speed (Vitesse) : Affiche la vitesse du bateau. L'écran affiche deux tirets si aucune source de vitesse n'est disponible. L'affichage indique la valeur de vitesse, la source de la vitesse (roue à aubes, pitot ou GPS) et les unités de mesure (mi/h est l'unité par défaut). Les valeurs de vitesse comportant plus de deux chiffres entiers s'affichent dans un format plus petit.
6. Gear Position (position du pignon) : Les produits DTS indiquent toutes les positions du pignon de chaque moteur. Les positions sont définies comme suit : « F » = marche avant, « N » = point mort et « R » = marche arrière. Sur les produits autres que DTS, les positions affichées sont les suivantes : « N » = point mort et « G » = en prise.
7. Trim : Cette zone de données peut être configurée par le pilote. Affiche le trim d'un ou de deux moteurs. Une fenêtre contextuelle de trim est disponible dans la zone de données contextuelles. La fenêtre contextuelle peut être activée ou désactivée dans le menu Settings (Paramètres).
8. Tabs (Dérives) : Cette zone de données peut être configurée par le pilote. Une liste des paramètres de données disponibles peut être modifiée dans le menu Settings (Paramètres).
 - Si cette option est installée, la dérive bâbord est affichée sur la gauche des données de trim. La dérive tribord est affichée sur la droite des données de trim.
9. Icône de barre de défilement : Affiche une icône représentant les données actuellement affichées dans la zone des données contextuelles de l'écran. Appuyer sur le bouton Pages pour ouvrir la barre de défilement. Le pilote peut sélectionner une icône dans la barre de défilement pour afficher les données contextuelles.
10. System Tray (Barre d'état système) : Indique le mode actif actuel et les messages d'avertissement éventuels.
11. Contextual Data Area (Zone de données contextuelles) : Affiche toutes les données contextuelles, notamment l'évolution de l'analyse de démarrage, les messages de bonne gestion, le calendrier d'entretien et les avertissements.

Color Strategy (Stratégie de couleurs)

VesselView utilise une stratégie de couleurs pour permettre une identification rapide des différents types de fluides du bateau, pour déterminer si le système fonctionne normalement, si certains systèmes nécessitent une attention particulière, si un élément est actif ou si l'élément est contrôlé par ordinateur.



- 1 - Fonctions contrôlées par ordinateur ou mises en garde et avertissements
- 2 - Avis
- 3 - Texte de l'en-tête du panneau contextuel (non activé)
- 4 - Texte de la sous-en-tête du panneau contextuel (non activé)
- 5 - Autopilot (Pilote automatique) (non activé)
- 6 - Fonction contrôlée par ordinateur (non activée)
- 7 - Point du pied de page de navigation en surbrillance
- 8 - Élément du pied de page de navigation en surbrillance
- 9 - Élément du pied de page de navigation (non activé)
- 10 - Pied de page de navigation (actif)
- 11 - Repère de réservoir
- 12 - Carburant
- 13 - Huile
- 14 - Eau
- 15 - Eaux usées
- 16 - Eaux grises
- 17 - Bon (normal)
- 18 - Mauvais (avertissements)

52277

Entretien

IMPORTANT : Il est recommandé d'installer le pare-soleil fourni à des fins de protection lorsque l'unité n'est pas en service.

Nettoyage de l'affichage

Ce produit a été livré avec un chiffon à utiliser pour le nettoyage de l'écran. Une fois cristallisé, le sel peut rayer le revêtement de l'affichage si le chiffon est sec ou humide. Veiller à ce que le chiffon soit suffisamment imbibé d'eau douce pour dissoudre et éliminer les dépôts de sel. Ne pas appuyer de façon agressive sur l'écran lors du nettoyage.

Si les marques d'eau ne peuvent pas être éliminées avec le chiffon, nettoyer l'écran avec une solution 50/50 d'eau chaude et d'alcool isopropylique. Ne pas utiliser d'acétone, d'essence minérale, de solvants de type essence de térébenthine ni de produits de nettoyage à base d'ammoniaque. L'utilisation de solvants ou de détergents puissants peut endommager le revêtement antireflet, les parties en plastique ou les touches en caoutchouc.

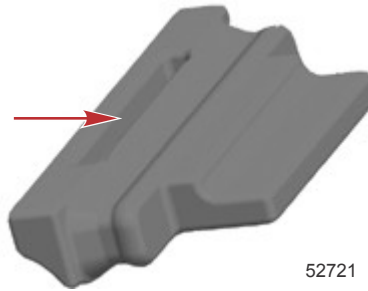
Il est recommandé d'installer le pare-soleil lorsque l'unité n'est pas utilisée afin d'empêcher que les rayons UV n'endommagent le cadre en plastique et les touches en caoutchouc.

Nettoyage du port média

La surface autour du cache du port média doit être nettoyée régulièrement afin d'empêcher toute accumulation de sel cristallisé. Un obturateur composite en caoutchouc présent à l'intérieur du port de lecture de carte microSD permet d'empêcher toute pénétration d'eau dans le port.

IMPORTANT : Toujours installer l'obturateur après nettoyage ou mise à jour du logiciel.

REMARQUE : Installer l'obturateur avec la rainure vers le haut. Le côté opposé est doté d'un chanfrein afin d'empêcher tout heurt entre le cache et l'obturateur.



Touches bloquées

Vérifier qu'aucune touche n'est bloquée en position enfoncée. Si une touche est bloquée, la faire bouger pour la libérer.

Mise à jour du logiciel VesselView 4

Les instructions suivantes expliquent comment mettre à niveau le logiciel VesselView 4. Un accès Internet est nécessaire à la réalisation de cette opération, de même qu'un port de communication pour le transfert du fichier vers une carte microSD.

Obtention de la dernière version du logiciel

1. La dernière version du logiciel disponible pour l'affichage peut être téléchargée à l'adresse suivante : www.mercurymarine.com. Pour déterminer la version actuelle de VesselView, mettre l'affichage multifonction sous tension. Durant la procédure de démarrage du système, la version est affichée dans le coin inférieur droit de l'écran.
2. Sur site Mercury Marine, accéder à Service and Support (Entretien et assistance), sélectionner le produit VesselView 4 et cliquer sur DOWNLOAD UPGRADE (Télécharger la mise à jour).
3. Selon les réglages de sécurité de l'ordinateur, un avertissement de sécurité peut s'afficher. Cliquez sur Allow (Autoriser) pour continuer.
4. Créer un dossier sur le disque dur pour y enregistrer le fichier.
5. En cas d'affichage d'un message offrant de sélectionner SAVE (Enregistrer) ou RUN (Exécuter), sélectionner SAVE et enregistrer le fichier sur le disque dur.

REMARQUE : Le téléchargement de ce fichier au format zip, généralement de 20 à 40 Mo, peut prendre du temps selon la connexion Internet. La durée de téléchargement estimée est de 3 à 4 heures environ avec des modems pour liaison commutée de 56K, de 10 à 15 minutes avec une connexion ADSL ou certaines configurations par câble, et de 1 à 2 minutes avec une connexion câblée haut débit.

IMPORTANT : Un fichier zip est un fichier au format compressé. L'ordinateur peut exiger le téléchargement d'une version gratuite du logiciel WinZip pour pouvoir manipuler les fichiers zip. Le logiciel WinZip peut être téléchargé gratuitement depuis le site web de WinZip : <http://www.winzip.com/index.htm>.

IMPORTANT : Certains navigateurs peuvent modifier l'extension du fichier. Veiller à ne pas modifier le nom et l'extension du fichier. Le nom de fichier doit suivre le modèle suivant : VesselView#-y.y.zz.zz-standard-3.upd. Le symbole # désigne le modèle du VesselView (7). L'expression y.y indique le numéro de la version du logiciel principale et l'expression zz.zz le numéro de version. Ne pas renommer le fichier ni changer son extension.

6. Une fois le fichier enregistré sur le disque dur, copier les fichiers sur la racine d'une carte microSD vierge de 512 Mo minimum. La racine du lecteur est le niveau le plus élevé. Le fichier ne doit pas être placé dans un dossier.

Mise à niveau de VesselView

Éléments importants à prendre en compte avant et pendant le processus de mise à niveau :

- Chaque affichage doit être mis à niveau individuellement ; il n'existe aucune fonctionnalité de réseau permettant de mettre à jour plusieurs VesselView de façon automatique et simultanée.
- Ne pas éteindre l'affichage ni commuter l'alimentation durant le processus de mise à niveau.
- Ne pas retirer la carte microSD durant le processus de mise à niveau.

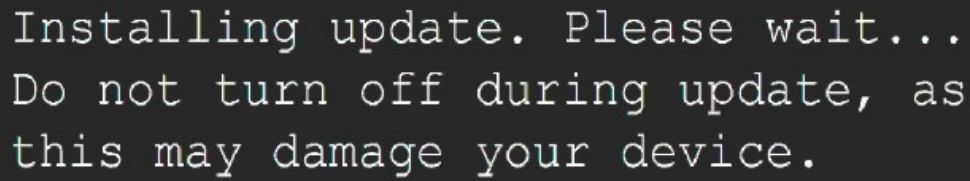
1. Vérifier que la clé de contact est sur arrêt et que VesselView n'est pas mis sous tension.

REMARQUE : Sur certaines installations, VesselView peut être mis sous tension au moyen d'un circuit spécifiquement prévu à cet effet, plutôt que par la clé de contact du circuit.

IMPORTANT : VesselView doit être hors tension depuis plus de 5 minutes avant de procéder à la mise à niveau du logiciel.

2. Insérer complètement la carte microSD dans le port du lecteur de carte, jusqu'à ce qu'elle reste en place.
3. Mettre la clé de contact sur marche et vérifier que VesselView est sous tension.
4. Laisser le système démarrer. Le processus de mise à jour est automatique.

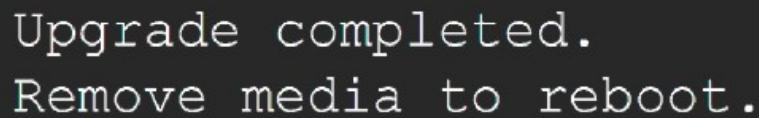
5. Ne pas mettre la clé de contact sur arrêt, mettre VesselView hors tension ni retirer la carte microSD durant le téléchargement du logiciel. Le processus de mise à jour peut prendre plusieurs minutes.



```
Installing update. Please wait...  
Do not turn off during update, as  
this may damage your device.
```

52757

6. Une fois le chargement terminé, retirer la carte microSD ; le système redémarre automatiquement afin de terminer le chargement.



```
Upgrade completed.  
Remove media to reboot.
```

52758

7. Vérifier que la bonne version du logiciel a été mise à niveau. Appuyer sur le bouton Pages et naviguer jusqu'au menu Settings (Paramètres) à l'aide de la flèche vers la droite. À l'aide du bouton Enter (Entrée) et des boutons fléchés, mettre About (À propos de) en surbrillance et ouvrir cette option. La version du logiciel actuelle est indiquée.

Section 2 - Démarrage du système

Table des matières

Démarrage initial.....	8	Units Setup (Configuration des unités).....	11
Écran de démarrage.....	8	Écrans de démarrage.....	11
Assistant Installation.....	8	Démarrage.....	11
Importation de la configuration	9	Moteur arrêté, allumage sur marche	11
Configuration des moteurs.....	9	Moteur tournant au ralenti	11
Type de moteur	9	Panne de moteur.....	12
Témoin d'anomalie	9	Navigation parmi les pannes	12
Nombre de moteurs	9	Maintenance planifiée du moteur.....	13
Configuration de l'affichage.....	9	Analyse du système – Rapport d'analyse.....	14
Configuration du dispositif.....	10	Erreurs de communication	15

Démarrage initial

VesselView doit être programmé pour la personnalité du bateau. La personnalité du bateau peut être créée selon trois méthodes différentes : à l'aide de Mercury Marine G3, d'une carte microSD sur laquelle l'équipementier a enregistré les données ou par le biais d'un système de menu embarqué. La personnalité du bateau peut notamment inclure : le nombre de moteurs, le nombre de barres, le nombre et le type de réservoirs, ainsi que le type de capteurs installés sur le bateau.

- Dans le cas où une personnalité a été chargée à partir de G3 ou d'une carte microSD, sur une installation à affichage unique, aucune boîte de dialogue de configuration ou d'installation ne s'affiche.
- Dans le cas où plusieurs affichages VesselView sont installés, ces dispositifs sont automatiquement identifiés. Une fenêtre contextuelle indiquant l'installation de plusieurs dispositifs s'affiche. Le nombre de postes et d'affichages doit être sélectionné par le biais d'invites affichées à l'écran.
- Si aucune personnalité n'a été chargée dans le produit, VesselView applique la configuration par défaut en se basant sur les éléments identifiés lors de l'interrogation du protocole SmartCraft pour le moteur et le type d'embase. Le système de menu embarqué permet une personnalisation plus poussée.

Écran de démarrage

Un écran de démarrage Mercury s'affiche lorsque la clé de contact est mise sur marche. Le nombre d'heures de fonctionnement du moteur s'affiche pour 2 moteurs au maximum. Le nombre d'heures peut aller jusqu'à 9 999 heures. La version du logiciel est indiquée dans le coin inférieur droit de l'écran. Dans le cas d'ensembles de propulsion dotés d'un système de contrôle des émissions, une icône de moteur s'affiche dans le coin inférieur gauche de l'écran.



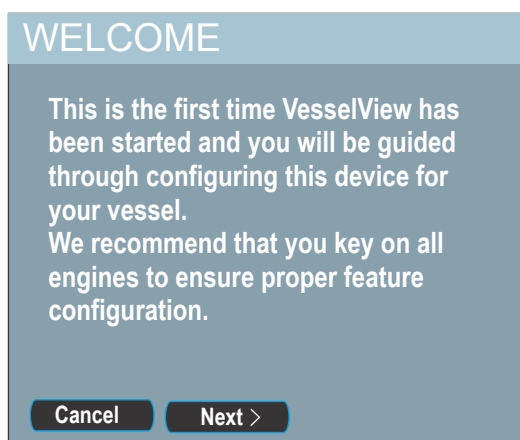
51617

Écran de démarrage Mercury

Assistant Installation

L'Assistant Installation guide le pilote 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.

1. Mettre toutes les clés de contact sur marche. 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.



50054

2. Appuyer sur le bouton fléché vers la droite pour poursuivre l'importation de la configuration d'une carte microSD ou appuyer sur le bouton fléché vers la gauche pour annuler l'option.

REMARQUE : Si l'option d'Assistant Installation est annulée, VesselView doit être configuré manuellement.

Importation de la configuration

IMPORTANT : L'option de configuration de l'importation doit être utilisée uniquement par un équipementier ou un revendeur agréé. Cette option permet d'importer les paramètres enregistrés sur une carte microSD. Une carte microSD peut contenir plusieurs fichiers de données.

1. Insérer la carte dans le port de lecture de carte.
2. À l'aide du bouton fléché vers la gauche ou la droite, mettre l'option Import (Importer) en surbrillance sur l'écran, puis appuyer sur Enter (Entrée).
3. À l'aide du bouton fléché vers la gauche ou la droite, mettre la configuration à importer en surbrillance, puis appuyer sur Enter (Entrée).
4. À l'aide du bouton fléché vers la gauche ou la droite, mettre Import (Importer) en surbrillance et appuyer sur Enter (Entrée).
5. L'écran demande au pilote s'il souhaite remplacer les paramètres existants par le nouveau fichier. Si Yes (Oui) est sélectionné, l'affichage multifonction télécharge le fichier et redémarre. Si No (Non) est sélectionné, le pilote revient à l'écran précédent et peut, à l'aide du bouton fléché vers la gauche ou la droite, mettre Next (Suivant) en surbrillance pour passer à la configuration du moteur.
6. Une fois le téléchargement de la configuration terminé, retirer la carte microSD.
IMPORTANT : Ne pas retirer la carte tant que le processus d'importation n'est pas terminé.
7. En l'absence de fichier de configuration ou de carte dans le port, mettre Next (Suivant) en surbrillance et appuyer sur Enter (Entrée).
8. 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 terminée.

Configuration des moteurs

Suite à une réinitialisation de l'intégralité du système ou si VesselView a été initialement installé sans fichier de personnalité fourni par l'équipementier/le revendeur, le produit utilise une configuration par défaut basée sur les résultats de l'interrogation du protocole SmartCraft pour le moteur et le type d'embase. Il est également possible de sélectionner manuellement le type de moteur, le témoin d'anomalie et le nombre de moteurs.

Type de moteur

À l'aide du bouton Page, des boutons fléchés et du bouton Enter (Entrée), sélectionner le type d'ensemble de propulsion installé. La liste suivante répertorie les différents ensembles de propulsion disponibles.

Type de moteur	
Hors-bord à essence deux temps	Gas Inboard (Moteur à essence inboard)
Hors-bord à essence quatre temps	Moteur à essence Verado
Gas Sterndrive No Troll (Moteur à essence à transmission en Z, pêche à la traîne exclue)	Diesel Sterndrive No Troll (Moteur diesel à transmission en Z, pêche à la traîne exclue)
Gas Inboard No Troll (Moteur à essence inboard, pêche à la traîne exclue)	Diesel Inboard No Troll (Moteur diesel inboard, pêche à la traîne exclue)
Embase de jets à essence	Diesel Sterndrive (Moteur diesel à transmission en Z)
Gas Sterndrive (Moteur à essence à transmission en Z)	Diesel Inboard (Moteur diesel inboard)

Témoin d'anomalie

Le témoin d'anomalie peut être utilisé pour les ensembles de propulsion dotés d'un système de commande de moteur numérique. Le témoin d'anomalie est désactivé par défaut.

Nombre de moteurs

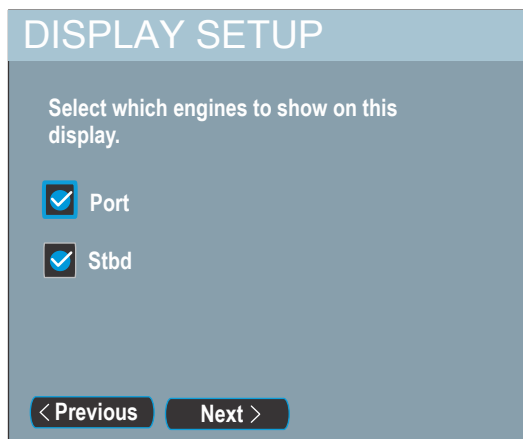
VesselView4 peut afficher jusqu'à deux ensembles de propulsion essence ou diesel.

Configuration de l'affichage

L'écran de 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 selon leur emplacement physique, 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 collectives telles que le débit total de carburant et l'autonomie de tous les moteurs mais n'affiche des données spécifiques que pour le moteur sélectionné à l'affichage.

Section 2 - Démarrage du système

1. À l'aide des boutons fléchés, mettre l'emplacement du moteur en surbrillance. Appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour l'activer ou le désactiver. VesselView ne peut afficher que des informations relatives à un maximum de deux moteurs.



50722

2. Appuyer sur le bouton fléché pour mettre en surbrillance le moteur à afficher, puis appuyer sur Enter (Entrée). Les informations suivantes décrivent les différentes options possibles en fonction du 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. Appuyer sur le bouton fléché pour mettre Next (Suivant) en surbrillance et poursuivre la configuration du dispositif.

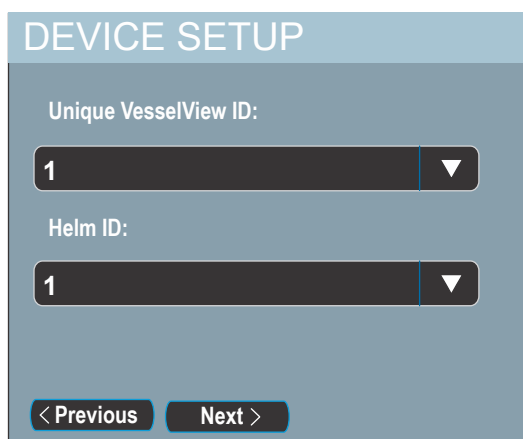
Configuration du dispositif

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 Enter (Entrée) pour accéder à l'option UNIQUE VESSELVIEW ID (Identifiant unique de VesselView).

REMARQUE : Sélectionner l'identifiant selon la position d'installation du VesselView (l'ordre ascendant de barres est recommandé).



50750

2. Appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour accéder à l'option Unique VesselView ID (Identifiant VesselView unique). À l'aide du bouton fléché, mettre le numéro de l'identifiant en surbrillance et appuyer sur Enter (Entrée). Choisir un chiffre différent de ceux affectés à toute autre unité VesselView installée.
3. Appuyer sur le bouton fléché pour mettre l'option HELM ID (Identifiant de barre) en surbrillance et appuyer sur Enter (Entrée).

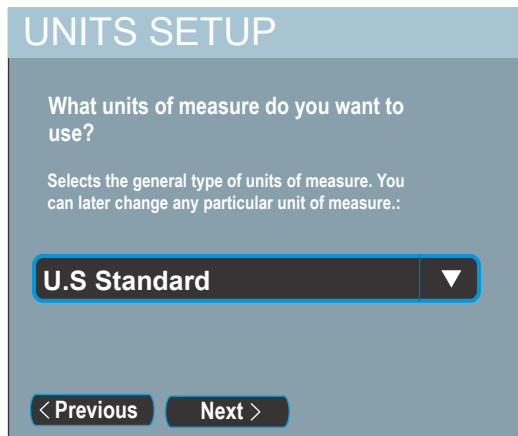
REMARQUE : Utiliser 1 pour un bateau à barre unique. Si un bateau est doté de plusieurs unités VesselView installées au niveau de différentes barres, le numéro de l'identifiant représente l'emplacement de la barre. L'ordre ascendant de barres est recommandé.
4. Appuyer sur le bouton fléché pour mettre l'identifiant de barre en surbrillance et appuyer sur Enter (Entrée).

- Appuyer sur le bouton fléché pour mettre Next (Suivant) en surbrillance, appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour passer à l'option UNITS SETUP (Configuration des unités).

Units Setup (Configuration des unités)

L'option UNITS SETUP (Configuration des unités) permet de choisir le système de mesure à utiliser : impérial (US) ou métrique. Une fois cette configuration terminée, il est possible de modifier le type de mesure dans le menu Settings (Paramètres). La modification des unités depuis le menu Settings (Paramètres) est traitée dans une autre section de ce manuel.

- Appuyer sur le bouton Enter (Entrée) et, à l'aide du bouton fléché, mettre le type de mesure souhaité en surbrillance.
- Appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour confirmer la sélection, puis mettre Next (Suivant) en surbrillance à l'aide du bouton fléché. Appuyer sur le bouton Enter (Entrée)



50822

- L'écran affiche un message indiquant que les configurations sont presque terminées et qu'elles peuvent être modifiées à tout moment dans le menu Settings (Paramètres). Appuyer sur Enter (Entrée) pour terminer la configuration ou revenir aux différentes étapes de configuration à l'aide du bouton fléché.
- Après avoir appuyé sur Enter (Entrée), l'écran Network (Réseau) s'affiche pour indiquer que les sources de données n'ont pas été configurées et demande au pilote de configurer les sources. À l'aide des boutons fléchés, mettre OK ou Cancel (Annuler) en surbrillance.
- Sélectionner OK ; l'écran s'ouvre et le système sélectionne automatiquement les données. Tous les produits de réseau CAN et NMEA 2K du bateau doivent être mis sous tension.
- Une barre de progression indique le temps écoulé de la sélection automatique.

Écrans de démarrage

Démarrage

Lors du démarrage après la séquence d'écrans de démarrage, l'affichage principal est chargé et toutes les données ainsi que tous les graphiques seront actifs. Deux cas de figure sont possibles : moteurs à l'arrêt ou moteur en marche. Le tableau et les informations ci-dessous expliquent les séquences d'évolution des zones de données persistantes et contextuelles.

État du moteur	Zone de données contextuelles
Moteur arrêté, clé de contact sur marche	Message de bonne gestion
Démarrage du moteur	Analyse du système en cours, affichage d'une hélice animée
Moteur tournant au ralenti	L'hélice vire au vert
Moteur tournant en prise	Données contextuelles intelligentes de niveau 1

Moteur arrêté, allumage sur marche

L'écran du message de bonne gestion Mercury s'affiche dans la zone des données contextuelles lorsque l'allumage est sur marche et que les moteurs ne tournent pas. Toutes les fonctions sont disponibles et aucune donnée moteur n'est affichée.

- Les messages sont sélectionnés de manière aléatoire. Exemples : Disposez-vous de dispositifs de flottaison ? Mercury vous rappelle de naviguer en toute sécurité.
 - Le système de bonne gestion répertorie les éléments sujets à modification selon le type de moteur ou la configuration de la personnalité.

Moteur tournant au ralenti

Lorsque le moteur tourne, une hélice verte s'affiche dans la zone contextuelle de l'affichage une fois le rapport d'analyse du système terminé.

Section 2 - Démarrage du système

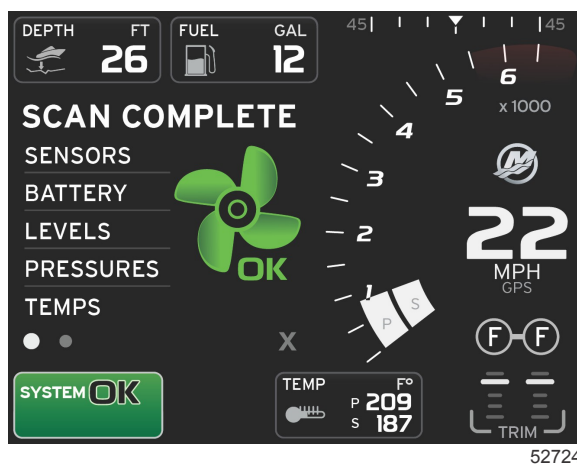
- Dans la zone de données contextuelles de l'écran figurent une hélice animée et une barre de progression pour indiquer qu'une analyse est en cours.



Analyse du système

- a - Hélice animée
- b - Barre de progression

- Si le moteur est mis en prise à n'importe quel moment, l'analyse du système est interrompue ; l'hélice devient verte et des données contextuelles intelligentes de niveau 1 s'affichent.
- Une fois l'analyse terminée, plusieurs fenêtres contextuelles peuvent s'afficher : engine faults (pannes moteurs), maintenance reminders (rappels de maintenance), communication errors (erreurs de communication), system OK scan report (rapport d'analyse de système OK).



Analyse terminée

Panne de moteur

Si une panne du moteur est détectée durant une analyse de système, la zone de données contextuelles affiche une description dans un écran de panne de couleur vive. La couleur de l'écran de panne dépend du type de panne détecté. Le coin inférieur gauche de la barre d'état système change en fonction de la panne affichée.

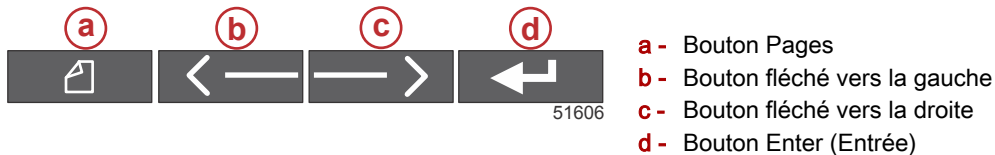


- a - Icône de panne avec intitulé de panne
- b - Texte court ou texte de référence
- c - Emplacement de la panne du moteur
- d - Texte relatif à l'action
- e - Nombre de pannes

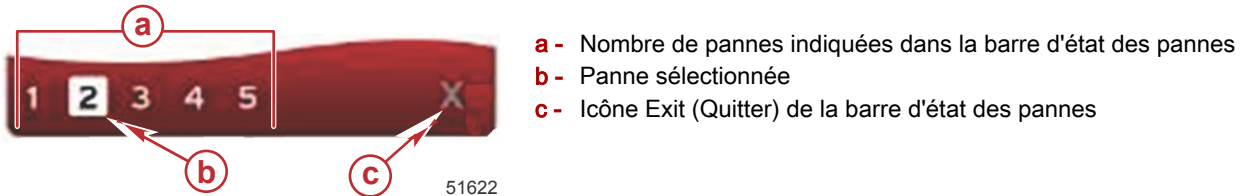
Navigation parmi les pannes

Toute panne détectée sera identifiée par un numéro en bas de la barre d'état contextuelle des pannes.

1. La zone de sélection indique par défaut le premier numéro.
2. Appuyer sur le bouton fléché vers la gauche ou la droite pour passer chaque panne en revue.



3. La panne sélectionnée sera identifiée par un numéro noir sur fond blanc.
4. L'affichage de la panne sélectionnée alternera entre le numéro de panne et le symbole plus (+) pour indiquer l'existence de données supplémentaires à afficher.

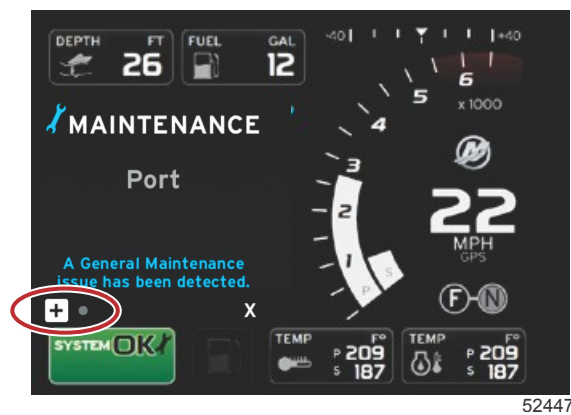


5. Lorsque le symbole positif (+) est disponible, appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour afficher les données supplémentaires relatives à cette panne.
6. Lorsque les données supplémentaires s'affichent sur plusieurs pages, la barre d'état des pannes correspondant aux pannes affiche un ou plusieurs cercles. Le cercle correspondant à la page sélectionnée est blanc. Une description longue de la panne est affichée dans cette zone.
7. Pour quitter la barre d'état des pannes, mettre le X de la barre d'état des pannes en surbrillance à l'aide du bouton gauche ou droit. Appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour quitter la barre d'état des pannes et revenir à la barre d'état système.

Maintenance planifiée du moteur

Si un rappel de maintenance est détecté durant une analyse du système, la zone de données contextuelles affiche une description dans un écran de couleur vive. Le coin inférieur gauche de la barre d'état système change en fonction de la panne affichée. Faire preuve de bon sens pour protéger l'investissement réalisé et vérifier l'huile moteur régulièrement, avant chaque utilisation de préférence.

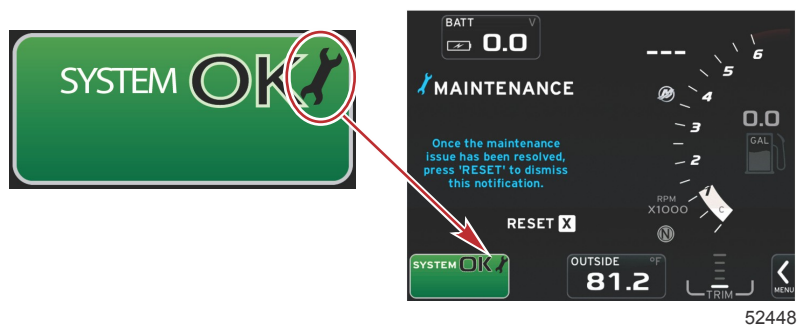
1. Une fois l'intervalle d'entretien programmé entièrement écoulé, la zone de données contextuelles affiche un rappel d'entretien général invitant le pilote à procéder à l'entretien planifié.



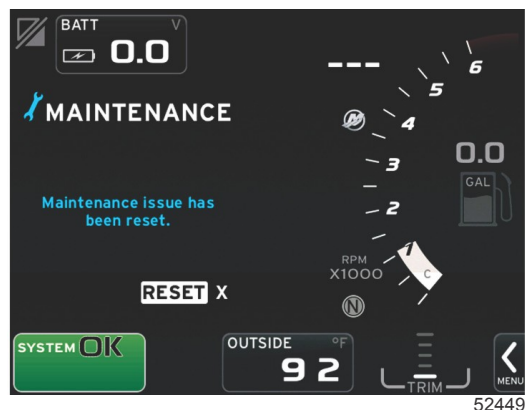
2. Cliquer sur l'icône + pour développer le texte. Le pilote peut réinitialiser l'intervalle d'entretien à 100 % ou de quitter l'écran.

Section 2 - Démarrage du système

REMARQUE : L'icône de rappel d'entretien en forme de clé est affichée dans la barre d'état système jusqu'à ce que la panne soit supprimée du système.



- Une fois le rappel d'entretien réinitialisé, l'icône en forme de clé ne s'affiche plus dans la barre d'état système.



Analyse du système – Rapport d'analyse

Lorsqu'une analyse du système ne détecte aucune panne, aucun rappel d'entretien ni aucune erreur de communication, le message SCAN COMPLETE (Analyse terminée) s'affiche dans la zone de données contextuelles avec un rapport et un message de bonne gestion. Le rapport d'analyse est affiché jusqu'à ce que le moteur soit mis en prise ; le pilote peut également mettre le X en surbrillance à l'aide du bouton fléché vers la droite ou la gauche et appuyer sur le bouton Enter (Entrée).

- Les messages de bonne gestion sont sélectionnés de manière aléatoire. Exemples : Disposez-vous de dispositifs de flottaison ? Mercury vous rappelle de naviguer en toute sécurité.
 - Le système de bonne gestion répertorie les éléments sujets à modification selon le type de moteur ou la configuration de la personnalité.



Analyse terminée



Message de bonne gestion

Erreurs de communication

Lorsqu'une erreur de communication est détectée lors de l'analyse du système, l'analyse est interrompue et toutes les zones de données s'affichent avec des lignes en pointillés. La barre d'état système devient grise, avec une croix dans un cercle rouge, et un texte indiquant Comm. Error (Erreur de communication) s'affiche.



Erreur de communication

Notes :

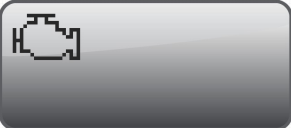
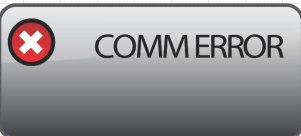




Section 3 - Données contextuelles

Table des matières

Fonctionnalité de la barre d'état système.....	18	Sélection des données contextuelles finales	20
Navigation dans l'affichage de données contextuelles.....	19	Icônes de la barre de défilement.....	21
Fonctionnalité de la barre de défilement.....	19	Agrandissement des zones de données persistantes.....	22
Activation de la barre de défilement et navigation	19	Auto Cycle (Cycle automatique)	22
Zone de données contextuelles	20		

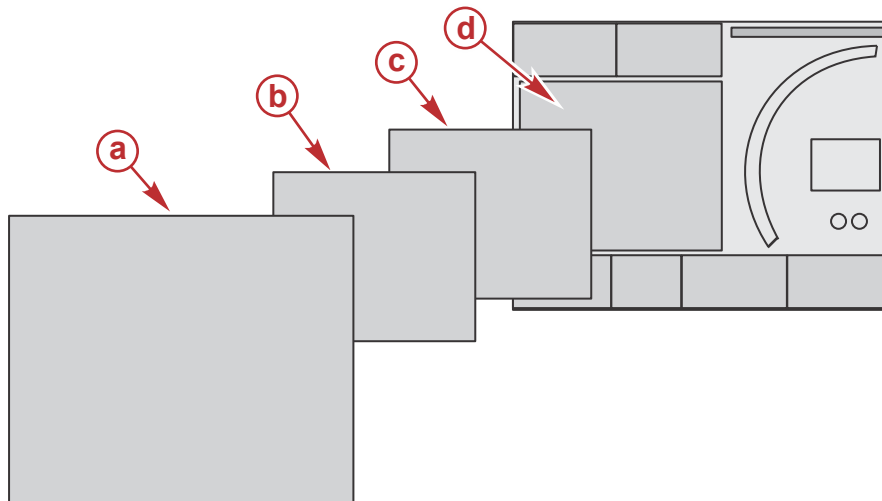
Fonctionnalité de la barre d'état système

La barre d'état système permet de communiquer des informations spécifiques concernant le moteur et les modes actifs. Elle est toujours présente dans le coin inférieur gauche de l'écran principal, sauf en cas d'affichage d'un écran contextuel d'avertissement plein écran. Sa couleur, son icône et le texte qu'elle contient varient selon l'état du système, les avertissements, les messages d'entretien et les modes actifs. La personnalité du bateau et le type d'installation de l'ensemble de propulsion ont un effet direct sur les icônes qui s'affichent dans la barre d'état système. Le tableau suivant ne répertorie pas toutes les icônes disponibles.

Exemples de barre d'état système	
 <p>51875</p>	<p>icône du moteur lorsque l'allumage est sur marche. Cette icône est visible uniquement si l'ensemble de propulsion est doté d'un dispositif de contrôle des émissions.</p>
 <p>52099</p>	<p>Erreur de communication lorsque l'allumage est mis sur marche. L'ensemble de propulsion ne communique pas par l'intermédiaire du réseau CAN.</p>
 <p>52100</p>	<p>Indique que chaque composant relié au réseau CAN fonctionne conformément aux paramètres de fonctionnement normaux.</p>
 <p>52101</p>	<p>Une icône d'avertissement indique une panne.</p>
 <p>52102</p>	<p>Avertissement indiquant que la procédure de diagnostic embarqué du moteur tribord a détecté une panne. Tous les autres emplacements de moteur sont similaires.</p>
 <p>52104</p>	<p>Suivi des points de cheminement en pilotage automatique. La couleur orange indique que le suivi des points de cheminement est actif et contrôlé par ordinateur. Si le suivi des points de cheminement en pilotage automatique est en mode veille (inactif), le champ est grisé. Cette variation de schéma de couleur est identique pour toutes les fonctions de pilotage automatique.</p>

Navigation dans l'affichage de données contextuelles

Parmi les données contextuelles figurent la progression de l'analyse de démarrage, les messages de bonne gestion, le calendrier d'entretien et les avertissements. Les données contextuelles spécifiques sont affichées lors d'événements à des niveaux prédéfinis. Ces événements peuvent s'inscrire dans le cadre de l'évolution du démarrage, des modifications apportées à l'ensemble de propulsion ou la survenue de tout avertissement.



51654

Définition de la progression des événements de niveau contextuels	
a	Le Niveau 4 est un événement plein écran qui se produit lorsque des avertissements contextuels surviennent.
b	Le Niveau 3 est un événement de taille écran normal qui se produit lors du changement des messages contextuels relatifs à l'ensemble de propulsion ou au bateau. Ces changements peuvent porter notamment sur le trim, la navigation, le système ECO et le carburant.
c	Le Niveau 2 est un événement de taille écran normal pour tous les panneaux contextuels.
d	Le Niveau 1 est un événement de taille écran normal pour toutes les données contextuelles, notamment celles de l'analyse du système de démarrage.

Fonctionnalité de la barre de défilement

La barre de défilement permet d'accéder à des éléments d'icône actuellement non affichés dans la zone de données contextuelles de l'écran. L'élément d'icône est masqué jusqu'à ce qu'il soit activé et s'affiche pendant toute la durée spécifiée par le pilote dans le menu Settings (Paramètres). Si aucune activité n'a été enregistrée pendant plus de cinq secondes, l'élément d'icône présent dans la zone de données contextuelles se désactive. Lorsqu'elle est active, la zone de données contextuelles change d'aspect et indique le nom de l'icône, ainsi que les données relatives à cette fonctionnalité.

Activation de la barre de défilement et navigation

1. Appuyer sur le bouton Pages pour activer le menu de la barre de défilement.
2. À l'aide des boutons fléchés vers la gauche ou la droite, mettre en surbrillance l'icône à afficher. Une zone bleue met en surbrillance l'icône de la barre de défilement à sélectionner.

REMARQUE : Une icône fléchée s'affiche sur la gauche et la droite de la barre de défilement. Lorsqu'une seule icône de flèche est visible, déplacer la sélection à l'aide du bouton fléché indiqué. Lorsque les deux flèches sont visibles, le pilote peut utiliser l'un ou l'autre des boutons fléchés.



- a** - Icône sélectionnée
- b** - Flèches de la barre de défilement

Zone de données contextuelles

Durant le processus de navigation à l'aide de la barre de défilement, si l'icône est en surbrillance et si le bouton Enter (Entrée) n'est pas pressé, la zone de données contextuelles change d'aspect et affiche l'icône, le nom de celle-ci, ainsi qu'une description de ses fonctions. La zone de données contextuelles affiche ces informations pendant une courte période uniquement.

Sélection des données contextuelles finales

Une fois l'icône sélectionnée, appuyer sur le bouton Enter (Entrée). L'icône s'affiche à côté de la barre d'état système ; la zone de données contextuelles affiche l'ensemble des données relatives à cette sélection.

Icônes de la barre de défilement



51996

Description de l'icône	
a	Temperature (Température) – affiche les valeurs de température ambiante et du moteur : huile, eau, carburant, air (collecteur). Les informations disponibles dépendent de l'ensemble de propulsion.
b	Pressure (Pression) – affiche les valeurs de pression du moteur : eau, huile, carburant, suralimentation. Les informations disponibles dépendent de l'ensemble de propulsion.
c	Voltage (Tension) – affiche des valeurs de batterie pour tous les moteurs.
d	Tanks (Réservoirs) – affiche les données relatives aux réservoirs embarqués du bateau : carburant, eau, eaux usées, huile (deux-temps uniquement), contenance.
e	Trip Log (Journal des sorties) – affiche les données de déplacements enregistrées : distance totale, durée totale, vitesse moyenne, consommation moyenne de carburant. Les données enregistrées dans le journal des sorties peuvent être effacées et remises à zéro.
f	Generator (Générateur) – affiche les données que le générateur peut envoyer par le biais d'un réseau CAN exécutant le protocole J1939 ou NMEA 2000 : état actuel (marche/arrêt), tension (c.a./c.c.), hertz, heures, pression d'huile, température de l'eau.
g	Smart Tow – active les profils Smart Tow à des fins de sélection. Les profils peuvent être modifiés.
h	Troll Control (Commande de pêche à la traîne) – active la commande moteur de bas régime. Peut servir à réguler le régime moteur.
l	Fuel Management (Gestion du carburant) – affiche les statistiques du système de carburant : économie actuelle, économie moyenne, volume consommé par heure, capacité totale, carburant consommé.
j	Autopilot (Pilote automatique) – affiche les données relatives au pilote automatique
k	Eco (Économie) – affiche des informations qui guident le pilote de sorte à obtenir la meilleure position de trim et le meilleur régime moteur possibles pour optimiser sa consommation de carburant.
l	Navigation – affiche les données relatives au système de navigation installé : cap au compas, longitude et latitude, délai jusqu'au point de cheminement (TTW), relèvement jusqu'au point de cheminement (BTW), distance jusqu'au point de cheminement (DTW), route sur le fond (COG).
m	Expand (Développer) – défile parmi les écrans de données sélectionnés.
n	Trim and Tabs (Trim et dérives) – affiche la position du trim de l'embase et la position des dérives. Pour que cette fonction puisse afficher des informations, un capteur doit être installé sur les dérives.
o	Performance – affiche des données de performance avancées : performances de pointe (régime/vitesse), pouces par tour d'hélice.
p	Engine Data (Données moteur) – affiche des informations supplémentaires sur le moteur : température du collecteur, pourcentage d'accélération, charge du moteur, pression de suralimentation du collecteur. Les informations disponibles dépendent de l'ensemble de propulsion.
q	Cruise Control (Régulateur de vitesse) – active le régulateur de vitesse. Permet au pilote de contrôler le bateau en régulant sa vitesse ou le régime moteur. Le régulateur de vitesse du bateau nécessite la présence d'un capteur au niveau de la roue à aubes ou d'un GPS.
r	Settings (Paramètres) – principal emplacement où le pilote peut activer ou désactiver les données, modifier la tolérance (\pm) des données du capteur, sélectionner les préférences relatives aux valeurs affichées (métrique/impérial/nautique) et rétablir les valeurs d'usine par défaut. Remarque – La restauration des paramètres d'usine par défaut a pour effet d'effacer tous les paramètres personnalisés.

Agrandissement des zones de données persistantes

Les zones de données peuvent être agrandies en mettant en surbrillance l'icône d'agrandissement (X-PAND) et en appuyant sur le bouton Enter (Entrée).

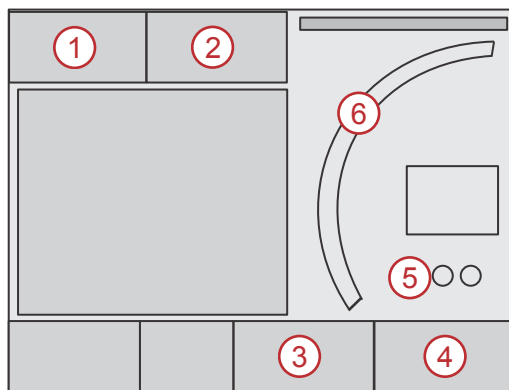


52094

Icône Agrandissement

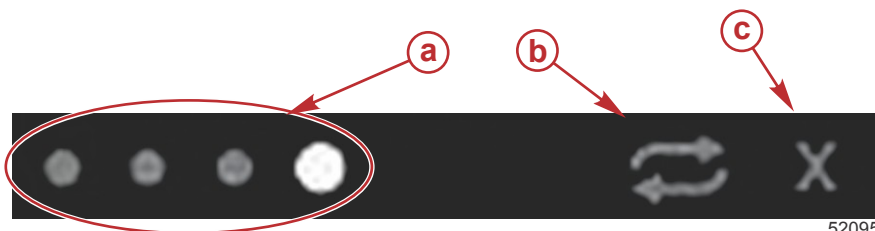
Une fois l'icône activée, la zone de données contextuelles comporte des données agrandies en provenance de la zone de données affichée active. Le pilote peut agrandir jusqu'à 6 zones de données, en procédant une par une, et les ordonner dans l'ordre chronologique, comme indiqué sur l'illustration suivante. Les zones de données 3 et 4 affichent uniquement les données optionnelles sélectionnées par le pilote.

REMARQUE : Par défaut, le réglage de trim et des dérives ne s'agrandit que si ceux-ci sont activés au moyen de commandes externes. S'ils sont activés, une fenêtre contextuelle contenant des instructions et des informations s'affiche. Les fenêtres contextuelles relatives au trim et aux dérives peuvent être désactivées dans le menu Settings (Paramètres).



52093

Chaque zone de données est associée à son propre indicateur de page dans le coin inférieur gauche de la zone de données contextuelles. À l'aide des boutons fléchés, naviguer vers les différentes pages ou sélectionner l'icône Auto Cycle (Cycle automatique) ou l'icône Exit (Quitter). Appuyer sur le bouton Enter (Entrée) lorsque l'icône Auto cycle (Cycle automatique) ou l'icône Exit (Quitter) sont en surbrillance.



52095

- a - Indicateurs de page
- b - Icône Auto Cycle (Cycle automatique)
- c - Icône Exit (Quitter)

Auto Cycle (Cycle automatique)

- Lorsque l'option Auto Cycle (Cycle automatique) est sélectionnée mais qu'elle n'est pas active, l'icône s'affiche sur un fond blanc.
- Appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour activer le cycle automatique. L'icône s'affiche sur un fond bleu avec des flèches blanches jusqu'à ce que le cycle automatique soit désactivé. La durée par défaut du cycle automatique est de 5 secondes par page ; cette durée peut être modifiée dans le menu Settings (Paramètres).
- Lorsque le cycle automatique est actif, les boutons fléchés ne sont pas disponibles. Mettre l'une des pages en surbrillance et appuyer sur le bouton Enter (Entrée). Le cycle automatique reste activé, mais il n'est pas visible. Pour revenir au cycle automatique, mettre l'icône Auto cycle (Cycle automatique) en surbrillance et appuyer sur le bouton Enter (Entrée).
- Pour désactiver le cycle automatique, mettre le X en surbrillance et appuyer sur le bouton Enter (Entrée). L'écran quitte la zone de données contextuelles.

Section 4 - Configuration et étalonnages

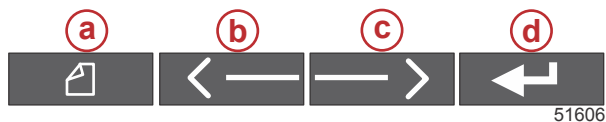
Table des matières

Navigation dans le menu Settings (Paramètres).....	24	Alarmes.....	28
Navigation dans le menu.....	24	Unités.....	28
System (Système).....	24	Réservoirs.....	28
Préférences.....	24	Étalonnage de réservoir – Par défaut	28
Bateau.....	25	Étalonnage de réservoir – Avancé	28
SmartCraft.....	25	Network (Réseau).....	29
Liaisons simples.....	27	Personality File (Fichier personnalité).....	29

Navigation dans le menu Settings (Paramètres)

Navigation dans le menu

1. Appuyer sur le bouton Pages.
2. Appuyer plusieurs fois sur le bouton fléché vers la droite jusqu'à ce que la dernière icône soit mise en surbrillance. La dernière icône correspond au menu Settings (Paramètres).
3. Appuyer sur le bouton Enter (Entrée).
4. Appuyer sur les boutons fléchés vers la gauche ou vers la droite pour naviguer parmi les pages.
5. Appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour accéder au menu.
6. Après avoir modifié les paramètres, appuyer plusieurs fois sur le bouton Pages pour revenir à l'icône Réglages.



- a - Bouton Pages
- b - Bouton fléché vers la gauche
- c - Bouton fléché vers la droite
- d - Bouton Enter (Entrée)

System (Système)

Le menu System (Système) permet au pilote de formater la date et l'heure, d'activer ou de désactiver les avertisseurs sonores ou les vibreurs, de modifier différents paramètres d'éclairage, d'importer un graphique afin de personnaliser l'écran de démarrage, d'activer le programme de simulation (généralement effectué au niveau de la concession) et d'identifier la version du logiciel.

Le symbole « supérieur à » (>) indique des options de menu supplémentaires.

Systems (Systèmes)		
Language (Langue)	Sélectionner la langue souhaitée	—
Time (Date/Heure) >	Modifier le format de date/heure La mise à jour automatique de la date et de l'heure s'effectue uniquement si un système GPS est connecté.	—
Buzzer (Vibreur) >	Tonalité des touches >	Off (Désactivé), Quiet (Discret), Normal, Loud (Niveau sonore élevé)
	Alarm Beeps (Tonalités d'alarme)	activé (coché), désactivé (décoché)
Backlight (Rétroéclairage) >	Level (Niveau) >	0–100 %
	Night Mode (Mode nocturne)	activé (coché), désactivé (décoché)
	Network Update (Mise à jour du réseau)	activé (coché), désactivé (décoché)
	Local Gain (Gain local) >	0–100 %
Image Viewer (Visionneuse d'image) >	SD Card Selection (Sélection de carte SD)	—
Simulate (Simuler)	Activé (coché), désactivé (décoché)	—
Restore Defaults (Rétablissement des paramètres par défaut)	All Settings (Tous les paramètres), Engine Limits (Limites du moteur), Alarm History (Historique d'alarme)	—
About (À propos de)	Display Software Version (Afficher la version du logiciel)	—

Préférences

Le menu Preferences (Préférences) permet au pilote de :

- Sélectionner les moteurs à déplacer, le numéro de barre, le numéro de dispositif et la visibilité de l'affichage au niveau de la barre
- Activer la lecture de la sonde de température ambiante
- Configurer l'intervalle de cycle automatique
- Désactiver ou activer les écrans contextuels de pilotage automatique ou de Skyhook
- Activer ou désactiver les zones de données
- Activer ou désactiver les fenêtres contextuelles d'avertissement
- Régler le délai de masquage automatique de la barre de défilement et sélectionner les icônes de la barre de défilement à afficher.
- Activer ou désactiver la liste de vérification au démarrage
- Activer ou désactiver l'affichage de dérive et de trim
- Sélectionner le type de régulation de vitesse ou de commande SmartTow.

Le symbole « supérieur à » (>) indique des options de menu supplémentaires.

Préférences (Préférences)		
Engines (Moteurs) >	Activer (coché) ou désactiver (décoché) le moteur à afficher	—
Helm Number, Device Number (Numéro de barre, Numéro de dispositif) >	Sélectionner l'emplacement des barres sur VesselView (à spécifier en cas d'installation de plusieurs VesselView) Sélectionner un numéro de dispositif unique (à indiquer si plusieurs VesselView sont installés)	—
Visible from Helm (Visible depuis la barre) >	Activé (coché) ou désactivé (décoché)	—
Ambiant Temperature Sensor (Sonde de température ambiante) >	Activée (coché) ou désactivée (décoché)	—
Auto-cycle Interval (Intervalle de cycle automatique) >	1, 5 ou 10 secondes	—
Pop-ups (Fenêtres contextuelles) >	Trim	Activé (coché) ou désactivé (décoché)
	Trim popup time (Délai d'affichage de fenêtres contextuelles)	Sélectionner 2, 5, 10 secondes
Data Boxes (Zones de données) >	REMARQUE : Les zones de données disponibles dépendent de l'ensemble de propulsion. Sélectionner les options à afficher.	—
Scroller Bar (Barre de défilement) >	Auto-hide delay (Délai de masquage automatique) >	Sélectionner 5, 10, 15 ou 30 secondes
	Item Visibility (Visibilité des éléments) >	Activé (coché) ou désactivé (décoché) ; X-PAND (Agrandir), températures (Températures), pression (Pression), tanks (Réservoirs), voltages (Tensions), fuel (Carburant), ECO, cruise (Régulateur de vitesse), navigation, trip log (Journal des sorties), SmartTow, troll control (Commande de pêche à la traîne), engine (Moteur), generator (Générateur), performance (Performances), trim and tabs (Trim et dérives), Autopilot (Pilote automatique)
Startup checklist (Liste de contrôle de démarrage)	Activée (coché) ou désactivée (décoché)	—
Show tabs (Afficher les dérives)	Activé (coché) ou désactivé (décoché)	—
Show trim (Afficher le trim)	Activé (coché) ou désactivé (décoché)	—
Show steering (Afficher la direction)	Activé (coché) ou désactivé (décoché)	—

Bateau

Le bateau permet au pilote de spécifier le nombre de moteurs, le nombre de réservoirs de carburant et la contenance totale en carburant. La contenance en carburant peut également être réinitialisée après avitaillement.

Le symbole « supérieur à » (>) indique des options de menu supplémentaires.

Bateau		
Setup (Configuration) >	Vessel Setup (Configuration du bateau) >	Number of engines, number of fuel tanks (Nombre de moteurs, nombre de réservoirs de carburant)
		Vessel total fuel capacity (Capacité totale en carburant du bateau)
Refuel (Ravitaillement) >	Vessel Refuel (Ravitaillement du bateau) >	Indiquer la quantité de carburant ajoutée et spécifier que le réservoir est plein

SmartCraft

Le menu SmartCraft Settings (Paramètres SmartCraft) permet au pilote de :

1. Spécifier le nombre de moteurs installés sur le bateau
2. Corriger les données de capteur : profondeur, température de la mer, vitesse, direction, trim, dérives
3. Spécifier la contenance des réservoirs
4. Spécifier différentes limites contextuelles intelligentes
5. Désactiver ou activer les données prises en charge pour chaque moteur
6. Sélectionner le nombre de réseaux SmartCraft et le numéro de réseau

Le symbole « supérieur à » (>) indique des options de menu supplémentaires.

SmartCraft			
Number of engines (Nombre de moteurs) >	Sélectionner une valeur comprise entre 1 et 4	—	—
Depth Offset (Correction de profondeur) >	Calibration (Étalonnage) : offset, zero, restore (correction, remise à zéro, rétablissement)	—	—

Section 4 - Configuration et étalonnages

SmartCraft				
Sea Temperature (Température de la mer) >		Sea temperature source (Source de la température de la mer) >	None (Aucune), PCM0, PCM1, PCM2, PCM3, AirMar0, AirMar1, AirMar2, AirMar3	—
		Offset (Correction) >	Calibration (Étalonnage) : offset, zero, restore, save (correction, remise à zéro, rétablissement, enregistrement)	—
Speed (Vitesse) >		GPS source (Source GPS) >	CAN-P ou H	—
		Pitot speed source (Source de vitesse du pitot) >	None (Aucune), PCM0, PCM1, PCM2, PCM3,	—
		Pitot sensor type (Type de capteur pitot) >	100 ou 200 PSI	—
		Pitot multiplier (Multiplieur de pitot) >	Calibration (Étalonnage) : multiplier and restore (multiplicateur et rétablissement), save (enregistrement)	—
		Paddle speed source (Source de vitesse de la roue à aubes) >	None (Aucune), PCM0, PCM1, PCM2, PCM3,	—
		Paddle speed sensor (Capteur de vitesse de la roue à aubes) >	Legacy or Airmar (Existant ou Airmar)	—
		Paddle frequency (Fréquence de la roue à aubes) >	Calibration (Étalonnage) : multiplier and restore (multiplicateur et rétablissement), save (enregistrement)	—
Steering (Direction) >		Steering angle source (Source d'angle de direction) >	None (Aucune), PCM0, PCM1, PCM2, PCM3, TVM	—
		Invert steering (Inverser la direction)	Activer (cocher) pour inverser la direction ou désactiver (décocher) la spécification du moteur devant indiquer la direction	—
		Offset (Correction) >	Calibration (Étalonnage) : offset, zero, restore, save (correction, remise à zéro, rétablissement, enregistrement)	—
Tanks (Réservoirs) >	Location (Emplacement) : port (bâbord), port center (bâbord, centre), starboard center (tribord, centre), starboard (tribord) >	Tank 1 or 2 (Réservoir 1 ou 2) >	Calibration (Étalonnage) >	Empty (Vide), 1/4, 1/2, 3/4, full (Plein)
		Tank usage (Utilisation du réservoir) >	None (Non utilisé), fuel (Carburant), oil (Huile), water (Eau), waste (Eaux usées)	—
		Capacity (Contenance) >	0 à six chiffres	—
Trim >	Location (Emplacement) : port (bâbord), port center (bâbord centre), starboard center (tribord centre), starboard (tribord) >	Has trim (Avec trim)	Activer (coché) ou désactiver (décoché)	—
		Calibration (Étalonnage) >	Définir les paramètres de trim in (trim rentré), maximum trim range (plage de trim maximale), full trim out (trim complètement sorti), reset (réinitialisation), restore (rétablissement), save (enregistrement)	—
Tabs (Dérives) >	Tab source (Source de dérive) >	None (Aucune), PCM0, PCM1, PCM2, PCM3, TVM	—	—

SmartCraft				
	Starboard and port calibration (Étalonnage bâbord et tribord)	Nombre de points d'étalonnage (2 ou 3),	Définir les paramètres de dérive down (abaissée), mid range (position intermédiaire), up range (plage relevée), reset (réinitialisation), restore (rétablissement), save (enregistrement)	—
Smart contextual (Données contextuelles intelligentes) >	Enable (Activer)	Activer (cocher) ou désactiver (décocher)	—	—
	Engine running threshold (Seuil de fonctionnement du moteur) >	Définir la limite	—	—
	Slow demand threshold (Seuil de demande lente) >	Définir la limite entre 0 et 99 %	—	—
	Fast demand threshold (Seuil de demande rapide) >	Définir la limite entre 0 et 99 %	—	—
	Lever shift threshold (Seuil d'inversion du levier) >	Définir la limite entre 0 et 99 %	—	—
	Mode timer threshold (Seuil de minuteur de mode) >	Définir la limite entre 0 et 10,0 secondes	—	—
	Mode stable threshold (Seuil de mode stable) >	Définir la limite entre 0 et 10,0 secondes	—	—
	Steady state threshold (Seuil de régime régulier) >	Définir le régime par seconde	—	—
Limits (Limites) >	RPM (régime), fuel rate (consommation de carburant), coolant temp (température du liquide de refroidissement), oil temp (température d'huile), oil pressure (pression d'huile), water pressure (pression d'eau), battery voltage (tension de la batterie), intake temp (température d'admission), boost pressure (pression de suralimentation), transmission oil pressure and temperature (pression et température d'huile de transmission) >	Définir les limites : minimum, maximum, warning low (avertissement faible), warning high (avertissement élevé), reset (réinitialisation), save for each engine (enregistrer pour chaque moteur).	—	—
Supported data (Données prises en charge) >	Location (Emplacement) : port (bâbord), port center (bâbord, centre), starboard center (tribord, centre), starboard (tribord) >	Actual gear (pignon réel), boost pressure (pression de suralimentation), fuel pressure (pression de carburant), gear pressure (pression d'engrenage), gear temperature (température de pignon), load percent (pourcentage de charge), manifold temperature (température du collecteur), MIL (témoin d'anomalie), oil pressure (pression d'huile), oil temperature (température d'huile), throttle present (accélérateur présent), water pressure (pression d'eau)	Activer (cocher) ou désactiver (décocher)	—
Advanced (Configuration avancée) >	Number SmartCraft network (Nombre de réseaux SmartCraft) >	1 ou 2 Utilisé avec les bateaux comportant plusieurs réseaux SmartCraft	—	—
	Network number (Numéro de réseau) >	A ou B Permet d'identifier le réseau	—	—

Liaisons simples

Sur les bateaux dotés de jauges SC 100, les liaisons simples doivent être activées (option cochée) sous VesselView pour permettre la réception de données au niveau de la jauge SC 100.

Easy Links (Liaisons simples)		
Port, Starboard (Bâbord, Tribord) >	Engine and Transmission (Moteur et Transmission) >	Bâbord ou tribord activé (coché), désactivé (décoché)
	RPM sync (Synchronisation de régime)	Activée (cochée), désactivée (décochée)
	Fuel tank 1 (Réservoir de carburant 1)	Activé (coché), désactivé (décoché)
	Fuel tank 2 (Réservoir de carburant 1)	Activé (coché), désactivé (décoché)

Section 4 - Configuration et étalonnages

Easy Links (Liaisons simples)		
	Oil tank (Réservoir d'huile)	Activé (coché), désactivé (décoché)
	Fresh Water (Eau douce)	Activée (cochée), désactivée (décochée)
	Wastewater tank (Réservoir d'eaux usées) >	Gray tank 1 (Réservoir d'eaux grises 1), Black tank 1 (Réservoir d'eaux noires 1) activé (coché), désactivé (décoché)

Alarmes

Les alarmes permettent au pilote de vérifier l'historique de toute alarme, d'activer ou de désactiver une alarme spécifique, ou d'afficher toutes les alarmes. À l'aide des boutons fléchés, mettre l'option en surbrillance et appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour activer ou désactiver l'alarme.

Alarms (Alarmes) >	Alarm History (Historique des alarmes)	Affiche les alarmes existantes
	Alarms Settings (Paramètres de l'alarme) >	Shallow water (Eaux peu profondes), Deep water (Eaux profondes), Speed through water rationality fault (Erreur de rationalité de la vitesse-surface), Fuel remaining low (Niveau de carburant restant bas), Fuel remaining high (Niveau de carburant restant élevé) REMARQUE : Ces paramètres doivent être activés pour pouvoir recevoir des alarmes.
	Show all helm alarms (Afficher toutes les alarmes de barre)	Activé (coché), désactivé (décoché)

Unités

Les unités vous permettent de sélectionner le type de mesure pour les différents capteurs de réseau SmartCraft : English (impérial), metric (métrique), nautical (nautique), magnetic (magnétique) ou true heading (cap vrai), miles per gallon (miles par gallon), liters per kilometer (litres par kilomètre), etc.

Le symbole « supérieur à » (>) indique des options de menu supplémentaires.

Units (Unités) >	Distance >	Nautical (nautique), kilometer (kilomètre), mile
	Distance small (Faible distance) >	Feet (pieds), meter (mètres), yards (verges)
	Speed (Vitesse) >	Knots (nœuds), kilometer per hour (kilomètre/heure), miles per hour (miles/heure)
	Winds speed (Vitesse des vents) >	Knots (nœuds), kilometer per hour (kilomètre/heure), miles per hour (miles/heure), meters per second (mètres par seconde)
	Depth (Profondeur) >	Meters (mètres), feet (pieds), fathoms (brasses)
	Altitude >	Meters (mètres), feet (pieds)
	Heading (Cap) >	Magnetic (magnétique), true (vrai)
	Temperature (Température) >	Centigrade, Fahrenheit
	Volume >	Liters (litres), gallons
	Economy (Économie) >	Distance/volume, volume distance, miles per gallon (miles par gallon), gallons per mile (gallons par mile), kilometer per liter (kilomètre par litre), liter per kilometer (litre par kilomètre)
	Pressure (Pression) >	Hg, mbar, psi, kPa
	Barometric pressure (Pression barométrique) >	Hg, mbar, kPa

Réservoirs

Cinq options sont proposées pour les réservoirs : none (aucun), fuel (carburant), oil (huile) (deux-temps uniquement), water (eau), gray (eaux grises) et black (eaux noires). Chaque réservoir peut être étalonné par défaut ou en ajoutant du liquide jusqu'à un certain niveau (1/4, 1/2, 3/4, plein). L'étalonnage par défaut est normalement utilisé pour les réservoirs de forme régulière, les réservoirs d'eau, d'eaux grises ou d'eaux noires. L'étalonnage par ajout de carburant est le plus précis lorsque le bateau est à l'eau, entièrement chargé, ou si le réservoir est de forme irrégulière. La contenance de tous les réservoirs doit être saisie manuellement dans VesselView.

Étalonnage de réservoir – Par défaut

- Sélectionner Settings > SmartCraft > Tanks (Paramètres > SmartCraft > Réservoirs).
- Sélectionner le réservoir à étalonner : réservoir port (bâbord) ou starboard (tribord), 1 ou 2.
- Sélectionner le type de réservoir – none (aucun), fuel (carburant), oil (huile), water (eau), gray (eaux grises) ou black (eaux noires).
- Saisir la contenance. Pour utiliser l'étalonnage par défaut, quitter le menu. La contenance de tous les réservoirs doit être saisie manuellement.

Étalonnage de réservoir – Avancé

- Sélectionner Settings > SmartCraft > Tanks (Paramètres > SmartCraft > Réservoirs).
- Sélectionner le réservoir à étalonner : réservoir port (bâbord) ou starboard (tribord), 1 ou 2.

3. Sélectionner le type de réservoir – none (aucun), fuel (carburant), oil (huile), water (eau), gray (eaux grises) ou black (eaux noires).
4. Pour une représentation précise du niveau de carburant à l'écran, le bateau doit être dans l'eau, avec une charge normale.
5. Sélectionner Calibration (Étalonnage).
6. À l'aide des boutons fléchés, déplacer le curseur jusqu'au paramètre Capacity (Contenance) et spécifier la contenance du réservoir. Pour utiliser l'étalonnage par défaut, quitter le menu. La contenance de tous les réservoirs doit être saisie manuellement.

Network (Réseau)

1. Auto Select (Sélection automatique), Sources et Magnetic Variation (Variation magnétique) :
 - La fonction Auto Select (Sélection automatique) analyse le bus CAN et la structure NMEA des composants de rapport de données installés (en entrée et en sortie). Pour que la fonction Auto Select (Sélection automatique) puisse assimiler le rapport de données, ces éléments doivent être sous tension.
 - La fonction Sources ouvre la fenêtre Data Sources Selection (Sélection de sources de données), laquelle comporte notamment les options suivantes : GPS, Log/Timer (Journal/Minuterie) et Environment (Environnement). Chacune de ces sources de données peut être développée et modifiée. Pour ce faire, appuyer simultanément sur les boutons Pages et Enter (Entrée).
 - La fonction Magnetic Variation (Variation magnétique) peut être modifiée manuellement ou automatiquement mise à jour. La variation manuelle peut être modulée (+ ou -) d'un maximum de 5 chiffres, y compris deux décimales.
2. Device List (Liste des dispositifs) et Diagnostics :
 - Device List (Liste de dispositifs) affiche tous les composants de rapports de données de bus CAN et de structure NMEA reconnus. Une telle fonctionnalité peut s'avérer utile pour le diagnostic des erreurs de communication CAN et NMEA.
 - Diagnostics affiche les rapports de données relatifs aux erreurs et aux dépassements au niveau des communications CAN et NMEA. Une telle fonctionnalité peut s'avérer utile pour le diagnostic des erreurs de communication CAN et NMEA par un technicien qualifié.
3. Groupes :
 - Les Network Groups (Groupes de réseaux) sont des produits s'appuyant sur les sources de données du réseau N2K. Ces produits utilisent des sources de données utilisées par tous les autres produits du réseau ; ils peuvent également utiliser une source de données indépendamment des autres unités. Le pilote peut également modifier l'ensemble des affichages, de sorte qu'ils utilisent une source différente en provenance de n'importe quel affichage.
 - Il existe dix catégories de sources, notamment Compass (Boussole), Navigation et Position. Dans chacune de ces catégories, un affichage peut être défini de sorte à recevoir des données en provenance des sources dans le cadre du groupe ou indépendamment de celui-ci.
4. Damping (Amortissement)
 - La fonction Damping (Amortissement) permet au pilote de spécifier un délai compris entre 1 et 9 secondes pour la mise à jour de différents capteurs reliés à la structure NMEA ou au CAN.
5. Speed (Vitesse) :
 - La source de vitesse permet au pilote de sélectionner une stratégie ou le GPS. Strategy (Stratégie) est sélectionné par défaut.
 - Le seuil de vitesse-surface (STW [Speed through the water]) permet de faire la transition entre un type de capteur de vitesse et un autre. La configuration roue à aubes/capteur Pitot constitue la transition de seuil la plus courante. Aucune transition vers le GPS n'est disponible.
 - L'option Calibrate Paddle Speed (Étalonner la vitesse de la roue à aubes) permet au pilote d'affiner l'étalonnage de fréquence (Hz) du capteur de roue à aubes.
6. ECO Mode (Mode ECO) :
 - Eco Mode (Mode Eco) permet au pilote de modifier les fenêtres cibles au sein du programme ECO.
7. Reverse Fill Calibration (Rétablir l'étalonnage de remplissage) :
 - Permet au pilote de mettre rapidement à jour l'étalonnage de contenance du réservoir plein en fonction de la quantité de carburant ajoutée.
8. Cruise/SmartTow type (Type Régulateur de vitesse/SmartTow) :
 - Le pilote peut sélectionner manuellement Auto, RPM (Régime) ou Speed Base (Base de vitesse) pour le régulateur de vitesse et SmartTow.

Personality File (Fichier personnalité)

L'option de menu de personnalité doit être utilisée uniquement par un équipementier ou un revendeur agréé.

Notes :

Section 5 - Screen Navigation (Navigation dans l'écran)

Table des matières

Mode économie.....	32	Modification de données persistantes	40
ECO Mode (Mode ECO).....	32	Régulateur de vitesse – zone de données	
Valeurs ECO minimales et maximales	32	contextuelles	40
Cibles de régime et de trim ECO.....	32	Navigation avec le régulateur de vitesse	40
Couleurs des cibles	33	Mode Troll Control (Commande de pêche à la traîne).....	41
Navigation ECO.....	34	Zone de données contextuelles de la commande de	
ECO Refresh (Actualiser ECO)	34	pêche à la traîne.....	41
Minimize (Réduire)	34	Modification de données persistantes	41
Modification des cibles ECO.....	35	Pêche à la traîne – zone de données	
Modification des valeurs cibles	35	contextuelles	42
Mode Smart Tow.....	36	Navigation en mode Troll (Pêche à la traîne)	42
Smart Tow.....	36	Écrans Autopilot (Pilote automatique).....	42
Valeurs Smart Tow	36	Présentation des écrans Autopilot (Pilote automatique)	
Panneau de présentation Smart Tow.....	37	42
Zone de données contextuelles Smart Tow.....	37	Navigation parmi les écrans d'Autopilot (Pilote	
Navigation	37	automatique)	43
Save (Enregistrer)	38	Pilote automatique minimisé	43
Create Custom Launch (Création d'un lancement		Avertissements	43
personnalisé)	39	Fenêtres d'avertissement contextuelles	43
Mode Régulateur de vitesse.....	40	Alarme de carburant critique.....	44
Cruise Control (Régulateur de vitesse).....	40	Alarme de profondeur.....	44
Zone de données contextuelles du régulateur de			
vitesse.....	40		

Mode économie

ECO Mode (Mode ECO)

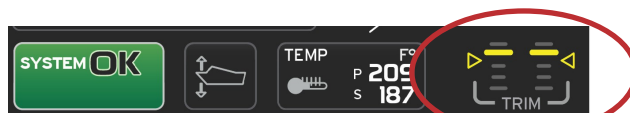
ECO Mode (Mode ECO) affiche des informations qui guident le pilote de sorte à obtenir une position de trim optimale et le meilleur régime moteur possibles pour optimiser sa consommation de carburant. Le module de commande du moteur (ECM) ou le module de commande de propulsion (PCM) calcule l'économie de carburant optimale à partir des informations en provenance de différents capteurs de l'ensemble de propulsion et du bateau.

1. Appuyer sur le bouton Pages pour activer la barre de défilement.
2. Appuyer sur la le bouton fléché pour mettre en surbrillance l'icône ECO et appuyer sur le bouton Enter (Entrée). La zone de données contextuelles affiche l'icône ECO.



52165

REMARQUE : Lorsque ECO Mode (Mode ECO) est actif, l'emplacement de la zone de données 4 affiche par défaut les valeurs de trim si une autre valeur de données est affichée.

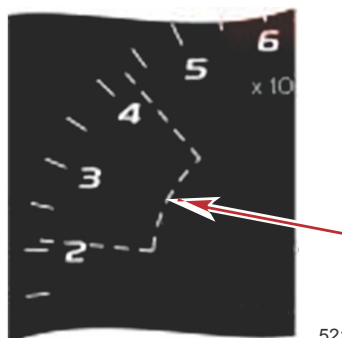


52166

Valeurs de trim actives d'ECO Mode (Mode ECO)

Valeurs ECO minimales et maximales

Lorsque ECO Mode (Mode économie) est actif et que les moteurs sont en marche avant, les lignes de valeur minimale et maximale s'affichent dans le balayage de régime moteur. Ces lignes affichent la plage optimisée active à calculer. Cette fenêtre peut être réglée dans le menu Settings (Paramètres).


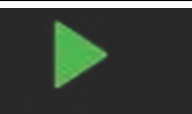


52167

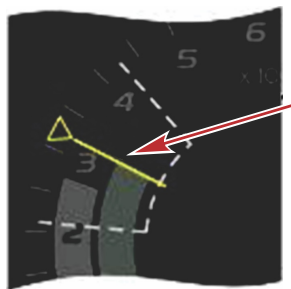
Cibles de régime et de trim ECO

Lorsque les valeurs de régime atteignent la plage de valeur minimale, le régime et le trim cibles s'affichent. Une ligne colorée suit le balayage de régime moteur avec des valeurs cibles colorées afin d'informer le pilote de la position de ces valeurs. Les valeurs cibles changent de couleur une fois optimisées.

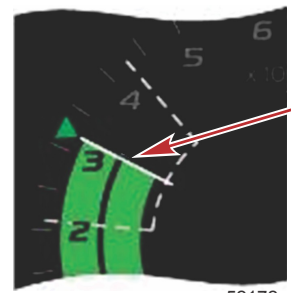
Couleurs des cibles

Règles de couleur des triangles				
État	Couleur	Valeur de remplissage	Action	Image
Cible non atteinte	Jaune	Contour	Clignotant	 52170
Cible atteinte	Vert	Plein	Continu	 52171

Les exemples suivants montrent des cibles de régime ECO dans différents états.

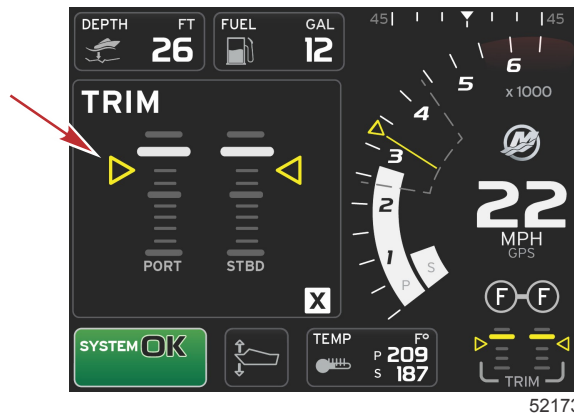


Non optimisé



Optimisé

La zone de données contextuelles affiche les cibles de trim.



Une fois toutes les cibles atteintes, l'écran de la zone de données contextuelles change d'aspect ; au lieu d'afficher des instructions, il affiche OPTIMIZED (Optimisé) avec la valeur d'économie de carburant actuelle.



Navigation ECO

Le pied de page de la zone de données contextuelles affiche REFRESH (Actualiser), MINIMIZE (Réduire) et X. Les boutons Pages, fléchés et Enter (Entrée) permettent de passer d'une fonction à l'autre.

- Minimize (Réduire) masque les instructions ECO et affiche ECO dans la barre d'état système. Minimize (Réduire) permet au pilote d'afficher d'autres informations dans la zone de données contextuelles.
- Refresh (Actualiser) permet de réinitialiser les valeurs ECO et de déterminer les valeurs de régime et de trim cibles à partir de nouveaux paramètres.
- X ferme ECO Mode (Mode ECO) et supprime les valeurs de régime et de trim cibles de la zone de données persistantes.
- La zone active est entourée d'un cadre blanc.



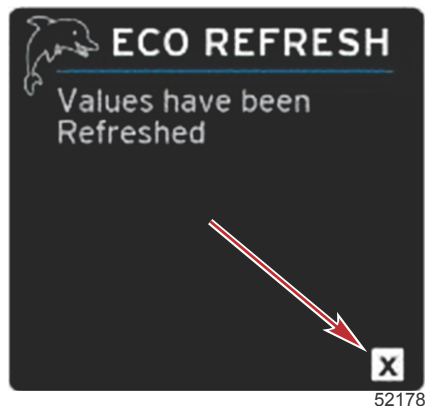
ECO Refresh (Actualiser ECO)

La fonction Refresh (Actualiser) permet de recalculer les valeurs utilisées par le mode ECO pour le régime et le trim cibles.

1. À l'aide des boutons fléchés, mettre la fonction Refresh (Actualiser) en surbrillance et appuyer sur Enter (Entrée).
2. Des instructions s'affichent dans la zone de données contextuelles. À l'aide du bouton fléchés, mettre la fonction Refresh (Actualiser) en surbrillance et appuyer sur Enter (Entrée).



3. Une fois que le système a fini de calculer de nouvelles cibles, la zone de données contextuelles change d'aspect pour indiquer que les valeurs ont été actualisées.
4. Mettre le « X » en surbrillance et appuyer sur Enter (Entrée) pour revenir à l'écran d'instructions ECO principal.



5. La zone de données contextuelles ECO affiche des instructions et de nouvelles valeurs cibles concernant l'optimisation de la consommation.

Minimize (Réduire)

Minimize (Réduire) est une fonctionnalité permettant au pilote de poursuivre l'utilisation des fonctionnalités ECO, tout en affichant des informations supplémentaires dans la zone de données contextuelles.

1. Lorsque Minimize (Réduire) est sélectionné, les instructions ECO sont supprimées et des informations supplémentaires sont affichées dans la zone de données contextuelles. Le pilote peut également sélectionner plusieurs éléments dans la barre de défilement.
 - La sélection de la barre de défilement est limitée à : Expand (Agrandissement), Fuel Management (Gestion du carburant), Trip Log (Journal des sorties), Voltage (Tension), Navigation, Pressure (Pression), Temperature (Température), Tanks (Réservoirs) et Generator (Générateur).
REMARQUE : Les éléments disponibles sur la barre de défilement dépendent des informations disponibles en fonction de la personnalité du bateau et des jauges.
 - Les éléments grisés sur la barre de défilement lorsque ECO est actif ne sont pas disponibles et ne peuvent donc pas être sélectionnés.
2. Lorsque l'option Minimize (Réduire) est active, la barre d'état système affiche ECO.
3. Pour agrandir ECO Mode (Mode ECO), mettre l'icône ECO en surbrillance à l'aide des boutons fléchés et appuyer sur le bouton Enter (Entrée).
4. Lorsque ECO est optimisé, la zone de données contextuelles affiche OPTIMIZED (Optimisé).

Modification des cibles ECO

Le logiciel en mode ECO surveille les capteurs du moteur et recherche la meilleure formule d'économie en cours d'utilisation du bateau. Lorsque le logiciel identifie une amélioration en matière d'économie de carburant, VesselView enregistre les valeurs courantes de trim et de régime. Ces calculs sont effectués que l'écran ECO soit affiché ou pas. Une fois que le logiciel a enregistré les valeurs de trim et de régime, il guide le pilote, au moyen de flèches, jusqu'aux réglages optimaux du régime et du trim. Pour la plupart des applications, il n'est pas nécessaire d'étalonner l'écran ECO, mais certaines valeurs peuvent être réglées afin de personnaliser la jauge en fonction du style de navigation. Les paramètres par défaut sont dans une plage acceptable pour la plupart des applications. Les paramètres suivants sont configurés par défaut.

Paramètres cibles ECO par défaut	
Fuel economy stability (Stabilité de l'économie de carburant)	0,7 secondes
RPM stability (Stabilité de régime)	0,7 secondes
RPM window minimum (Fenêtre de régime minimal)	2 000 tr/min
RPM window maximum (Fenêtre de régime maximal)	4 000 tr/min
RPM target proximity (Proximité de la cible de régime)	10 %
Trim target proximity (Proximité de la cible de trim)	10 %

IMPORTANT : Un étalonnage de trim doit être effectué manuellement avant que l'écran ECO ne puisse être utilisé si aucune personnalité du bateau n'a été chargée depuis une carte microSD. L'étalonnage par défaut du trim ne permet pas le bon fonctionnement de l'écran ECO.

Modification des valeurs cibles

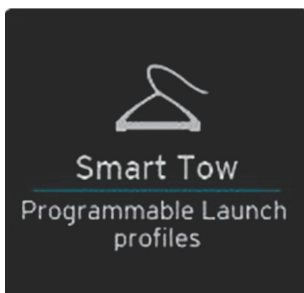
1. Appuyer sur le bouton Pages pour ouvrir la barre de défilement.
2. À l'aide du bouton fléché, mettre l'icône des paramètres en surbrillance. Appuyer sur le bouton Enter (Entrée).
3. Appuyer sur le bouton fléché pour mettre Network (Réseau) en surbrillance et appuyer sur le bouton Enter (Entrée).
4. Appuyer sur le bouton fléché pour mettre ECO Mode (Mode ECO) en surbrillance et appuyer sur le bouton Enter (Entrée).
5. Appuyer sur le bouton fléché pour mettre la valeur cible à modifier en surbrillance et appuyer sur le bouton Enter (Entrée).
6. Appuyer sur le bouton fléché pour modifier le nombre entier. Appuyez sur le bouton Enter (Entrée) pour enregistrer la valeur et passer au nombre entier suivant.
7. Une fois le dernier nombre entier modifié, appuyer sur le bouton Enter (Entrée).

REMARQUE : Le menu Settings (Paramètres) se ferme une fois le bouton Enter (Entrée) pressé. Pour modifier d'autres valeurs cibles, appuyer sur le bouton Pages ; l'icône Settings (Paramètres) est mise en surbrillance. Suivre la procédure décrite précédemment pour modifier d'autres valeurs cibles.

Mode Smart Tow

Smart Tow

Smart Tow se base sur le régime moteur, sauf si un GPS connecté au réseau CAN est installé sur le bateau. Lorsque le bateau est équipé d'un GPS, il est possible de sélectionner des cibles de valeurs de vitesse ou de régime moteur pour les options de commande Smart Tow. Le pilote peut également créer des profils de lancement personnalisés.



52179

Valeurs Smart Tow

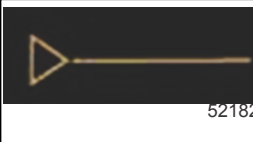
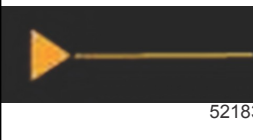
Smart Tow intègre des indicateurs de régime et de dépassement au sein des balayages de régime, modifiant ainsi la zone de données persistantes. Le point de consigne du régime est orange et l'échelle de dépassement est blanche.



52180

- a - Cible de point de consigne du régime
- b - Échelle de dépassement

La représentation du cible du point de consigne de régime passe d'un contour en mode inactif en un contenu plein en mode actif.

Cible de point de consigne du régime			
État	Couleur	Valeur de remplissage	Image
Point de consigne	Orange	Contour	 52182
Actif	Orange	Plein	 52183

Si Smart Tow est inactif, l'affichage du balayage de régime est blanc. Lorsque Smart Tow est actif, l'affichage du balayage de régime est orange.



52184

Affichage du balayage de régime actif orange

Panneau de présentation Smart Tow

Avant la première utilisation de Smart Tow, un panneau de présentation s'affiche. Cet écran reste affiché pendant une courte durée. Le panneau de présentation contient des instructions concernant la navigation dans l'écran Smart Tow. Le pilote peut masquer l'aide, continuer ou quitter la fonction Smart Tow depuis cet écran.

- Lorsque HIDE HELP (Masquer l'aide) est choisi, l'écran d'aide ne s'affiche pas lors du cycle de lancement suivant et le système continue à afficher l'écran contextuel Smart Tow par défaut.
- CONTINUE (Continuer) lance l'écran contextuel Smart Tow par défaut et conserve la page Overview (Présentation) dans la séquence de lancement lors du lancement suivant de Smart Tow.



52185

- X permet de quitter l'option Smart Tow.

Zone de données contextuelles Smart Tow

L'écran contextuel Smart Tow par défaut permet au pilote de sélectionner, définir et modifier les paramètres des fonctions Smart Tow. Le point graphique de lancement est animé lorsque Smart Tow est actif et en cours de séquence de lancement. Le point se déplace le long de la trajectoire de lancement indiquant la partie de la séquence de lancement exécutée par le système.



52188

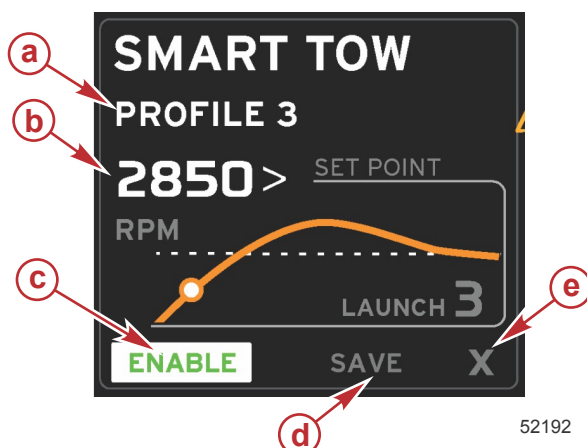
Point graphique animé de lancement

Navigation

Smart Tow utilise la zone de données contextuelles et la section de pied de page pour permettre au pilote de régler les paramètres. Le bouton Pages permet de déplacer la zone de sélection d'un champ à une autre. La section de pied de page permet au pilote d'activer ou désactiver, d'enregistrer ou de quitter Smart Tow.

Il existe cinq champs de sélection. Le bouton Pages permet de faire défiler la sélection de profil, les points de consigne de vitesse/régime et l'activation/la désactivation. Lorsque la zone de sélection est sur Enable (Activer), le bouton fléché permet de la déplacer vers Save (Enregistrer) ou Exit (Quitter).

- Les éléments situés dans la zone de navigation du pied de page nécessitent une pression sur le bouton Enter (Entrée) pour accepter la sélection.
- Le bouton Enter (Entrée) n'est pas nécessaire pour le champ situé en dehors de la zone de pieds de page.



52192

- a - Profile Selection (Sélection de profil)
- b - Set point value (Valeur du point de consigne)
- c - Enable (Activer)
- d - Save (Enregistrer)
- e - Exit (Quitter)

Section 5 - Screen Navigation (Navigation dans l'écran)

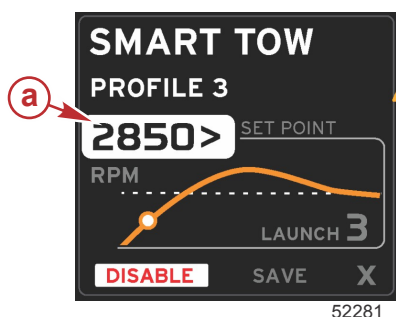
Profile Selection (Sélection de profil) permet au pilote de choisir parmi 5 profils prédéfinis en usine, ainsi que d'éventuels paramètres personnalisés. Les paramètres personnalisés peuvent être modifiés ; ils reviendront par défaut aux derniers paramètres connus. Il n'est pas nécessaire d'appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour accepter et enregistrer les modifications.



Profils prédéfinis en usine

La valeur du point de consigne permet au pilote de régler le point de consigne de régime ou de vitesse. Tant que le pilote n'a pas procédé à un enregistrement rapide des valeurs, celles-ci sont réglées par défaut sur 10 mph ou 1 700 tr/min.

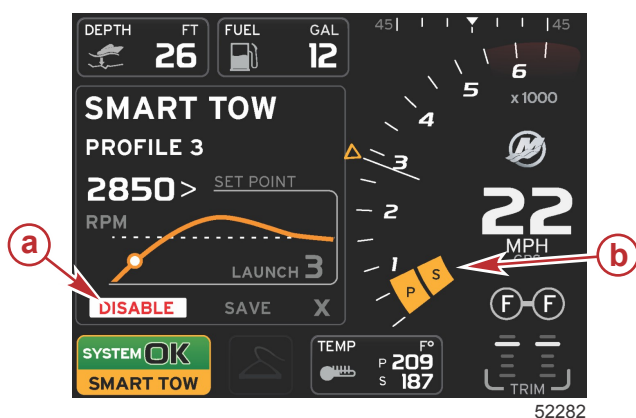
- Le point de consigne correspond à la sélection par défaut lorsque Smart Tow est actif. Le pilote peut ajuster le régime ou la vitesse à l'aide des boutons fléchés.



a - Sélection de la valeur par défaut du point de consigne

Une fois que le pilote a modifié les paramètres souhaités, une pression sur le bouton Pages permet sélectionner Enable (Activer) dans la zone de pied de page de la zone de données contextuelles.

- L'activation ou la désactivation permet d'activer ou de désactiver la fonction. Les balayages de régime de données persistantes sont affichés en tant que balayages inactifs blancs. Le pilote peut modifier tous les paramètres lorsque le système est en mode désactivé.
 - L'icône Enable (Activé) est verte lorsqu'elle est active.
 - L'icône Disable (Désactivé) est rouge lorsqu'elle n'est pas active.



- a - Inactive – rouge
- b - Balayage de régime normal affiché lorsque le mode Mph (Vitesse) est sélectionné.

- À l'aide des boutons fléchés, mettre Save (Enregistrer) en surbrillance. L'option Save (Enregistrer) a pour effet de modifier l'écran Smart Tow afin de permettre au pilote de sélectionner un enregistrement rapide, d'enregistrer comme nouveau ou de créer un paramètre personnalisé.
- Si le pilote clique sur le X et appuie sur le bouton Enter (Entrée), Smart Tow est désactivé et les zones de données contextuelles et persistantes reviennent à l'écran par défaut.

Save (Enregistrer)

Lorsque le pilote sélectionne Save (Enregistrer) et appuie sur le bouton Enter (Entrée), la zone de données contextuelles passe aux options d'enregistrement. Quick save (Enregistrement rapide) est l'option sélectionnée par défaut.

- Le bouton Pages permet de défiler parmi les choix proposés. Appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour confirmer la sélection.



- a - Quick save (Enregistrement rapide)
- b - Save as new (Enregistrer comme nouveau)
- c - Create custom (Création d'un paramètre personnalisé)

- QUICK SAVE** (Enregistrement rapide) enregistre le profil existant avec les nouvelles valeurs de régime ou de vitesse. Appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour enregistrer les données et revenir à l'écran contextuel Smart Tow.
- SAVE AS NEW** (Enregistrer comme nouveau) permet au pilote d'enregistrer le paramètre actuel avec un nom personnalisé. Appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour passer au nom de fichier personnalisé. Le nom de fichier choisi est actif par défaut
 - a. Modifier la lettre à l'aide des boutons fléchés.
 - b. À l'aide du bouton Enter (Entrée), passer à la lettre suivante.



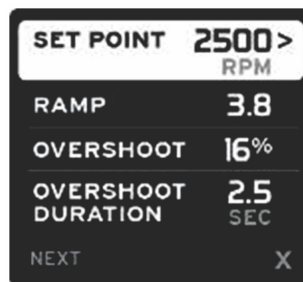
52284

- c. À l'aide du bouton Pages, mettre Save (Enregistrer) en surbrillance et appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour confirmer les modifications.

REMARQUE : Si le pilote souhaite quitter, appuyer sur le bouton Pages pour déplacer la zone de sélection jusqu'au pied de page de navigation, sélectionner X à l'aide des boutons fléchés, puis appuyer sur le bouton Enter (Entrée). L'affichage revient à l'écran principal sans enregistrer les nouvelles données.

Create Custom Launch (Création d'un lancement personnalisé)

Create Custom Launch (Création d'un lancement personnalisé) permet au pilote de créer un profil de lancement personnalisé. Le pilote peut ajuster le point de consigne du régime ou de la vitesse, la rampe, le dépassement ou la durée de dépassement. Lorsque le pilote sélectionne cette option, la zone de données contextuelles passe à l'écran de configuration de profil personnalisé.



52286

- Appuyer sur le bouton Pages pour déplacer la zone de sélection jusqu'aux champs à ajuster. Les boutons fléchés permettent de régler la valeur de l'élément sélectionné.
- Une fois le profil personnalisé terminé, mettre Next (Suivant) ou la X en surbrillance à l'aide du bouton Pages.
 - a. Si Next (Suivant) est sélectionné, la zone de données contextuelles passe à SAVE AS NEW (Enregistrer comme nouveau) pour créer un nom personnalisé pour le nouveau profil de lancement. Appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour accepter la sélection.
 - b. Si Exit (Quitter) est sélectionné, les réglages de profil personnalisé ne seront pas enregistrés et l'écran Smart Tow principal s'affiche.

Mode Régulateur de vitesse

Cruise Control (Régulateur de vitesse)

La fonction Cruise (Régulateur de vitesse) permet au pilote de sélectionner un point de consigne et de régler la valeur afin que le bateau maintienne une vitesse ou un régime moteur spécifique.

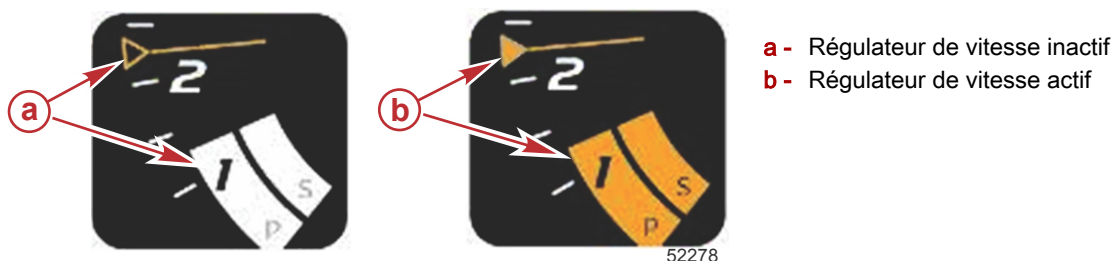
- La fonction Cruise (Régulateur de vitesse) est basée sur le régime moteur, sauf si le réseau CAN du bateau intègre un GPS Mercury Marine.
- Si le bateau est doté d'un GPS Mercury Marine, sa vitesse constitue le paramètre par défaut.
- Le pilote peut spécifier des points de consigne basés sur le régime ou la vitesse. La sélection du type d'option de régulateur de vitesse peut être modifiée dans le menu Settings (Paramètres).
- Ouvrir la barre de défilement et mettre l'icône de régulateur de vitesse en surbrillance. Pour identifier l'icône du régulateur de vitesse, voir **Icônes de la barre de défilement**.

Zone de données contextuelles du régulateur de vitesse

Modification de données persistantes

Le régulateur de vitesse modifie la zone de données persistantes de l'écran en intégrant un indicateur de régime moteur (RPM) dans le balayage de régime moteur (RPM), de manière similaire aux cibles Smart Tow et ECO Mode (Mode ECO).

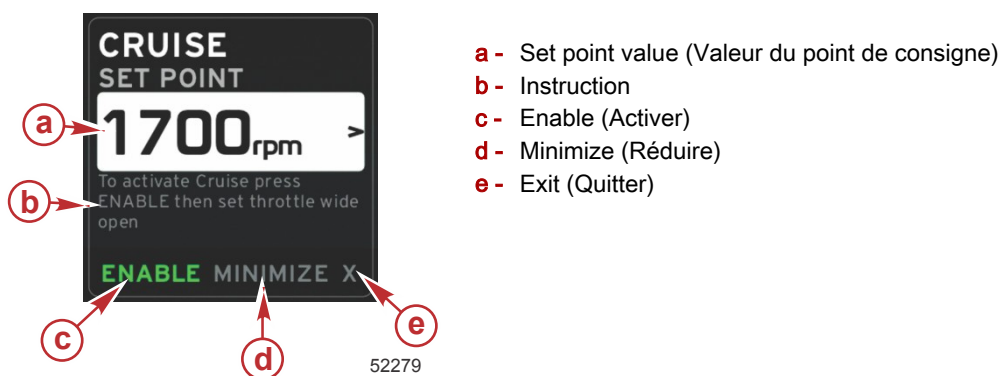
- Lorsque le mode Cruise (Régulateur de vitesse) est activé, des éléments de données persistantes sont modifiés afin de communiquer les paramètres suivants :
 - RPM set-point (Point de consigne du régime).
 - La couleur de balayage de régime moteur passe à l'orange en mode actif pour indiquer que le moteur est régulé par l'ordinateur.



Régulateur de vitesse – zone de données contextuelles

Lorsqu'il est actif, le régulateur de vitesse modifie la zone de données contextuelles de l'écran.

- Des éléments de la zone de données contextuelles sont modifiés pour permettre au pilote de configurer les paramètres suivants :
 - a. RPM set-point (Point de consigne du régime).
 - b. État activé ou désactivé du régulateur de vitesse.



Navigation avec le régulateur de vitesse

Le mode Cruise (Régulateur de vitesse) est doté d'un système de navigation modifié similaire au Smart Tow. La section de pied de page du volet contextuel permet au pilote d'activer ou de désactiver le régulateur de vitesse, de réduire ou de quitter l'élément de programme. La navigation de pied de page suit la même stratégie de sélection de base que les autres fonctions.

1. À l'aide des boutons fléchés, faire défiler les sélections.
2. Appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour activer la sélection.
 - a. L'activation ou la désactivation permet d'activer ou de désactiver la fonction.

- b. Minimize (Réduire) masque les données de la fonction régulateur de vitesse et affiche CRUISE (Régulateur de vitesse) dans la barre d'état système. Le pilote peut afficher des informations relatives à d'autres icônes sélectionnées.
3. Le champ de sélection de réglage du point de consigne est l'emplacement par défaut au moment du démarrage du régulateur de vitesse. Une fois que le pilote a modifié les paramètres souhaités, une pression sur le bouton Pages permet sélectionner Enable (Activer)/Disable (Désactiver) dans la zone de pied de page de la zone de données contextuelles.
 - a. À l'aide des boutons fléchés, naviguer d'une sélection de point de consigne à une autre.
 - b. Lorsque la zone de sélection est en dehors de la zone de navigation (champ de point de consigne), il suffit au pilote de modifier les réglages de régime ou de vitesse. Il n'est pas nécessaire d'appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour appliquer le nouveau paramètre.
4. La fonction Minimize (Réduire) permet au pilote d'utiliser la fonction Cruise (Régulateur de vitesse) tout en affichant des données supplémentaires dans la zone de données contextuelles.

IMPORTANT : Les points de consigne ne peuvent pas être réglés lorsque Cruise (Régulateur de vitesse) est réduit.

 - a. La sélection de l'icône de la barre de défilement est restreinte. Les éléments non accessibles sont grisés lorsque le régulateur de vitesse est actif.
 - b. Si le pilote automatique est actif et que Cruise (Régulateur de vitesse) est réduit, la barre d'état système affiche CRUISE (Régulateur de vitesse).
 - Les données de la fonction régulateur de vitesse sont affichées en superposition des paramètres du pilote automatique si le pilote sélectionne la barre d'état système
 - Si un message d'avertissement contextuel relatif au pilote automatique s'affiche ou si le pilote utilise le pavé tactile CAN du pilote automatique, les données contextuelles relatives au pilote automatique renseignent automatiquement la zone de données contextuelles. Pour masquer les données contextuelles, le pilote doit réduire la fenêtre correspondante.
5. Une fois l'option Minimize (Réduire) active, la barre d'état système affiche CRUISE (Régulateur de vitesse).
6. Lorsque quitter est sélectionné alors que l'élément de régulateur de vitesse est affiché et que le pilote appuie sur Enter (Entrée), la fonction du régulateur de vitesse est désactivée. L'icône du régulateur de vitesse s'affiche à côté de la barre d'état système jusqu'à ce qu'une autre icône soit sélectionnée dans la barre de défilement.

Mode Troll Control (Commande de pêche à la traîne)

La fonction Troll (Pêche à la traîne) permet au pilote de sélectionner un point de consigne et de régler la valeur afin que le bateau puisse maintenir une vitesse ou un régime moteur spécifique.

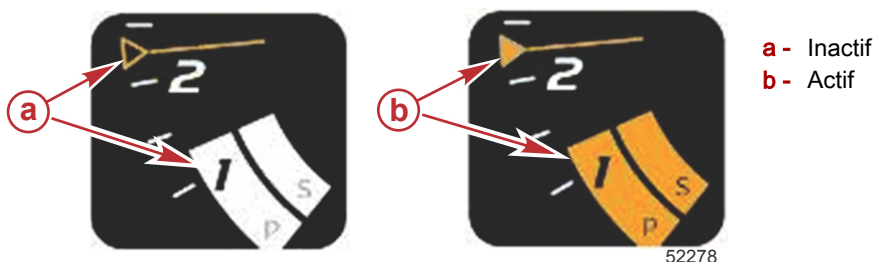
- La fonction Troll (Pêche à la traîne) est basée sur le régime moteur, sauf si le réseau CAN du bateau intègre un GPS Mercury Marine.
- Si le bateau est doté d'un GPS Mercury Marine, sa vitesse constitue le paramètre par défaut.
- Le pilote peut spécifier des points de consigne basés sur le régime ou la vitesse. La sélection du type d'option de pêche à la traîne peut être modifiée dans le menu Settings (Paramètres).
- Mettre l'icône Troll (Pêche à la traîne) en surbrillance à l'aide des boutons fléchés. Pour identifier l'icône Troll (Pêche à la traîne), voir **icônes de la barre de défilement**.

Zone de données contextuelles de la commande de pêche à la traîne

Modification de données persistantes

La commande de pêche à la traîne modifie la zone de données persistantes de l'écran en intégrant un indicateur de régime moteur (RPM) dans le balayage de régime moteur (RPM), de manière similaire aux cibles Smart Tow et ECO Mode (Mode ECO).

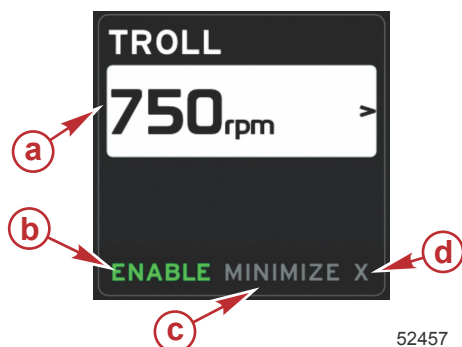
- Lorsque le mode Troll (Pêche à la traîne) est activé, des éléments de données persistantes sont modifiés afin de communiquer les paramètres suivants :
 - RPM set-point (Point de consigne du régime)
 - La couleur de balayage de régime moteur passe à l'orange en mode actif pour indiquer que le moteur est régulé par l'ordinateur.



Pêche à la traîne – zone de données contextuelles

Lorsqu'il est actif, le mode de pêche à la traîne modifie la zone de données contextuelles de l'écran.

- Des éléments de la zone de données contextuelles sont modifiés pour permettre au pilote de configurer les paramètres suivants :
 - a. RPM set-point (Point de consigne du régime)
 - b. État activé ou désactivé du mode de pêche à la traîne.



- a - Set point value (Valeur du point de consigne)
- b - Activer ou désactiver
- c - Minimize (Réduire)
- d - Exit (Quitter)

Navigation en mode Troll (Pêche à la traîne)

Le mode Troll (Pêche à la traîne) est doté d'un système de navigation modifié similaire au Smart Tow. La section de pied de page du volet contextuel permet au pilote d'activer ou de désactiver le mode de pêche à la traîne, de réduire ou de quitter l'élément de programme. La navigation de pied de page suit la même stratégie de sélection de base que les autres fonctions.

1. À l'aide des boutons fléchés, naviguer parmi les sélections du pied de page.
2. Appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour activer la sélection.
 - a. Activer ou désactiver la fonction de l'élément
 - b. Minimize (Réduire) masque les données du mode de pêche à la traîne et affiche TROLL (Pêche à la traîne) dans la barre d'état système. Le pilote peut afficher des informations relatives à d'autres icônes sélectionnées.
3. Le champ de sélection de réglage du point de consigne est l'emplacement par défaut au moment du démarrage du mode de pêche à la traîne. Une fois que le pilote a modifié les paramètres souhaités, utiliser les boutons fléchés pour sélectionner Enable (Activer)/Disabe (Désactiver) dans la zone de pied de page de la zone de données contextuelles.
 - a. À l'aide des boutons fléchés, naviguer entre la sélection d'un point de consigne et le pied de page.
 - b. Lorsque la zone de sélection est en dehors de la zone de navigation du pied de page (champ de point de consigne), il suffit au pilote d'utiliser les boutons fléchés pour modifier le régime ou la vitesse. Il n'est pas nécessaire d'appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour appliquer le nouveau paramètre.
4. La fonction Minimize (Réduire) permet au pilote d'utiliser la fonction de pêche à la traîne tout en affichant des données supplémentaires dans la zone de données contextuelles.

IMPORTANT : Les points de consigne ne peuvent être réglés lorsque Troll (Pêche à la traîne) est réduit.

- a. La sélection de l'icône de la barre de défilement est restreinte. Les éléments non accessibles sont grisés lorsque le mode de pêche à la traîne est actif.
 - b. Si le pilote automatique est actif et que Troll (Pêche à la traîne) est réduit, la barre d'état système affiche TROLL (Pêche à la traîne).
 - Les données du mode de pêche à la traîne sont affichées en superposition des paramètres du pilote automatique si le pilote sélectionne la barre d'état système.
 - Si un message d'avertissement contextuel relatif au pilote automatique s'affiche ou si le pilote utilise le pavé tactile CAN du pilote automatique, les données contextuelles relatives au pilote automatique renseignent automatiquement la zone de données contextuelles. Pour masquer les données contextuelles, le pilote doit réduire la fenêtre correspondante.
5. Une fois l'option Minimize (Réduire) active, la barre d'état système affiche TROLL (Pêche à la traîne).
 6. La fonction TROLL (Pêche à la traîne) est désactivée si Exit (Quitter) est sélectionné alors que l'option de pêche à la traîne est affichée. L'icône de pêche à la traîne s'affiche à côté de la barre d'état système jusqu'à ce qu'une autre icône soit sélectionnée dans la barre de défilement.

Écrans Autopilot (Pilote automatique)

Présentation des écrans Autopilot (Pilote automatique)

VesselView est un affichage supplémentaire destiné aux fonctions de pilote automatique et aux opérations réalisées avec la manette. Toutes les fonctionnalités de ces fonctions de pilotage sont contrôlées par le biais du pavé CAN de pilotage automatique de Mercury Marine. VesselView indique si le mode est actif ou en veille ; des fenêtres contextuelles s'affichent lorsque le bateau atteint un point de cheminement, pour demander au pilote de valider le changement de cap ; il peut aussi afficher un message concernant le mode de réglage du moteur et des embases pour obtenir une efficacité maximale.

- Si le pilote appuie sur un quelconque bouton du pavé tactile CAN du pilote automatique, VesselView affiche par défaut l'écran Autopilot (Pilote automatique).
- Le pilote automatique est affiché de façon active lorsque cette fonction est activée. Cette fonction et tous les modes sont contrôlés par le pavé CAN.

Navigation parmi les écrans d'Autopilot (Pilote automatique)

Les écrans Autopilot (Pilote automatique) ont un système de navigation modifié. Les informations sont affichées sur 2 pages de données contextuelles. Les indicateurs de page et le X sont les seules sélections disponibles.

- La Page 1 comporte des informations de base concernant le pilote automatique.
- La Page 2 contient des données de navigation supplémentaires.
- Le X permet de masquer les données du pilote automatique et d'afficher le mode de pilote automatique dans l'icône de la barre d'état système. Cette option permet d'afficher d'autres informations dans la zone contextuelle.



- a - Pages
- b - Permet de réduire les données d'Autopilot (Pilote automatique)

52461

Pilote automatique minimisé

Lorsque Minimized (Réduit) est sélectionné depuis la zone de navigation de données contextuelles, les données relatives au pilote automatique sont supprimées. Cette fonction peut être sélectionnée pour afficher des éléments limités de la barre de défilement dans la zone de données contextuelles. Les dernières données contextuelles sont affichées par défaut.

- La sélection de la barre de défilement est limitée à : Expand (Agrandissement), ECO, Fuel Management (Gestion du carburant), Trip Log (Journal des sorties), Voltage (Tension), Navigation, Pressure (Pression), Temperature (Température), Tanks (Réservoirs), Cruise (Régulateur de vitesse), Genset (Paramètres du générateur) et Settings (Paramètres).

REMARQUE : Les éléments disponibles dans la barre de défilement sont basés sur la personnalité du bateau et les jauges.

- Si le mode ECO est actif et le pilote automatique est réduit, l'icône de la barre d'état système affiche AUTO.
- Les éléments de la barre de défilement ne pouvant être sélectionnés sont grisés lorsque Autopilot (Pilote automatique) est actif.
- Lorsqu'une fenêtre contextuelle de pilote automatique s'affiche ou qu'un bouton du pavé CAN de pilote automatique est pressé, les données du pilote automatique renseignent automatiquement la zone de données contextuelles. Sélectionner X pour masquer les données.
- La barre d'état système affiche le mode actif dans lequel se trouve le pilote automatique : Track (Suivi), Auto, Waypoint Sequence (Séquence de points de cheminement) ou Standby (Veille). Waypoint sequence (Séquence de points de cheminement) s'affiche sur fond orange dans la barre d'état système ; les autres modes s'affichent sur fond gris.

Avertissements

Fenêtres d'avertissement contextuelles

Tous les avertissements Mercury apparaissent sur l'affichage, quel que soit l'écran affiché au moment de leur déclenchement. Lorsqu'un avertissement est activé, le texte d'avertissement et l'icône s'affiche dans la barre d'état. Les panes s'affichent en plein écran avec un texte court, un texte long et un texte relatif à l'action.

- Lorsqu'une panne se produit :
 - a. La barre d'état devient rouge et affiche un texte d'avertissement, ainsi qu'une icône.



52101

- b. Les avertissements de carburant critiques et de profondeur sont accompagnés d'options supplémentaires. Ils sont décrits dans les rubriques Alarme de carburant critiques et Alarme de profondeur.
- c. Le pilote peut activer ou désactiver une fenêtre contextuelle de niveau 3 (trim, navigation, ECO, carburant) depuis le menu Settings (Paramètres). Par défaut, ce type de fenêtre est activé. Si l'avertissement contextuel est désactivé dans le menu Settings (Paramètres), les panes s'affichent uniquement dans la barre d'état système.
- d. Toutes les panes Guardian (niveau 4) sont toujours affichées, quelles que soient les sélections effectuées dans le menu Settings (Paramètres).

Section 5 - Screen Navigation (Navigation dans l'écran)

- e. Si la panne concerne le contrôle des émissions, l'icône du moteur s'affiche dans la barre d'état.
- Lorsque le pilote affiche une panne dans la zone contextuelle :
 - a. Le titre de la panne et l'icône d'avertissement sont affichés en haut de la zone contextuelle.
 - b. Un texte court et l'emplacement de la panne (moteur) sont affichés sous le titre.
 - c. En présence de plusieurs pannes, appuyer sur le bouton Pages pour accéder aux pannes. Naviguer vers chaque panne à l'aide des boutons fléchés. **Voir Panne du moteur.**



- a - Icône de panne avec intitulé de panne
- b - Texte court ou texte de référence
- c - Emplacement de la panne du moteur
- d - Texte relatif à l'action
- e - Nombre de pannes

51619

Alarme de carburant critique

L'alarme de carburant est gérée par VesselView, pas par le module ECM/PCM du moteur.

- Les paramètres de notification à l'écran et les niveaux d'alerte de carburant peuvent être configurés dans le menu Settings (Paramètres).
- Si le champ Fuel (Carburant) est affiché comme champ de données persistantes à l'emplacement n° 2 (voir **Emplacements d'affichage à l'écran et descriptions**), l'avertissement est affiché dans le champ de données du carburant.
- L'icône d'avertissement remplace l'icône de carburant et le fond de la zone de données alterne entre le rouge et le noir.



52275

- Si Fuel (Carburant) n'est pas affiché comme champ de données persistantes (emplacement n° 2), mais qu'il est actif sous forme d'avertissement de panne, la barre d'état système affiche le message FUEL (Carburant) sur fond rouge.
- Le pilote peut également afficher l'avertissement relatif au carburant sous forme de fenêtre contextuelle dans le menu Settings (Paramètres). Appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour réduire le panneau contextuel. La panne est toujours affichée à un emplacement ou un autre, selon la configuration d'écran.

Alarme de profondeur

L'alarme de profondeur est gérée par VesselView, pas par le module ECM/PCM du moteur.

- Les paramètres de notification à l'écran et les niveaux d'alerte de profondeur peuvent être configurés dans le menu Settings (Paramètres).
- Si le champ Depth (Profondeur) est affiché comme champ de données persistantes à l'emplacement n° 1 (voir **Emplacements d'affichage à l'écran et descriptions**), l'avertissement est affiché dans le champ de données de la profondeur.

- L'icône d'avertissement remplace l'icône de profondeur et le fond de la zone de données alterne entre le rouge et le noir.



- Si DEPTH (Profondeur) n'est pas affiché comme champ de données persistantes (emplacement n° 1), mais qu'il est actif sous forme d'avertissement de panne, la barre d'état système affiche le message DEPTH (Profondeur) sur fond rouge.
- Le pilote peut également afficher l'avertissement relatif à la profondeur sous forme de fenêtre contextuelle dans le menu Settings (Paramètres). Appuyer sur X pour réduire le panneau contextuel. La panne est toujours affichée à un emplacement ou un autre, selon la configuration d'écran.

Notes :

Section 6 - Installation

Table des matières

Instructions de montage.....	48	Faisceau de fils de VesselView 4.....	49
Emplacement de montage	48	Connexions NMEA 2K du VesselView.....	50
Interférence électromagnétique	48	Gabarit de découpe du VesselView 4	51
Installation du VesselView 4.....	48		

Instructions de montage

Emplacement de montage

L'emplacement de montage doit être soigneusement étudié avant de procéder au perçage ou à la découpe. VesselView doit être monté de sorte que le pilote puisse utiliser les commandes tout en ayant une bonne visibilité de l'écran d'affichage. L'écran d'affichage combine des propriétés anti-réfléchissantes et un contraste élevé permettant une visualisation à la lumière directe du soleil. Pour obtenir des résultats optimaux, monter l'affichage à un emplacement hors de la lumière directe du soleil, avec un reflet minimal causé par des fenêtres ou des objets lumineux.

Avant de procéder à la découpe, vérifier l'absence de câbles électriques masqués ou d'autres pièces pouvant se trouver derrière le panneau.

Ne pas installer l'appareil à un endroit où il pourrait être utilisé en tant que poignée ou main courante, où il pourrait être submergé et où il pourrait gêner le fonctionnement du bateau.

Veiller à ce qu'un dégagement suffisant pour permettre le raccordement de tous les câbles nécessaires soit présent.

Lors du choix de l'emplacement de montage, prévoir une bonne ventilation. Une mauvaise ventilation peut entraîner la surchauffe de l'affichage. Ce produit est conçu pour fonctionner à des températures comprises entre -15 et $+55$ °C .

Interférence électromagnétique

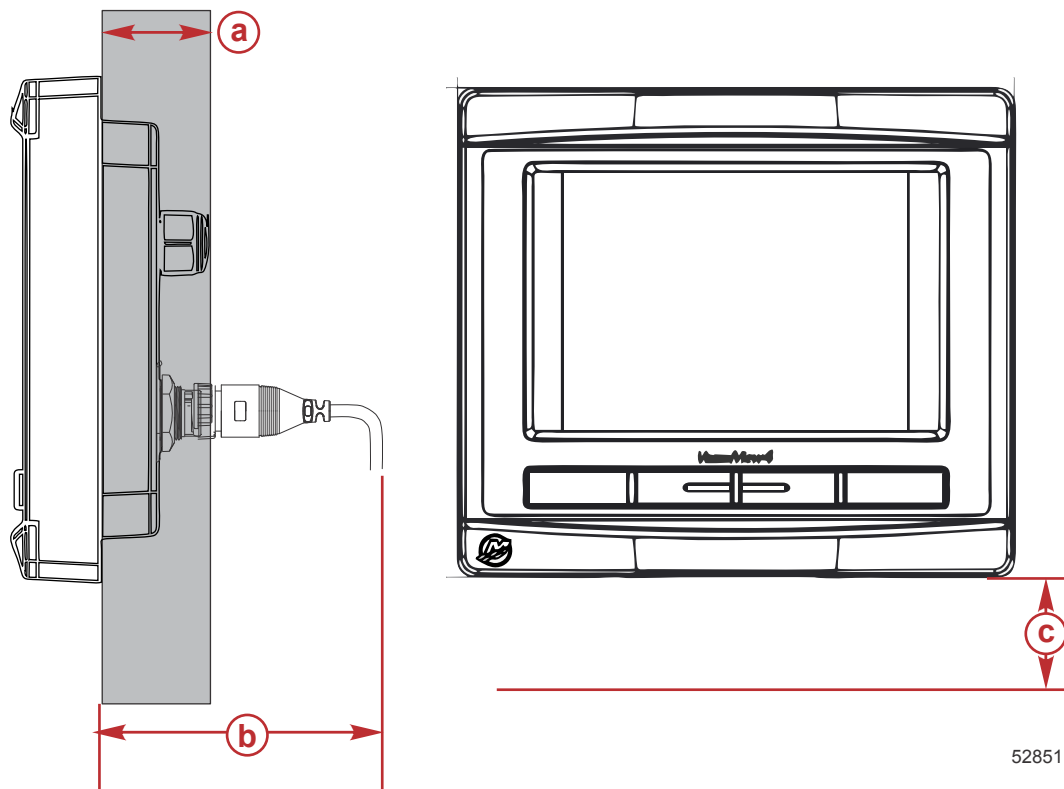
Les valeurs suivantes correspondent aux distances minimales devant être prises en compte lors du choix de l'emplacement de montage. Vérifier que VesselView n'est pas monté à moins de :

- 1,5 m d'une radio ou d'une antenne de transmission
- 2 m d'une antenne radar
- 1 m d'une boussole

Installation du VesselView 4

Les instructions d'installation suivantes ont été rédigées pour les faisceaux fournis avec VesselView. Le connecteur de faisceau à 90° peut ne pas permettre l'installation du VesselView si l'épaisseur du tableau de bord est supérieure à celle indiquée. Le connecteur droit n° de pièce 8M0075079 doit être commandé lorsque l'épaisseur du tableau de bord dépasse la valeur maximale permise.

1. Vérifier que le dégagement est suffisant pour permettre le raccordement du faisceau du VesselView.
2. Vérifier que le dégagement est suffisant pour permettre l'accès au port de lecture de carte microSD. Le cache du port de lecture de la carte doit pouvoir reposer perpendiculairement au tableau de bord lorsqu'il est ouvert.



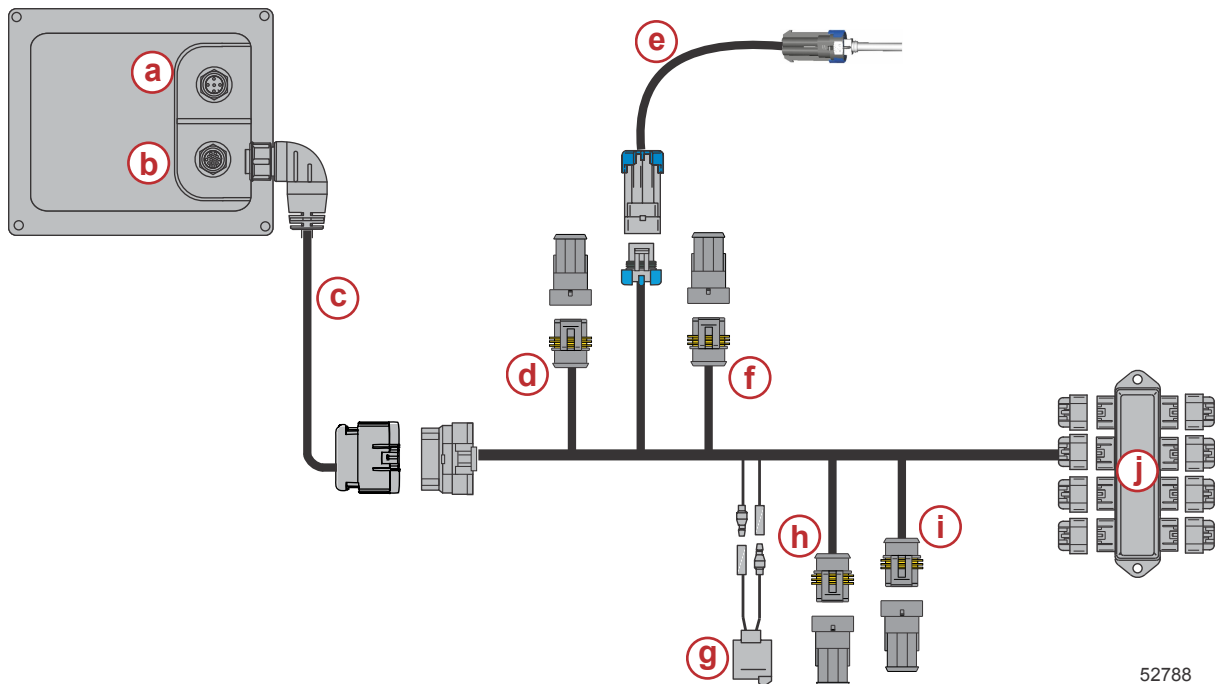
a - 30,48 mm au maximum

b - 76,2 mm

c - 17,78 mm au minimum

3. Fixer le gabarit de découpe sur la surface de montage à l'aide de ruban adhésif.
4. Percer quatre trous de montage de 4,5 mm .
5. À l'aide d'une mèche de taille correcte ou d'une scie-cloche, découper les quatre coins de 20 mm de la zone de découpe grise.
6. Retirer la partie grise restante avec une scie ou un autre dispositif.
7. Limer tout bord tranchant.
8. Vérifier que VesselView se loge correctement dans l'ouverture. Éliminer tout matériau gênant au niveau de l'ouverture.
9. Retirer la protection adhésive du joint et installer ce dernier sur la surface de montage du VesselView.
10. Brancher tous les câbles à l'arrière de l'unité avant d'insérer cette dernière dans l'ouverture.
11. Fixer l'unité à l'aide de la visserie de montage.
12. Installer la bordure de cadre supérieure et inférieure.

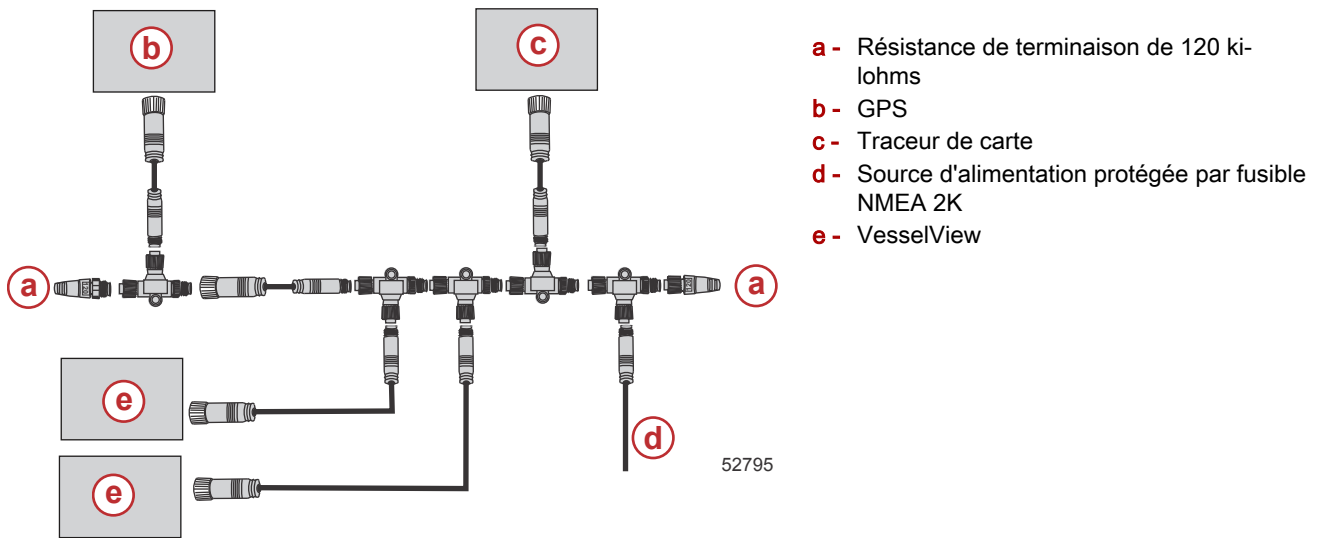
Faisceau de fils de VesselView 4



- a** - SIMNET/ NMEA 2000
- b** - Raccordement au réseau SmartCraft et à l'alimentation
- c** - Faisceau de l'adaptateur VesselView
- d** - System Link, bâbord centre (moteur 2)
- e** - Sonde de température de l'air
- f** - System Link, tribord centre (moteur 2)
- g** - Avertisseur sonore
- h** - System Link bâbord
- i** - System Link tribord
- j** - Boîte de jonction

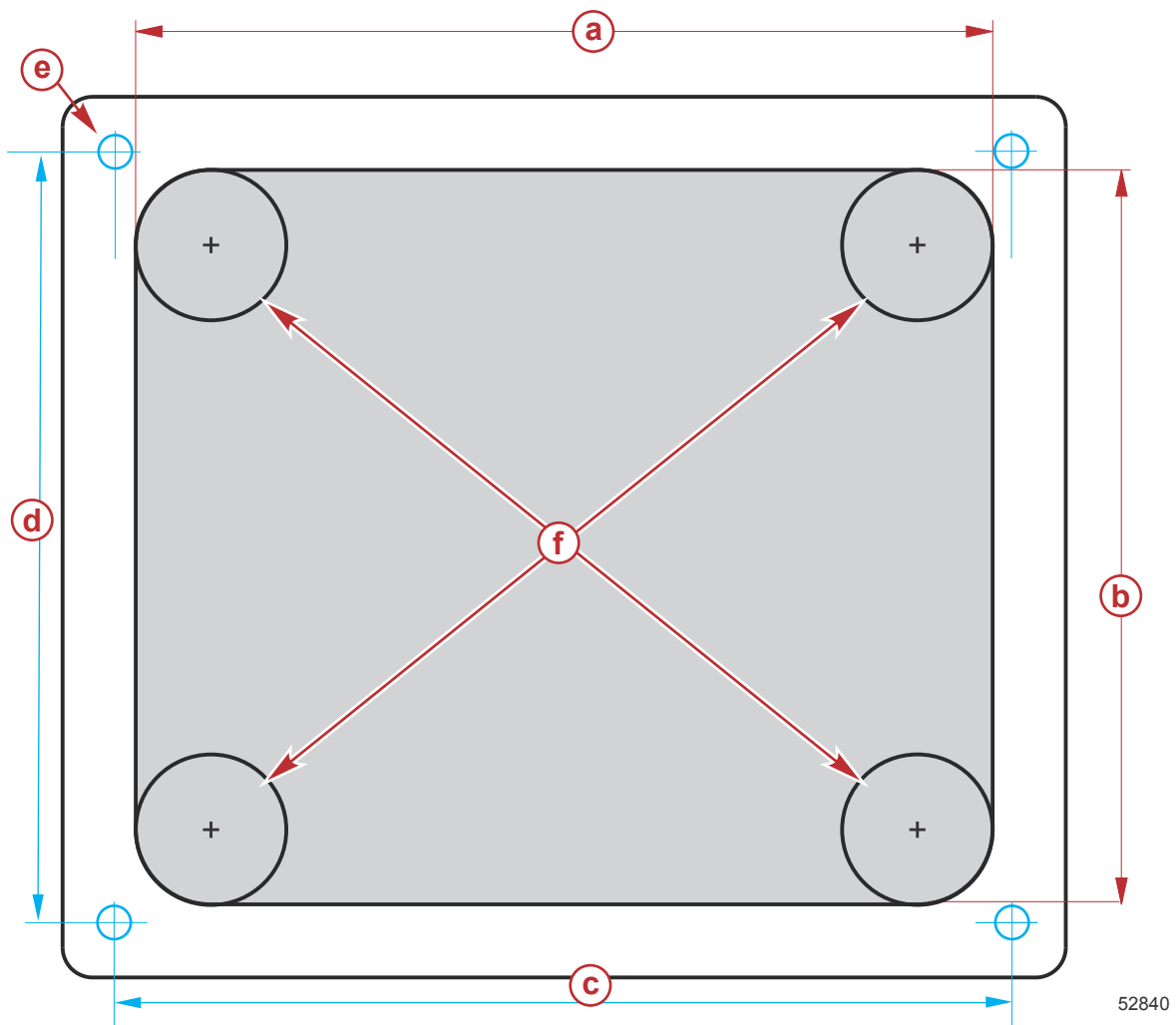
Connexions NMEA 2K du VesselView

Le NMEA 2K doit être alimenté séparément du réseau SmartCraft. L'alimentation du NMEA 2K doit être correctement protégée par fusible et dotée de résistances de terminaison à chaque extrémité de la dorsale.



Gabarit de découpe du VesselView 4

IMPORTANT : En raison de variables d'impression et de copie, l'image peut ne pas être à la taille réelle. Vérifier la précision du graphique avant d'utiliser le modèle.



- a** - 113,63 mm
- b** - 97,43 mm
- c** - 118 mm
- d** - 102 mm
- e** - 4,5 mm (4x)
- f** - 20 mm