

TABLE DES MATIÈRES

Section 1 - Généralités

Présentation de VesselView 7.....	2	Entretien – VesselView 7.....	7
Commandes avant.....	2	Nettoyage de l'affichage.....	7
Fonctions des commandes avant.....	2	Touches bloquées.....	8
Panneau arrière.....	3	Mise à jour du logiciel VesselView 7.....	8
Emplacements et descriptions de l'écran VesselView 7.....	3	Obtention de la dernière version du logiciel.....	8
Zones tactiles.....	4	Sauvegarde des points de cheminements et des routes de navigation.....	8
Zones « Appuyer/presser ».....	5	Mise à niveau de VesselView.....	9
Zones « Effleurer ».....	6		
Color Strategy (Stratégie de couleurs).....	7		

Section 2 - Démarrage du système

Écran d'avertissement de démarrage du VesselView 7.....	12	Units Setup (Configuration des unités).....	15
Démarrage initial.....	12	Écrans d'affichage.....	16
Écran de démarrage.....	12	Démarrage.....	16
Configuration du dispositif.....	12	Moteur arrêté, allumage sur marche.....	16
Importation de la configuration.....	13	Moteur tournant au ralenti.....	16
Configuration des moteurs.....	13	Panne de moteur.....	17
Configuration de l'affichage.....	13	Navigation parmi les pannes.....	17
Identification unique de VesselView.....	13	Maintenance planifiée du moteur.....	18
Unités de mesure.....	14	Analyse du système – Rapport d'analyse.....	18
Configuration de l'affichage.....	14	Erreurs de communication.....	19
Configuration du dispositif.....	14		

Section 3 - Données contextuelles

Fonctionnalité de la barre d'état système.....	22	Sélection des données contextuelles finales.....	24
Navigation dans l'affichage de données contextuelles.....	23	Icônes de la barre de défilement.....	25
Fonctionnalité de la barre de défilement.....	23	Agrandissement des zones de données persistantes.....	26
Activation de la barre de défilement et navigation.....	23	Auto Cycle (Cycle automatique).....	26
Zone de données contextuelles.....	24		

Section 4 - Configuration et étalonnages

Navigation dans le menu Settings (Paramètres).....	28	Liaisons simples.....	31
Navigation jusqu'au menu Settings (Paramètres).....	28	Alarmes.....	32
System (Système).....	28	Unités.....	32
Préférences.....	28	Network (Réseau).....	32
Bateau.....	29	Personality File (Fichier personnalité).....	33
SmartCraft.....	29		

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

Mode économie.....	36	Mode Smart Tow.....	39
Mode ECO.....	36	Smart Tow.....	39
Valeurs ECO minimales et maximales.....	36	Valeurs Smart Tow.....	39
Cibles de régime et de trim ECO.....	36	Panneau de présentation Smart Tow.....	40
Couleurs des cibles.....	36	Zone de données contextuelles Smart Tow.....	40
Navigation ECO.....	37	Navigation.....	41
ECO Refresh (Actualiser ECO).....	37	Save (Enregistrer).....	42
Minimize (Réduire).....	38	Create Custom Launch (Création d'un lancement personnalisé).....	43
Modification des cibles ECO.....	38	Mode Régulateur de vitesse.....	43
Modification des valeurs cibles.....	39		

Cruise Control (Régulateur de vitesse).....	43	Navigation en mode Troll (Pêche à la traîne).....	45
Zone de données contextuelles du régulateur de vitesse.....	43	Écrans Autopilot (Pilote automatique).....	46
Modification de données persistantes.....	43	Présentation des écrans Autopilot (Pilote automatique).....	46
Régulateur de vitesse – zone de données contextuelles.....	43	Navigation parmi les écrans d'Autopilot (Pilote automatique).....	46
Navigation avec le régulateur de vitesse.....	44	Pilote automatique minimisé.....	46
Mode Troll Control (Commande de pêche à la traîne).....	44	Avertissements.....	47
Zone de données contextuelles de la commande de pêche à la traîne.....	45	Fenêtres d'avertissement contextuelles.....	47
Modification de données persistantes.....	45	Alarme de carburant critique.....	47
Pêche à la traîne – zone de données contextuelles.....	45	Alarme de profondeur.....	48

Section 6 - Installation

Instructions de montage.....	50	Faisceau de fils de VesselView 7	51
Emplacement de montage.....	50	Connexions NMEA 2K du VesselView.....	51
Interférence électromagnétique.....	50	Gabarit de découpe du VesselView 7.....	52
Installation du VesselView 7.....	50		

Section 1 - Généralités

1

Table des matières

Présentation de VesselView 7.....	2	Entretien – VesselView 7.....	7
Commandes avant	2	Nettoyage de l'affichage	7
Fonctions des commandes avant	2	Touches bloquées	8
Panneau arrière	3	Mise à jour du logiciel VesselView 7.....	8
Emplacements et descriptions de l'écran VesselView 7.....	3	Obtention de la dernière version du logiciel	8
Zones tactiles.....	4	Sauvegarde des points de cheminements et des routes de navigation	8
Zones « Appuyer/presser »	5	Mise à niveau de VesselView	9
Zones « Effleurer »	6		
Color Strategy (Stratégie de couleurs).....	7		

Présentation de VesselView 7

IMPORTANT : VesselView est un affichage multifonction (MFD) compatible avec les produits fabriqués par Mercury Marine Outboards, Mercury 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 est un centre complet d'informations sur le bateau qui peut afficher des données sur quatre 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 d'un protocole strict, avec le pavé tactile CAN du pilote 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.

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. Le propriétaire du bateau peut également l'utiliser pour mettre à niveau le système d'exploitation. 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.

Commandes avant



52293

- a - Écran tactile
- b - Bouton Mark-Menu (Repère-Menu)
- c - Bouton STBY-AUTO (Veille-Auto)
- d - Bouton Exit (Quitter)
- e - Bouton rotatif (appuyer dessus pour accéder à la fonction Enter [Entrée])
- f - Bouton Goto-Pages (Aller-Pages)
- g - Zoom avant/arrière, Homme à la mer
- h - Marche/Arrêt-Luminosité
- i - Cache du lecteur de carte

Fonctions des commandes avant

Écran tactile : L'écran du VesselView 7 comporte plusieurs volets tactiles réagissant à la pression ou à un effleurement dans l'axe vertical ou horizontal.

Mark-Menu (Repère-Menu) : Le bouton Mark-Menu (Repère-Menu) a deux fonctions selon le mode actif de l'écran. Appuyer sur ce bouton lorsque le traceur de carte est visible pour pouvoir accéder aux points de cheminement et autres fonctions. Appuyer sur ce bouton lorsque les informations relatives à SmartCraft sont affichées pour ouvrir la barre de défilement.

Standby-Auto (Veille-Auto) : Permet au pilote de suspendre ou d'engager les systèmes Navico®.

Bouton Exit (Quitter) : Permet de fermer un menu et d'éliminer le curseur de l'écran.

Bouton rotatif : Permet de naviguer dans les menus, de zoomer dans les cartes et de valider une sélection par pression.

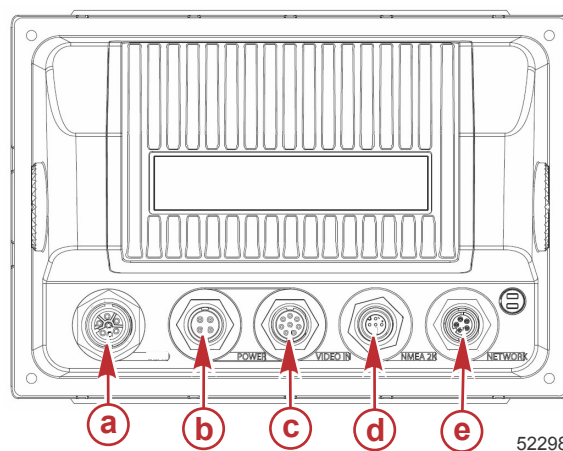
Goto-Pages (Aller-Pages) : Une brève pression sur ce bouton permet d'afficher les pages du volet d'accueil ; chaque pression successive permet de faire défiler les différents menus de la page d'accueil. Une pression longue sur ce bouton permet d'afficher les options du menu Goto (Aller).

In Out-MOB (Entrée /Sortie – Homme à la mer) : Boutons de zoom de différents composants de la dorsale NMEA. Une pression simultanée sur les boutons In (Entrée) et Out (Sortie) permet de placer une icône d'homme à la mer (MOB) à la position du bateau.

Marche/Arrêt-Veille-Luminosité : Appuyer une fois sur ce bouton pour accéder au mode de veille, pour modifier le rétroéclairage de l'unité ou pour passer en mode Night (Nuit).

Card Reader (Lecteur de carte) : Permet la mise à niveau du logiciel VesselView, le téléchargement de cartes de navigation, ainsi que l'enregistrement de points de cheminement et de paramètres.

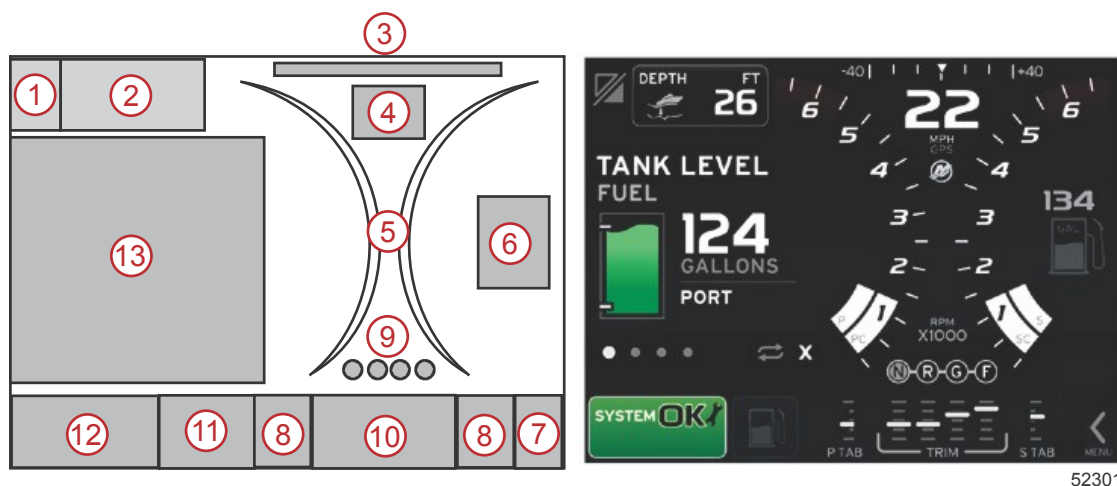
Panneau arrière



Élément	Fonction	Description
a	SmartCraft	Raccordement au réseau SmartCraft, liaison aux jauges SC 100
b	Puissance	Prise d'alimentation et alarme externe
c	Entrée vidéo	Fournit deux entrées vidéo composite
d	SIMNET/ NMEA 2000	Raccordement au réseau NMEA 2000
e	Réseau	Ports réseau Ethernet

Emplacements et descriptions de l'écran VesselView 7

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



52301

Section 1 - Généralités

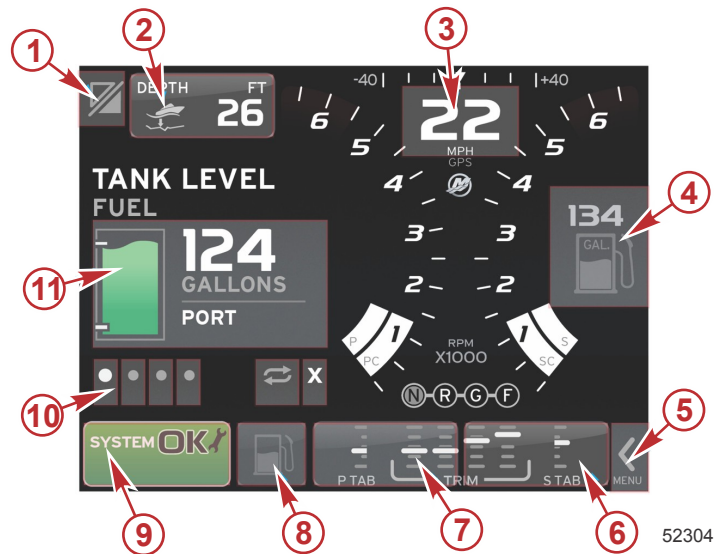
1. Permutation d'application : En touchant cette zone de l'affichage, le pilote passe d'un écran d'application Mercury au dernier écran Navico.
2. Volts ou Depth (Profondeur) : Cette zone de données peut être configurée par le pilote. Le menu **Settings** (Paramètres) permet d'accéder à une liste de tous les paramètres de données disponibles.
 - La zone de données affiche uniquement la tension si aucun transducteur de profondeur SmartCraft n'est installé.
 - La zone de données affiche la profondeur si un transducteur de profondeur SmartCraft est installé.
3. Steering Angle (Angle de direction) : Si l'option est installée, le pilote peut sélectionner des limites maximales de 45 ou 60° et inverser l'angle. L'angle de direction est disponible si le capteur installé est raccordé au réseau CAN SmartCraft. L'angle de direction est désactivé par défaut, mais il peut être activé manuellement dans le menu **Settings** (Paramètres).
4. 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 sont indiquées dans un format plus petit.
5. RPM (Régime moteur) : Affiche une barre mobile représentant le régime moteur. Deux barres mobiles distinctes s'affichent pour les applications à deux moteurs, trois pour les applications à trois moteurs et quatre pour les applications à quatre moteurs.
6. Fuel (Carburant) : Cette zone de données affiche la quantité totale de carburant.
 - 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.
7. Icône de barre de défilement : Toucher cette zone pour afficher la barre de défilement. La barre de défilement permet au pilote de sélectionner différents écrans d'application Mercury à ouvrir dans la zone de données contextuelles.
8. Tabs (Dérives) : Cette zone de données peut être configurée par le pilote. Le menu **Settings** (Paramètres) permet d'accéder à une liste de tous les paramètres de données disponibles.
 - 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. 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.
10. Trim : Cette zone de données peut être configurée par le pilote. Affiche le trim de quatre moteurs au maximum. 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).
11. Contextual Data Area Icon (Icône données contextuelles) : Affiche une icône représentant les données affichées dans la zone de l'écran correspondant aux données contextuelles. Cette option permet également d'afficher les données contextuelles affichées au préalable si aucune donnée contextuelle n'est affichée au moment de la sélection. 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.
12. System Tray (Barre d'état système) : Indique le mode actif actuel et les messages d'avertissement éventuels.
13. Contextual Data Area (Zone de données contextuelles) : Affiche toutes les données contextuelles, y compris l'évolution de l'analyse de démarrage, les messages de bonne gestion, le calendrier d'entretien et les avertissements.

Zones tactiles

L'écran du VesselView 7 comporte des zones tactiles. Celles-ci permettent au pilote d'ouvrir ou d'interagir avec des éléments spécifiques au moyen d'entrées tactiles définies. Il existe deux types d'entrées tactiles : appuyer/presser et effleurer.

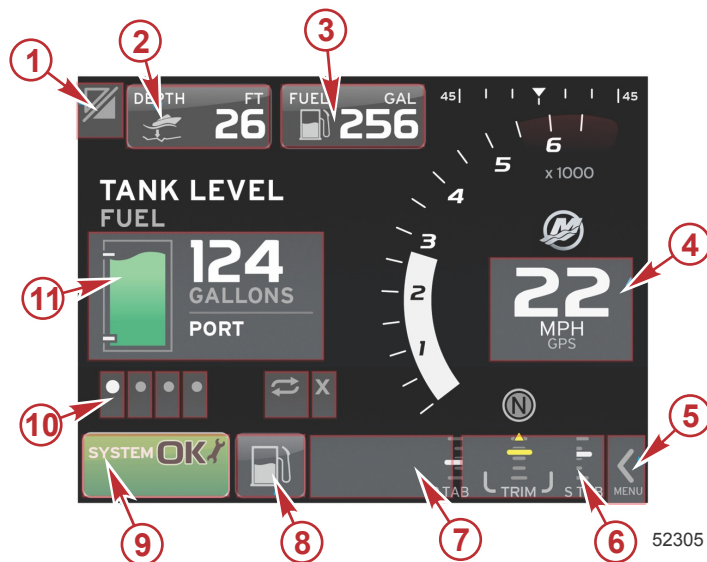
Zones « Appuyer/presser »

Des zones « Appuyer/presser » sont utilisées dans des éléments de données persistantes et contextuelles. Ces zones permettent d'optimiser l'utilisation de l'écran et les graphiques qui s'y affichent.



Exemple d'une configuration à quatre moteurs

Zone	Description
1	Zone permettant de permuter l'application IMPORTANT : D'autres applications associées au VesselView peuvent ne pas être accessibles. Pour pouvoir permuter entre les applications, le bateau doit être doté d'un appareil Navico® spécifique, lui-même raccordé à la dorsale NMEA 2K.
2	Zone affichant les informations relatives aux zones de données
3	Zone affichant les informations relatives à la vitesse
4	Zone affichant les informations relatives au carburant
5	Zone ouvrant et fermant la barre de défilement
6	Zone affichant les informations relatives aux zones de données
7	Zone affichant les informations relatives aux zones de données
8	Zone permettant l'affichage du menu actif
9	Zone affichant des informations variables relatives à la barre d'état système
10	Zones permettant de réaliser différentes tâches pour la zone de données contextuelles
11	Zones permettant de réaliser différentes tâches pour la zone de données contextuelles



Exemple à moteur unique

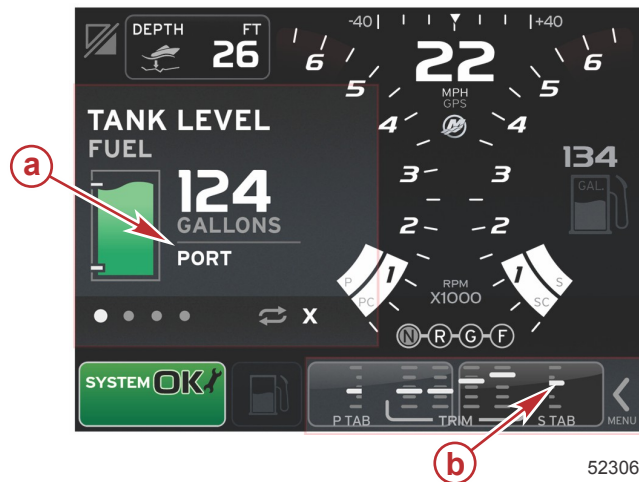
Zone	Description
1	Zone permettant de permuter l'application IMPORTANT : D'autres applications associées au VesselView peuvent ne pas être accessibles. Pour pouvoir permuter entre les applications, le bateau doit être doté d'un appareil Navico® spécifique, lui-même raccordé à la dorsale NMEA 2K.
2	Zone affichant les informations relatives aux zones de données
3	Zone affichant les informations relatives à la vitesse
4	Zone affichant les informations relatives à la vitesse
5	Zone ouvrant et fermant la barre de défilement
6	Zone affichant les informations relatives aux zones de données
7	Zone affichant les informations relatives aux zones de données
8	Zone permettant l'affichage du menu actif
9	Zone affichant des informations variables relatives à la barre d'état système
10	Zones permettant de réaliser différentes tâches pour la zone de données contextuelles
11	Zones permettant de réaliser différentes tâches pour la zone de données contextuelles

Zones « Effleurer »

Des zones « Effleurer » sont utilisées dans la zone de données contextuelles et dans la sélection de la barre de menu de défilement. Il existe deux types d'effleurement : horizontal et vertical.

- Les effleurements horizontaux font défiler les pages disponibles
 - a. dans le sens de l'effleurement horizontal.
 - b. Une fois la dernière page atteinte, un effleurement horizontal vers la gauche permet de revenir à la première page.
 - c. Les fonctions Auto-Cycle (Cycle automatique) et Exit (Quitter) ne peuvent être activées ni sélectionnées lors de la réalisation d'une action associée à un effleurement.
- Les effleurements verticaux permettent au pilote d'obtenir des informations plus approfondies relatives à l'écran affiché.
 - a. L'effleurement vers le haut permet d'accéder à des données approfondies supplémentaires.
 - b. L'effleurement vers le bas permet de quitter la recherche approfondie et de revenir à l'état de présentation.
 - c. Les effleurements verticaux sont inactifs si aucune donnée approfondie n'est disponible.
- La zone de la barre de défilement défile entre les sélections de menu à une vitesse proportionnelle à celle de l'effleurement.
 - a. Effleurement lent = progression lente.

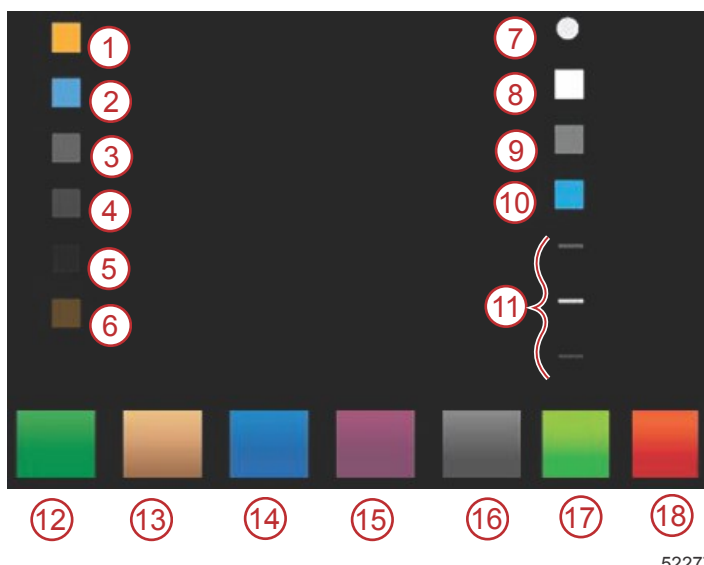
- b. Effleurement rapide = progression rapide.



Zone	Description
a	Zone de transition verticale et horizontale des données contextuelles
b	Zone de transition horizontale des données contextuelles

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)

Entretien – VesselView 7

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.

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 7

Les instructions suivantes expliquent comment mettre à niveau le logiciel VesselView 7. 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 quelle version du logiciel est installée sur VesselView, mettre VesselView 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 7 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 et 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 70 à 100 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 (4). 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.

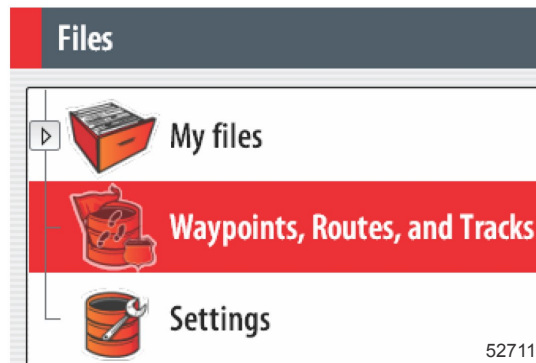
6. Une fois le fichier enregistré sur le disque dur, copier les fichiers sur la racine d'une carte microSD vierge de 512 Mo minimum. La racine du lecteur est le niveau le plus élevé. Le fichier ne doit pas être placé dans un dossier.

Sauvegarde des points de cheminements et des routes de navigation

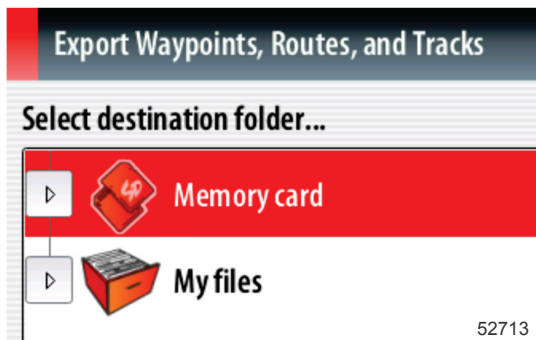
Les points de cheminement et les routes de navigation ne devraient pas être affectés. Il est toutefois recommandé de les sauvegarder avant de procéder à la mise à niveau. Durant le processus de sauvegarde, tous les points de cheminement et toutes les routes de navigation sont enregistrés sur une carte microSD. La carte peut être celle sur laquelle sont enregistrés les fichiers de mise à niveau. Veiller à ce que la carte ait une capacité suffisante pour stocker la quantité d'informations à sauvegarder.

1. Mettre la clé de contact sur marche et vérifier que VesselView est sous tension.
2. Insérer complètement la carte microSD dans le port du lecteur de carte, jusqu'à ce qu'elle reste en place.
3. Appuyer sur le bouton PAGES situé sous le bouton rotatif.
4. Sélectionner Tools (Outils), puis Files (Fichiers).

5. Sélectionner Waypoints, Routes and Tracks (Points de cheminement et routes de navigation).



6. Sélectionner le format de fichier souhaité, puis appuyer sur Export (Exporter).
7. Spécifier Memory Card (Carte mémoire) en tant que dossier de destination et sélectionner OK.



8. Nommer le fichier de sauvegarde à l'aide du clavier, puis appuyer sur Enter (Entrée).

Mise à niveau de VesselView

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

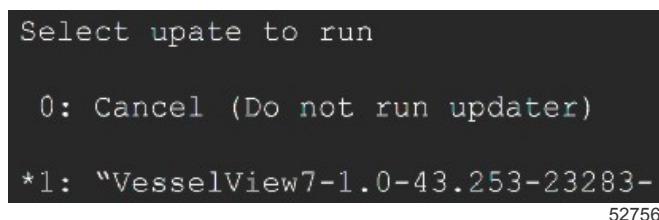
- Tous les points de cheminements et toutes les routes de navigation ont-ils été sauvegardés ?
- Chaque affichage doit être mis à niveau individuellement ; il n'existe aucune fonctionnalité de réseau permettant de mettre à jour plusieurs VesselView de façon automatique et simultanée.
- Ne pas éteindre 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.

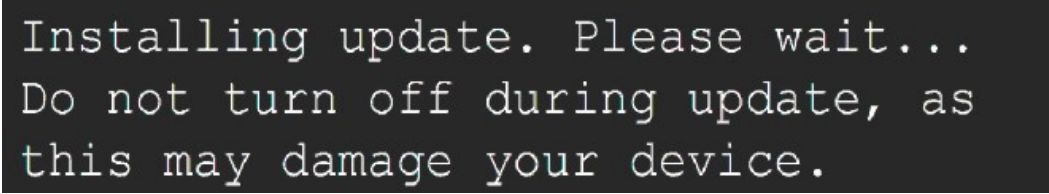
REMARQUE : Sur certaines installations, VesselView peut être mis sous tension au moyen d'un circuit spécifiquement prévu à cet effet, plutôt que par la clé de contact du circuit.

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. Un écran invitant le pilote à procéder à la mise à niveau ou à annuler s'affiche.
5. À l'aide du bouton rotatif, mettre le fichier de mise à niveau en surbrillance et appuyer sur le bouton pour confirmer.



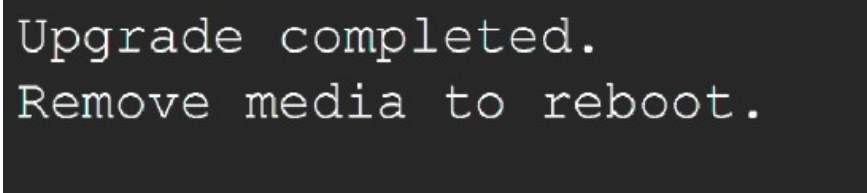
6. Ne pas mettre la clé de contact sur arrêt, mettre VesselView hors tension ni retirer la carte microSD durant le téléchargement du logiciel. Le processus de mise à jour peut prendre plusieurs minutes.



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

52757

7. 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

8. Vérifier que la bonne version du logiciel a été mise à niveau. À l'aide de la barre de défilement, aller à Systems (Systèmes) et ouvrir About (À propos de). La version du logiciel actuelle est indiquée.

Section 2 - Démarrage du système

Table des matières

Écran d'avertissement de démarrage du VesselView 7... 12	Units Setup (Configuration des unités)..... 15
Démarrage initial..... 12	Écrans d'affichage..... 16
Écran de démarrage..... 12	Démarrage..... 16
Configuration du dispositif..... 12	Moteur arrêté, allumage sur marche 16
Importation de la configuration 13	Moteur tournant au ralenti 16
Configuration des moteurs 13	Panne de moteur..... 17
Configuration de l'affichage 13	Navigation parmi les pannes 17
Identification unique de VesselView 13	Maintenance planifiée du moteur..... 18
Unités de mesure 14	Analyse du système – Rapport d'analyse..... 18
Configuration de l'affichage..... 14	Erreurs de communication 19
Configuration du dispositif..... 14	

Écran d'avertissement de démarrage du VesselView 7

Lors du démarrage de VesselView 7, un écran d'avertissement invitant le pilote à ne pas se reposer sur le produit en tant qu'outil de navigation principal et indiquant que toute responsabilité concernant le fonctionnement et les risques associés relève du pilote s'affiche.

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 4 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

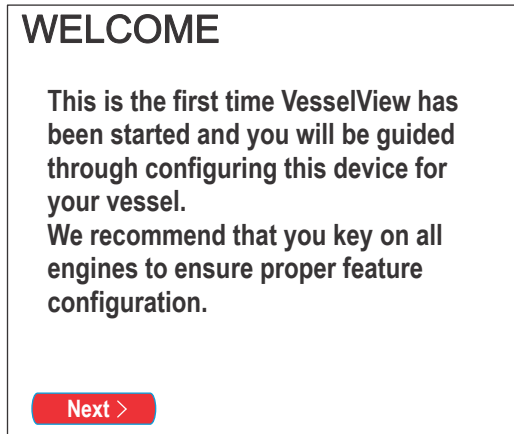
Configuration du dispositif

La configuration du dispositif guide le pilote au cours des premières étapes de configuration de VesselView. La configuration du dispositif VesselView démarre automatiquement lorsque l'unité VesselView est activée pour la première fois ou lorsqu'une réinitialisation aux paramètres d'usine est effectuée.

Ces paramètres et d'autres peuvent être modifiés à tout moment dans le menu Settings (Paramètres).

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.



52633

- Appuyer sur le bouton rotatif pour continuer.

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.

- Insérer la carte dans le port de lecture de carte.
- À l'aide du bouton rotatif, mettre le fichier à l'écran en surbrillance et appuyer sur le bouton pour lancer le téléchargement.

IMPORTANT : Ne pas retirer la carte, ni mettre le système hors tension lorsque l'importation est en cours au risque d'endommager l'unité.

- Une fois le téléchargement de la configuration terminé, retirer la carte microSD.
- En l'absence de fichier de configuration ou de carte dans le port, mettre Next (Suivant) en surbrillance et appuyer sur Enter (Entrée).

REMARQUE : Si les paramètres de configuration importés sont corrects pour l'ensemble de propulsion considéré, la procédure de configuration est terminée.

Configuration des moteurs

- À l'aide du bouton rotatif, mettre Engine Type (Type de moteur) en surbrillance et appuyer sur le bouton pour valider.
- Sélectionner le type de moteur et appuyer sur le bouton pour accepter.

Types de moteur possibles		
None (Aucun)	2-Stroke Gas Outboard (Hors-bord à essence deux-temps)	4-Stroke Gas Outboard (Hors-bord à essence quatre-temps)
Gas Sterndrive No Troll (Moteur à essence à transmission en Z, pêche à la traîne exclue)	Gas Inboard No Troll (Moteur à essence inboard, pêche à la traîne exclue)	Gas Jet Drive (Embase de jets à essence)
Gas Sterndrive (Moteur à essence à transmission en Z)	Gas Inboard (Moteur à essence inboard)	Gas Verado (Moteur à essence Verado)
Diesel Sterndrive No Troll (Moteur diesel à transmission en Z, pêche à la traîne exclue)	Diesel Inboard No Troll (Moteur diesel inboard, pêche à la traîne exclue)	Diesel Inboard (Moteur diesel inboard)

- À l'aide du bouton rotatif, activer ou désactiver le témoin d'anomalie et sélectionner le nombre de moteurs.
- À l'aide du bouton rotatif, mettre Previous (Précédent) ou Next (Suivant) en surbrillance et appuyer sur le bouton pour valider.

Configuration de l'affichage

- À l'aide du bouton rotatif, sélectionner et modifier le moteur à afficher à l'écran.
- À l'aide du bouton rotatif, mettre Previous (Précédent) ou Next (Suivant) en surbrillance et appuyer sur le bouton pour valider.

Identification unique de VesselView

L'identifiant unique de VesselView distingue chaque unité VesselView de tous les autres dispositifs SmartCraft installés. Le pilote doit affecter un identifiant unique à chaque unité VesselView et spécifier si VesselView est installé à la barre principale (ID 1) ou à la barre secondaire.

Utiliser le bouton rotatif pour mettre en surbrillance et accepter les modifications.

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

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

Unités de mesure

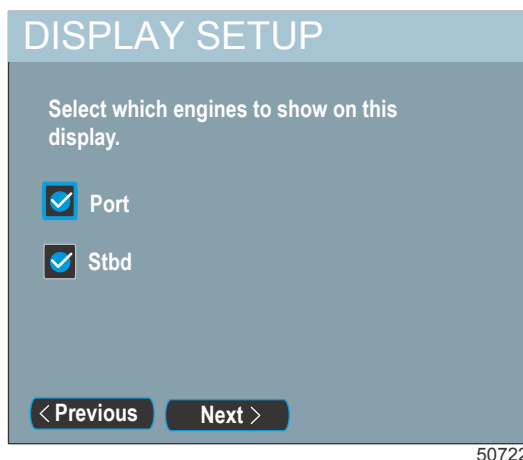
Le bouton rotatif permet de mettre le type de mesure souhaité en surbrillance et d'accepter la sélection : impérial (US) ou métrique.

REMARQUE : L'unité de mesure de certains capteurs peut être modifiée. Pour ce faire, aller dans le menu Settings (Paramètres).

Configuration de l'affichage

L'écran DISPLAY SETUP (Configuration de l'affichage) permet de choisir l'emplacement de l'affichage des données pour chaque moteur sur VesselView. Normalement, les moteurs sont affichés de gauche à droite 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.

1. Utiliser le bouton rotatif pour mettre en surbrillance l'emplacement du moteur. Appuyer sur le bouton pour l'activer ou le désactiver. VesselView peut afficher des informations relatives à un maximum de quatre moteurs.



2. Le bouton rotatif permet de mettre en surbrillance le moteur à afficher. Appuyer sur le bouton pour l'activer ou le désactiver. 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. À l'aide du bouton rotatif, mettre Next (Suivant) en surbrillance pour passer à DEVICE SETUP (Configuration du dispositif).

Configuration du dispositif

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

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

1. Si une seule unité VesselView est installée sur le bateau, passer à l'étape 5 ; sinon, appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour accéder à l'option UNIQUE VESSELVIEW ID (Identifiant VesselView unique).

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

DEVICE SETUP

Unique VesselView ID:

1

Helm ID:

1

< Previous Next >

50750

- Appuyer sur Enter (Entrée) pour accéder à l'option Unique VesselView ID (Identifiant VesselView unique). Mettre le numéro de l'identifiant (ID) en surbrillance et appuyer sur Enter (Entrée). Choisir un chiffre différent de ceux affectés à toute autre unité VesselView installée.
- Mettre l'option HELM ID (Identifiant de la 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.
- Mettre l'identifiant de la barre sélectionné en surbrillance et appuyer sur Enter (Entrée).
- Mettre Next (Suivant) en surbrillance et appuyer sur Enter (Entrée) pour accéder au bouton 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 Enter (Entrée) et mettre le type de mesure souhaité en surbrillance.
- Appuyer sur Enter (Entrée) pour confirmer la sélection et mettre Next (Suivant) en surbrillance. Appuyez sur Enter (Entrée).

UNITS SETUP

What units of measure do you want to use?

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

U.S Standard

< Previous Next >

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 étapes de configuration.
- 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. Mettre OK ou Cancel (Annuler) en surbrillance et appuyer sur Enter (Entrée).
- 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 d'affichage

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.

- 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.

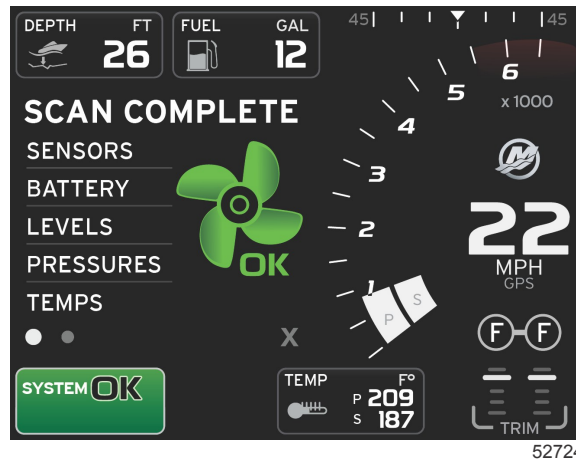


Analyse du système

- 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.

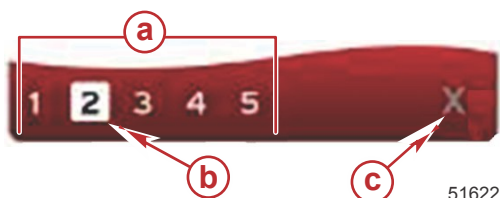


- a - Icône de panne avec intitulé de panne
- b - Texte court ou texte de référence
- c - Emplacement de la panne du moteur
- d - Texte relatif à l'action
- e - Nombre de pannes

Navigation parmi les pannes

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

- La zone de sélection indique par défaut la première panne sous forme d'un nombre noir sur fond blanc.
- 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.



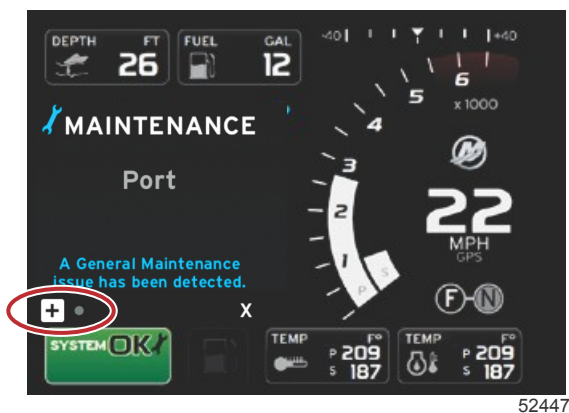
- a - Nombre de pannes indiquées dans la barre d'état des pannes
- b - Panne sélectionnée
- c - Icône Exit (Quitter) de la barre d'état des pannes

- Lorsqu'un symbole positif (+) est affiché, des données supplémentaires concernant la panne peuvent être affichées.
- 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.
- Pour quitter la barre d'état des pannes, cliquer sur le bouton X.

Maintenance planifiée du moteur

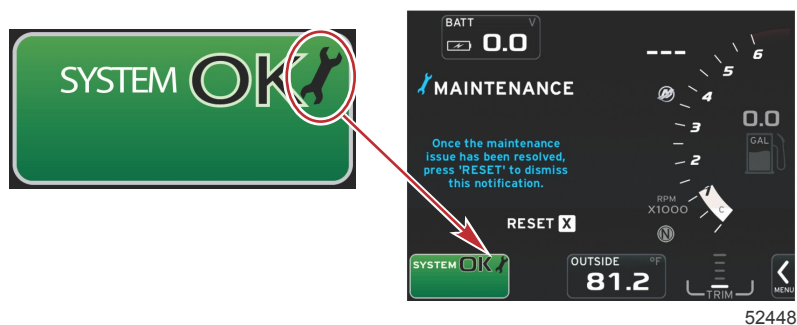
Si un rappel de maintenance est détecté durant une analyse du système, la zone de données contextuelles affiche une description dans un écran de couleur vive. Le coin inférieur gauche de la barre d'état système change en fonction de la panne affichée. Faire preuve de bon sens pour protéger l'investissement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

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.



3. 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 s'affiche jusqu'à ce que le moteur soit mis en prise ou que le bouton X soit pressé.

- 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.



Erreur de communication

Notes :






Section 3 - Données contextuelles

Table des matières

Fonctionnalité de la barre d'état système.....	22	Sélection des données contextuelles finales	24
Navigation dans l'affichage de données contextuelles.....	23	Icônes de la barre de défilement.....	25
Fonctionnalité de la barre de défilement.....	23	Agrandissement des zones de données persistantes.....	26
Activation de la barre de défilement et navigation	23	Auto Cycle (Cycle automatique)	26
Zone de données contextuelles	24		

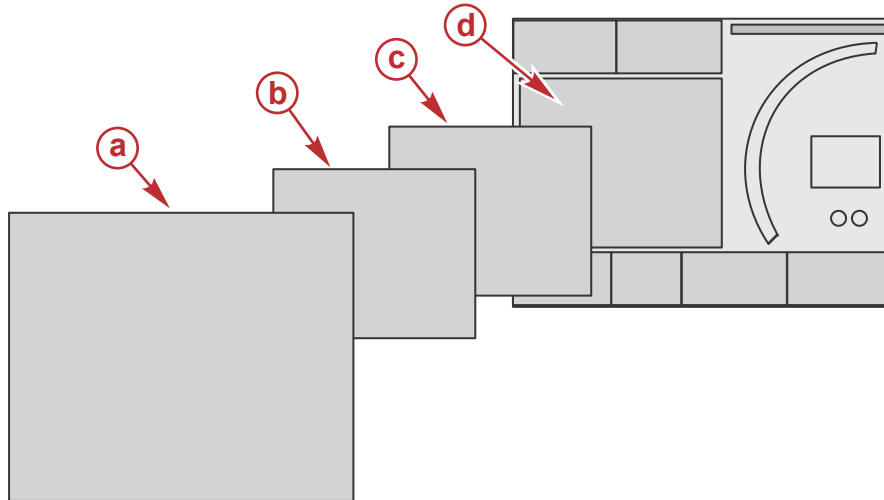
Fonctionnalité de la barre d'état système

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 affiche 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 la flèche de l'icône de la barre de défilement dans le coin inférieur droit de l'écran.
2. À l'aide du bouton rotatif, mettre l'icône à afficher en surbrillance. 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, le pilote doit suivre la direction indiquée par la flèche. Lorsque les deux flèches sont visibles, l'une ou l'autre direction peut être sélectionnée.



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

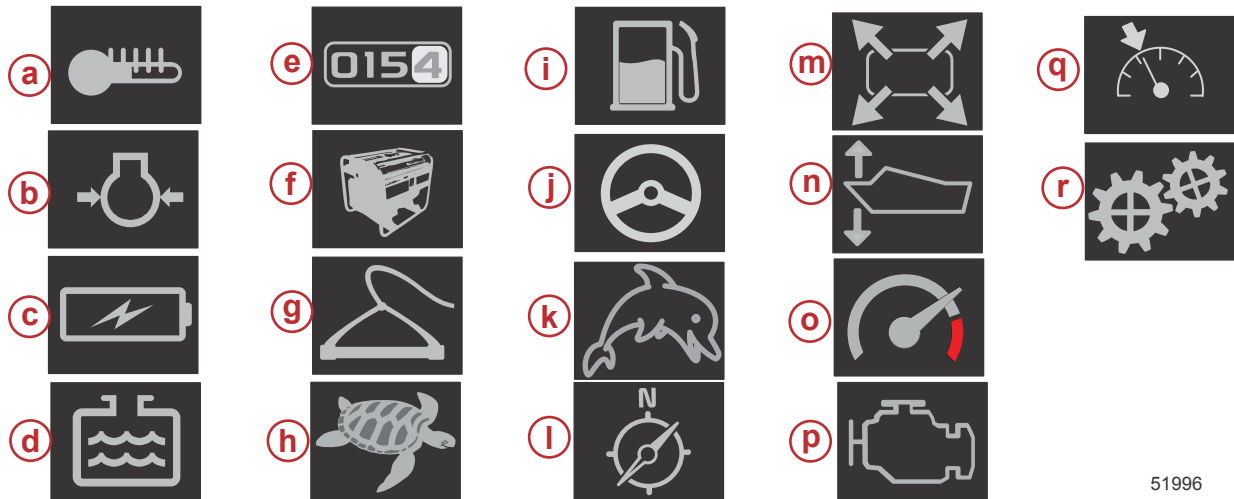
Zone de données contextuelles

Durant le processus de navigation à l'aide de la barre de défilement, si l'icône est en surbrillance et si 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 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).

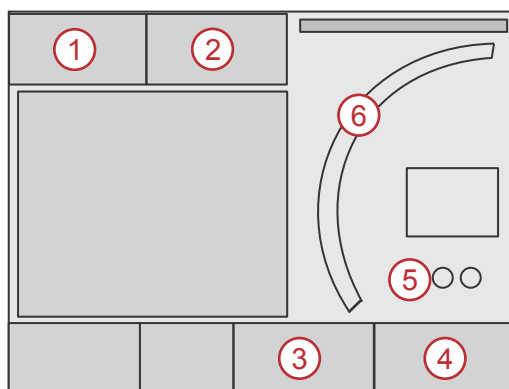


52094

Icône Agrandissement

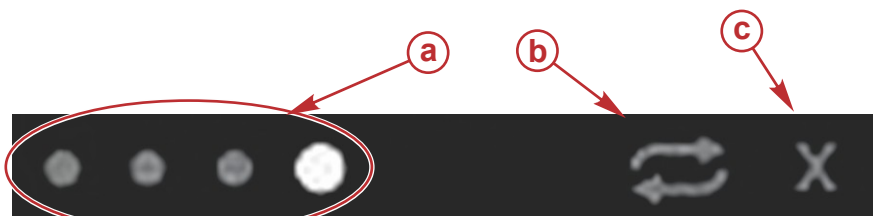
Une fois l'icône activée, la zone de données contextuelles comporte des données agrandies en provenance des zones de données affichées actives. Le pilote peut agrandir jusqu'à six zones de données, en procédant une par une, et les ordonner dans l'ordre chronologique, comme indiqué sur l'illustration 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. Appuyer sur les différentes pages, ou sur l'icône Auto Cycle (Cycle automatique) ou Exit (Quitter). Appuyer sur 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 rotatif 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 cinq secondes par page ; cette durée peut être modifiée dans le menu Settings (Paramètres).
- Lorsque le cycle automatique est actif, les icônes de flèche ne sont pas disponibles. Mettre l'une des pages en surbrillance et appuyer sur le bouton rotatif. 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 Enter (Entrée).
- Pour désactiver le cycle automatique, mettre le X en surbrillance et appuyer sur Enter (Entrée). L'écran quitte la zone contextuelle.

Section 4 - Configuration et étalonnages

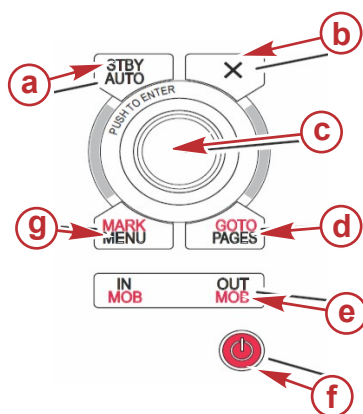
Table des matières

Navigation dans le menu Settings (Paramètres).....	28	Liaisons simples.....	31
Navigation jusqu'au menu Settings (Paramètres).....	28	Alarmes.....	32
System (Système).....	28	Unités.....	32
Préférences.....	28	Network (Réseau).....	32
Bateau.....	29	Personality File (Fichier personnalité).....	33
SmartCraft.....	29		

Navigation dans le menu Settings (Paramètres)

Navigation jusqu'au menu Settings (Paramètres)

- Appuyer sur le bouton Pages lorsque l'écran SmartCraft est affiché.



- a - Bouton STBY-AUTO (Veille-Auto)
- b - Bouton Exit (Quitter)
- c - Bouton rotatif (appuyer dessus pour accéder à la fonction Enter [Entrée])
- d - Bouton Goto-Pages (Aller-Pages)
- e - Zoom avant/arrière, Homme à la mer
- f - Marche/Arrêt-Luminosité
- g - Bouton Mark-Menu (Repère-Menu)

52837

- Tourner le bouton rotatif afin de mettre la dernière icône en surbrillance. La dernière icône correspond au menu Settings (Paramètres).
- Appuyer sur le bouton rotatif.

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 afficher, le numéro de la barre et le numéro du dispositif.
- Spécifier si l'affichage est visible depuis 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.

9. Activer ou désactiver la liste de vérification au démarrage
 10. Activer ou désactiver l'affichage de dérive et de trim
 11. 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) selon le moteur affiché	
Helm Number, Device Number (Numéro de barre, Numéro de dispositif) >	Sélectionner l'emplacement des barres sur VesselView (nécessaire en présence de plusieurs barres). Sélectionner un numéro de dispositif unique (nécessaire 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) >	Sélectionner le type de données pour la zone de données 1 >	Navigation > Vessel (Bateau) > Engine (Moteur) > Environment (Environnement) >
	Optional data boxes (Zones de données en option) >	None (Aucune), One (Une seule), Both (Les deux)
	Sélectionner le type de données pour la zone de données 2 >	Navigation > Vessel (Bateau) > Engine (Moteur) > Environment (Environnement) >
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)	Activé (coché) ou désactivé (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)	
Camera installed (Caméra installée)	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.

Section 4 - Configuration et étalonnages

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)	—	—
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 (Bâbord), port center (Bâbord, centre), starboard center (Tribord, centre), starboard (Tribord) >	Engine and Transmission (Moteur et Transmission) >	Bâbord ou tribord activé (coché) ou désactivé (décoché)
	RPM sync (Synchronisation de régime)	Activée (cochée), désactivée (décochée)

Section 4 - Configuration et étalonnages

Easy Links (Liaisons simples)		
	Fuel tank 1 (Réservoir de carburant 1)	Activé (coché), désactivé (décoché)
	Fuel tank 2 (Réservoir de carburant 1)	Activé (coché), désactivé (décoché)
	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) 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.

Alarms (Alarmes) >	Alarm History (Historique des alarmes)	Affiche les alarmes existantes
	Alarms Settings (Paramètres d'alarme) >	No GPS fix (Pas de correction GPS), Shallow water (Eaux peu profondes), Deep water (Eaux profondes), Water temp rate (Rapport de la température de l'eau), Anchor (Ancre), Anchor depth (Profondeur de l'ancre), low boat speed (Faible vitesse du bateau), Speed through water rationality fault (Erreur de rationalité de la vitesse-surface), XTE, Waypoint radius (Rayon du point de cheminement), Arrival (Arrivée), True wind shift (Changement de vent réel), True wind high (Vent réel élevé), True wind low (Vent réel faible), Fuel remaining low (Niveau de carburant restant bas), Fuel remaining high (Niveau de carburant restant élevé), Voltage (Tension) > Missing data (Données manquantes) > Vessels (Bateaux) > Autopilot (Pilote automatique) > Engines (Moteurs) > 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

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 s'applique de façon générale une fois activée.

- 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.....	36	Modification de données persistantes	43
Mode ECO.....	36	Régulateur de vitesse – zone de données	
Valeurs ECO minimales et maximales	36	contextuelles	43
Cibles de régime et de trim ECO.....	36	Navigation avec le régulateur de vitesse	44
Couleurs des cibles	36	Mode Troll Control (Commande de pêche à la traîne).....	44
Navigation ECO.....	37	Zone de données contextuelles de la commande de	
ECO Refresh (Actualiser ECO)	37	pêche à la traîne.....	45
Minimize (Réduire)	38	Modification de données persistantes	45
Modification des cibles ECO.....	38	Pêche à la traîne – zone de données	
Modification des valeurs cibles	39	contextuelles	45
Mode Smart Tow.....	39	Navigation en mode Troll (Pêche à la traîne)	45
Smart Tow.....	39	Écrans Autopilot (Pilote automatique).....	46
Valeurs Smart Tow	39	Présentation des écrans Autopilot (Pilote automatique)	
Panneau de présentation Smart Tow.....	40	46
Zone de données contextuelles Smart Tow.....	40	Navigation parmi les écrans d'Autopilot (Pilote	
Navigation	41	automatique).....	46
Save (Enregistrer)	42	Pilote automatique minimisé	46
Create Custom Launch (Création d'un lancement		Avertissements.....	47
personnalisé)	43	Fenêtres d'avertissement contextuelles.....	47
Mode Régulateur de vitesse.....	43	Alarme de carburant critique.....	47
Cruise Control (Régulateur de vitesse).....	43	Alarme de profondeur.....	48
Zone de données contextuelles du régulateur de			
vitesse.....	43		

Mode économie

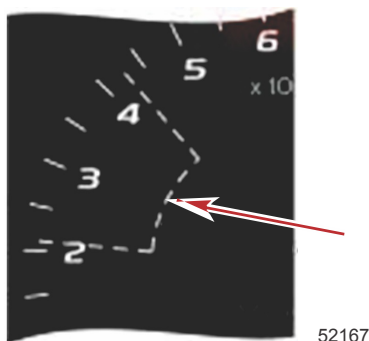
Mode ECO

ECO Mode (Mode ECO) affiche des informations qui guident le pilote de sorte à définir la 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 ouvrir la barre de défilement.
2. Rechercher l'icône de ECO Mode (Mode ECO) à l'aide du bouton rotatif et appuyer sur Enter (Entrée). La zone contextuelle affiche l'icône ECO et un court descriptif quant à la façon d'optimiser la consommation de carburant.

Valeurs ECO minimales et maximales

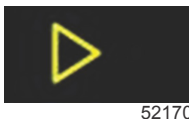
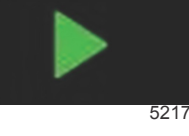
Lorsque ECO Mode (Mode ECO) est actif, les lignes des valeurs minimum et maximum cibles s'affichent sur le balayage du régime. Ces lignes affichent la plage optimisée active à calculer. Les lignes cibles peuvent être réglées dans le menu Settings (Paramètres).



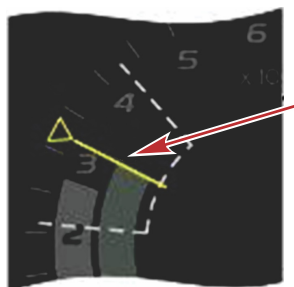
Cibles de régime et de trim ECO

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.

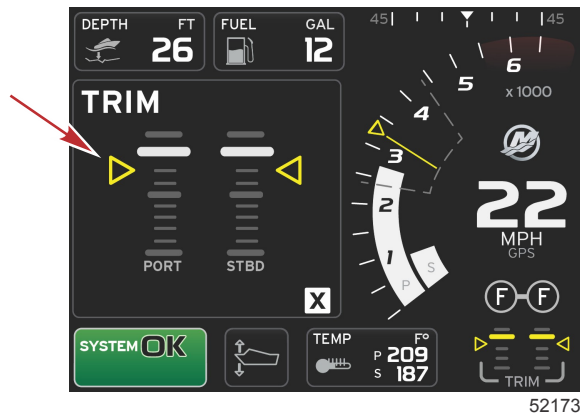


Non optimisé



Optimisé

La zone de données contextuelles affiche les cibles de trim.



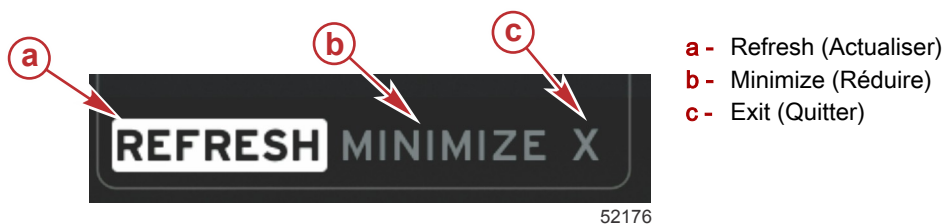
Une fois toutes les cibles atteintes, l'écran de la zone de données contextuelles change d'aspect ; au lieu d'afficher des instructions, il affiche OPTIMIZED (Optimisé) avec la valeur d'économie de carburant actuelle.



Navigation ECO

REFRESH (Actualiser) et MINIMIZE (Réduire) et X sont affichés dans le pied de page de la zone de données contextuelles.

- Minimize (Réduire) masque les instructions ECO et affiche ECO MODE (Mode ECO) dans la barre d'état système. Minimize (Réduire) permet au pilote d'afficher d'autres informations dans la zone contextuelle.
- 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 le programme 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.



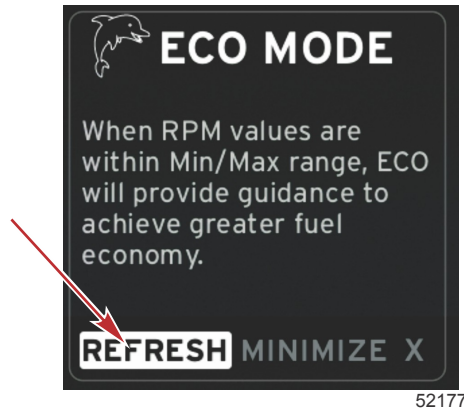
- a - Refresh (Actualiser)
- b - Minimize (Réduire)
- c - Exit (Quitter)

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. Mettre la fonction de réactualisation en surbrillance et appuyer sur Enter (Entrée).

2. Des instructions s'affichent dans la zone de données contextuelles. Mettre le numéro de l'identifiant (ID) 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 de l'écran tactile et appuyer sur Enter (Entrée).
4. Lorsque ECO est optimisé, la zone contextuelle 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 du trim et le régime, il guide le pilote vers ce paramètre optimal de régime et de trim au moyen de flèches. 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 seconde
RPM stability (Stabilité de régime)	0,7 seconde
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)	3%

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

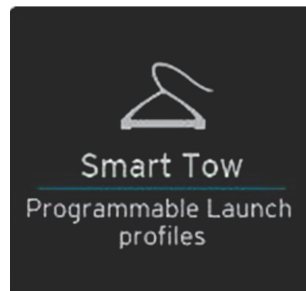
1. Ouvrir la barre de défilement.
2. À l'aide du bouton rotatif, mettre la dernière icône, Settings (Paramètres), en surbrillance et appuyer sur le bouton Enter (Entrée).
3. Sélectionner Network (Réseau) et appuyer sur Enter (Entrée).
4. Mettre ECO Mode (Mode ECO) en surbrillance et appuyer sur Enter (Entrée).
5. Mettre en surbrillance la valeur cible à modifier.
6. Modifier les données cibles et appuyer sur le bouton Enter (Entrée).
7. Poursuivre l'opération jusqu'à quitter la cible.

***REMARQUE :** Après avoir quitté la cible, le menu Settings (Paramètres) se ferme. Pour modifier d'autres valeurs cibles, ouvrir la barre de défilement. L'icône Settings (Paramètres) est 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


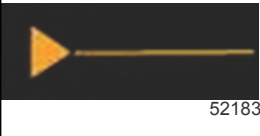
Smart Tow intègre des indicateurs de régime et de dépassement au sein des balayages de régime, modifiant ainsi la zone de données persistantes. Le point de consigne du régime est orange et l'échelle de dépassement est blanche.



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

52180

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.



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.



- 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.



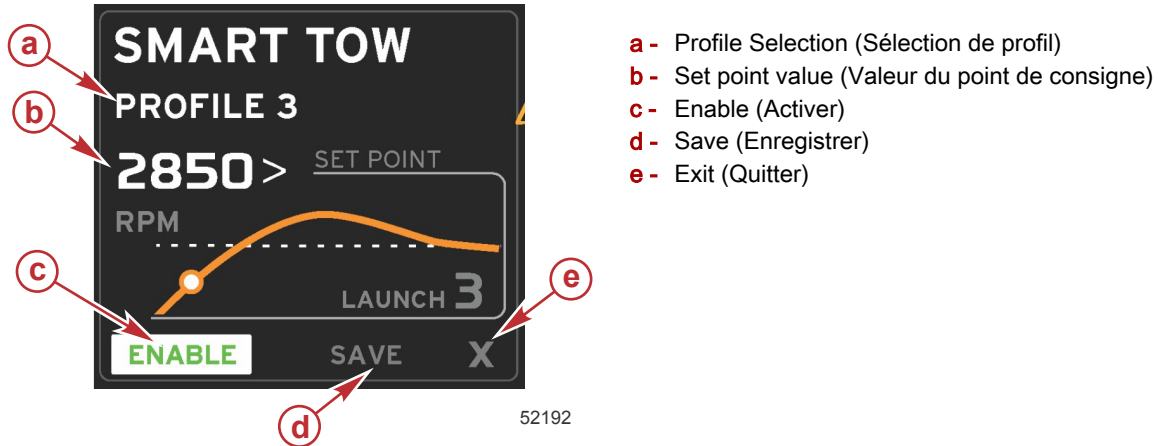
Point graphique animé de lancement

Navigation

Smart Tow utilise la zone de données contextuelles et la section de pied de page pour permettre au pilote de régler les paramètres. Appuyer sur l'écran ou l'effleurer pour faire défiler les champs de la zone de sélection. 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. Utiliser le bouton rotatif ou un effleurement pour défiler la sélection de profil, les points de consigne de vitesse/régime et l'activation/la désactivation.

- Pour accepter les éléments situés dans la zone de navigation du pied de page, il est nécessaire d'appuyer dessus ou d'appuyer sur le bouton rotatif.



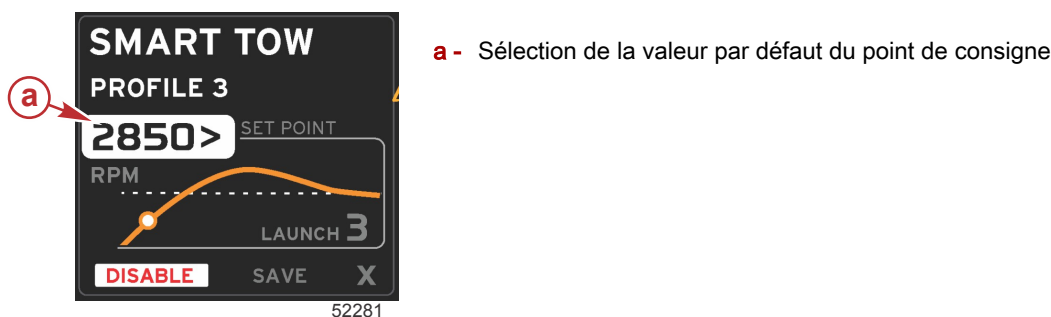
Profile Selection (Sélection de profil) permet au pilote de choisir parmi cinq profils prédéfinis en usine, ainsi que d'éventuels paramètres personnalisés. Les paramètres personnalisés peuvent être modifiés ; ils reviendront par défaut aux derniers paramètres connus.



Profils prédéfinis en usine

La valeur du point de consigne permet au pilote de régler le point de consigne de régime ou de vitesse. Celui-ci est de 10 mi/h ou de 1 700 tr/min, jusqu'à ce que le pilote les remplace au moyen de l'option QUICK SAVE (Enregistrement rapide).

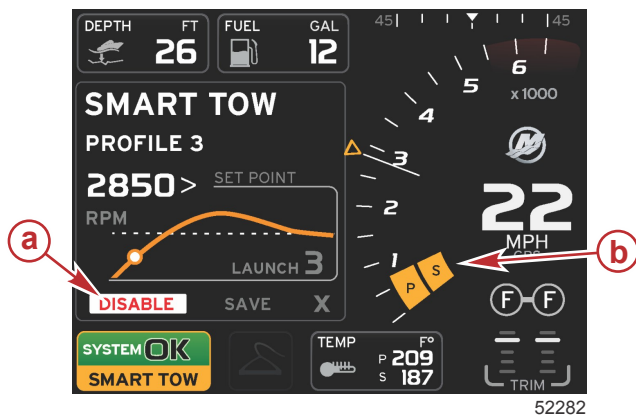
- Le point de consigne correspond à la sélection par défaut lorsque Smart Tow est actif. Le pilote peut ajuster le régime ou la vitesse en appuyant sur la zone de l'écran de données contextuelles.



Après avoir réglé les paramètres souhaités, appuyer sur la sélection dans la zone du 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.
 - a. L'icône Enabled (Activé) est verte lorsqu'elle est active

- b. L'icône Disabled (Désactivé) est rouge lorsqu'elle n'est pas active



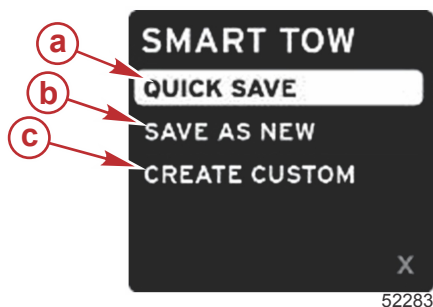
- a - Inactive – rouge
 b - Balayage de régime normal affiché lorsque le mode Mph (Vitesse) est sélectionné.

- Appuyer sur SAVE (Enregistrer). 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 appuie sur la X, 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), la zone de données contextuelles passe aux options d'enregistrement. Quick save (Enregistrement rapide) est l'option sélectionnée par défaut.

- Appuyer sur la sélection pour confirmer.



- 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 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 pour passer au nom de fichier personnalisé. Le nom de fichier choisi est actif par défaut.
 - Changer les lettres à l'aide de l'écran ou du bouton rotatif.



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

REMARQUE : Pour quitter, sélectionner X et appuyer sur le bouton rotatif. 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

- À l'aide du bouton rotatif, déplacer la zone de sélection jusqu'aux champs à modifier. L'invite à l'écran permet de régler la valeur de l'élément sélectionnée.
- Une fois le profil personnalisé terminé, mettre NEXT (Suivant) ou X en surbrillance.
 - 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 rotatif 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**.

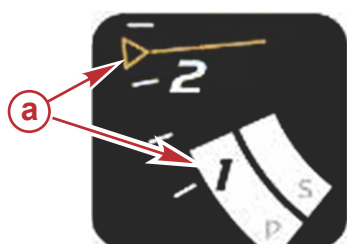
REMARQUE : Le pilote peut désactiver le mode Cruise Control (Régulateur de vitesse) en mettant les leviers de commande à distance au point mort.

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.



52278

a - Régulateur de vitesse inactif

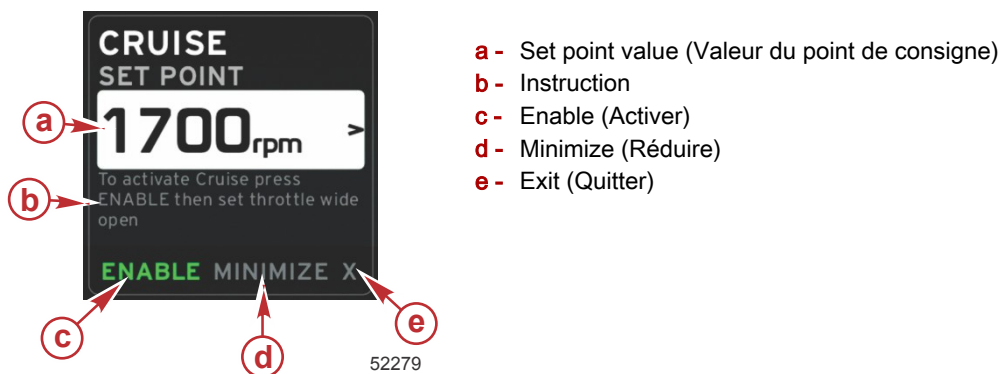
b - Régulateur de vitesse actif

Régulateur de vitesse – zone de données contextuelles

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

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

- Des éléments de la zone de données contextuelles sont modifiés pour permettre au pilote de configurer les paramètres suivants :
 - RPM set-point (Point de consigne du régime).
 - 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.

- Faire défiler les sélections dans le pied de page à l'aide du bouton rotatif ou en effleurant l'écran.
- Appuyer sur le bouton rotatif pour activer la sélection.
 - L'activation ou la désactivation permet d'activer ou de désactiver la fonction.
 - 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.
- Le champ de sélection de réglage du point de consigne est l'emplacement par défaut au moment du démarrage du régulateur de vitesse. Après avoir modifié les paramètres souhaités, sélectionner Enable (Activer)/Disable (Désactiver) dans la zone de pied de page de la zone de données contextuelles en déplaçant le curseur à l'aide du bouton rotatif.
 - À l'aide du bouton rotatif, naviguer entre la sélection d'un point de consigne et le pied de page.
 - 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 le bouton rotatif pour modifier le régime ou la vitesse. Il n'est pas nécessaire d'appuyer sur le bouton pour appliquer le nouveau paramètre.
- 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.

 - 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.
 - 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.
- Une fois l'option Minimize (Réduire) active, la barre d'état système affiche CRUISE (Régulateur de vitesse).
- La fonction Cruise (Régulateur de vitesse) est désactivée si Exit (Quitter) est sélectionné alors que l'option de pêche à la traîne est affichée. 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 régie par le régime moteur.
- Ouvrir la barre de défilement et mettre l'icône de pêche à la traîne en surbrillance. Appuyer sur le bouton rotatif pour activer la commande de pêche à la traîne. Pour identifier l'icône Troll (Pêche à la traîne), voir **icônes de la barre de défilement**.

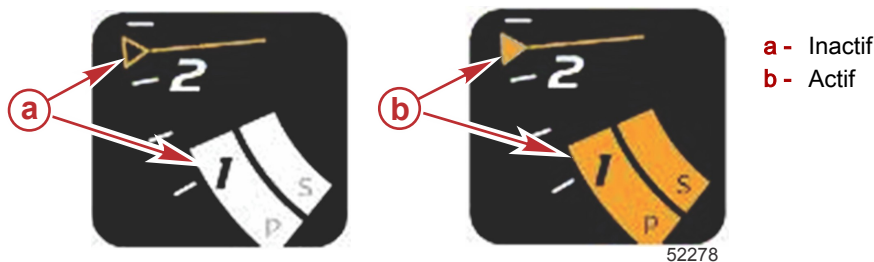
REMARQUE : Le pilote peut désactiver le mode Troll Control (Commande de pêche à la traîne) en mettant les leviers de commande à distance au point mort.

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).

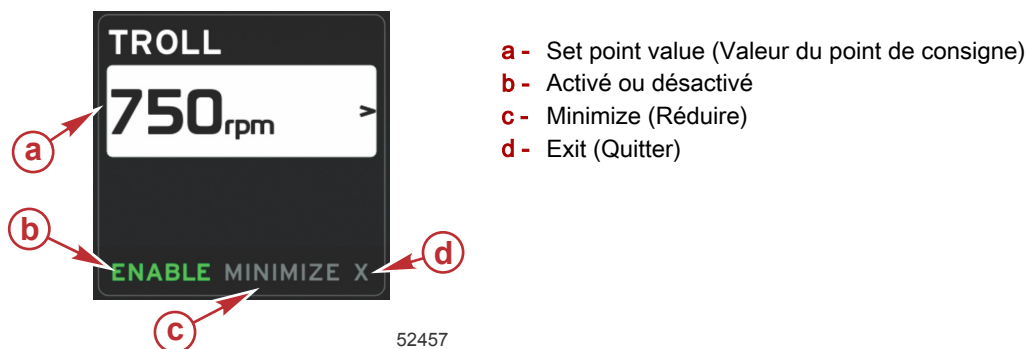
- Lorsque le mode Troll (Pêche à la traîne) est activé, des éléments de données persistantes sont modifiés afin de communiquer les paramètres suivants :
 - RPM set-point (Point de consigne du régime).
 - La couleur de balayage de régime moteur passe à l'orange en mode actif pour indiquer que le moteur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



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.

- Appuyer sur la sélection dans le pied de page.
- Appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour activer la sélection.
 - Activer ou désactiver la fonction de l'élément
 - 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.
- 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, appuyer sur la sélection Enable (Activer)/Disable (Désactiver) dans la zone de pied de page de la zone de données contextuelles.
 - À l'aide de l'écran tactile, naviguer entre la sélection d'un point de consigne et le pied de page.
 - 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 de modifier les valeurs de régime ou de vitesse. Il n'est pas nécessaire d'appuyer sur le bouton Enter (Entrée) pour appliquer le nouveau paramètre.
- 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. Lorsque quitter est sélectionné alors que l'élément de pêche à la traîne est affiché et que le pilote appuie sur Enter (Entrée), la fonction de pêche à la traîne est désactivée. 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)

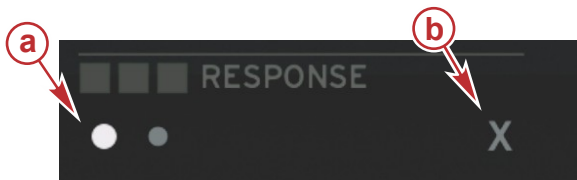
VesselView est un affichage supplémentaire destiné aux fonctions de pilote automatique et aux opérations réalisées avec la manette. Toutes les fonctionnalités de ces fonctions de pilotage sont contrôlées par le biais du pavé CAN de pilotage automatique de Mercury Marine. VesselView indique si le mode 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 des informations 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. Tous les modes et toutes les fonctions 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 deux 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.



52461

a - Pages

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

Pilote automatique minimisé

Lorsque X 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 pannes s'affichent en plein écran avec un texte court, un texte long et un texte relatif à l'action.

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



52101

- Les alarmes de carburant critiques et de profondeur sont accompagnées d'options supplémentaires. Elles sont décrites dans les rubriques **Alarme de carburant critique** et **Alarme de profondeur**.
 - 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 pannes s'affichent uniquement dans la barre d'état système.
 - Toutes les pannes Guardian (niveau 4) sont toujours affichées, quelles que soient les sélections effectuées dans le menu Settings (Paramètres).
 - Si la panne concerne le contrôle des émissions, l'icône du moteur s'affiche dans la barre d'état.
- Lorsque le pilote sélectionne une panne dans la zone contextuelle :
 - Le titre de la panne et l'icône d'avertissement sont affichés en haut de la zone contextuelle.
 - Un texte court et l'emplacement de la panne (moteur) sont affichés sous le titre.
 - En présence de plusieurs pannes, naviguer jusqu'à chacune d'elles à l'aide du bouton rotatif et appuyer sur le bouton rotatif pour y accéder. Voir **Panne du moteur**.



- Icône de panne avec intitulé de panne
- Texte court ou texte de référence
- Emplacement de la panne du moteur
- Texte relatif à l'action
- 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 sélectionné 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

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

- Si Fuel (Carburant) n'est pas sélectionné 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 sélectionner l'avertissement relatif au carburant sous forme de fenêtre contextuelle dans le menu Settings (Paramètres). Appuyer sur le bouton rotatif 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 sélectionné 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 sélectionné 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 le bouton rotatif pour réduire le panneau contextuel. La panne est toujours affichée à un emplacement ou un autre, selon la configuration d'écran.

Section 6 - Installation

Table des matières

Instructions de montage.....	50	Faisceau de fils de VesselView 7	51
Emplacement de montage	50	Connexions NMEA 2K du VesselView.....	51
Interférence électromagnétique	50	Gabarit de découpe du VesselView 7.....	52
Installation du VesselView 7.....	50		

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

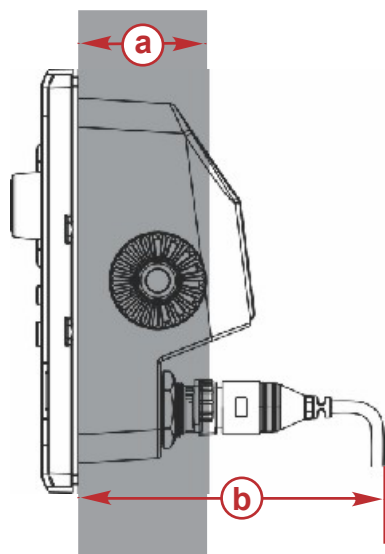
Les valeurs suivantes correspondent aux distances minimales devant être prises en compte lors du choix de l'emplacement de montage. Vérifier que VesselView n'est pas monté à moins de :

- 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 7

Les instructions d'installation suivantes ont été rédigées pour les faisceaux fournis avec VesselView. Les connecteurs de faisceau à 90° peuvent 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 8M0075080 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.

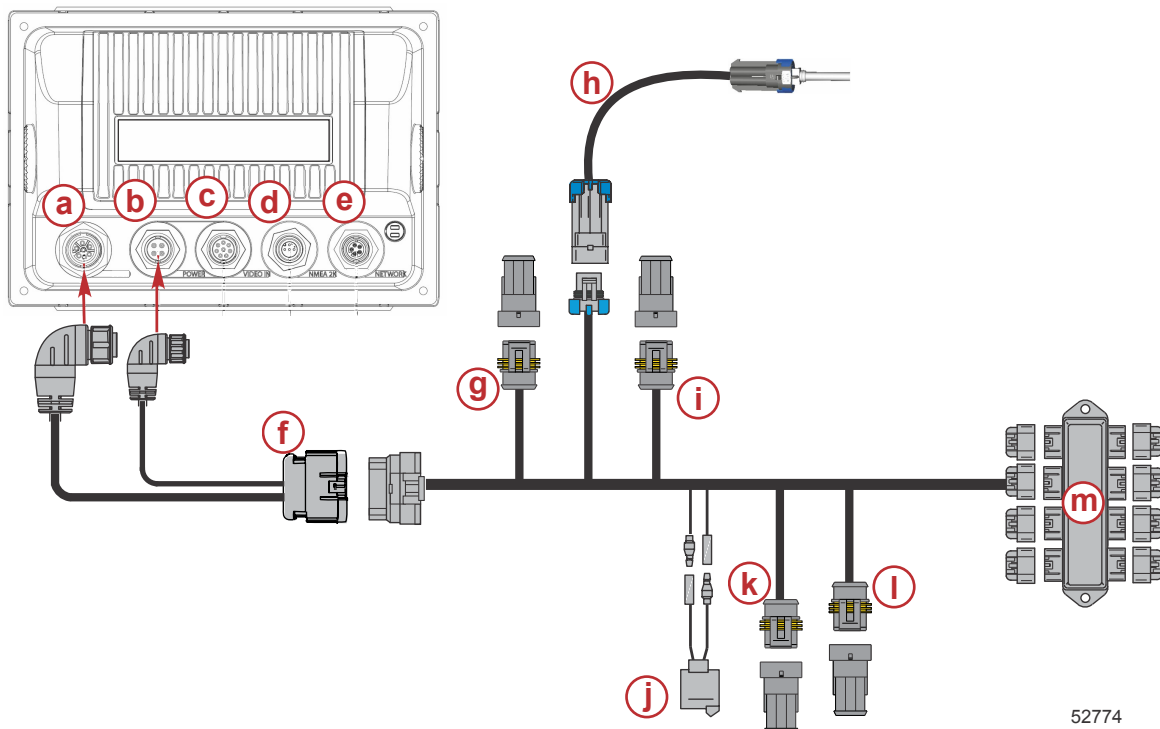


- a** - Tableau de bord 5,08 cm (référence uniquement)
- b** - 12,0 cm

52839

2. Fixer le gabarit de découpe sur la surface de montage à l'aide de ruban adhésif.
3. Percer les 4 trous de montage à l'aide d'une mèche de taille appropriée.
4. À l'aide d'une scie-cloche de 25,0 mm , retirer les quatre coins de la zone de découpe grise.
5. Retirer la partie grise restante avec une scie ou un autre dispositif.
6. Limer tout bord tranchant.
7. Vérifier que VesselView se loge correctement dans l'ouverture. Éliminer tout matériau gênant au niveau de l'ouverture.
8. Retirer la protection adhésive du joint et installer ce dernier sur la surface de montage du VesselView.
9. Brancher tous les câbles à l'arrière de l'unité avant d'insérer cette dernière dans l'ouverture.
10. Fixer l'unité à l'aide de la visserie de montage.
11. Installer la bordure de cadre supérieure et inférieure.

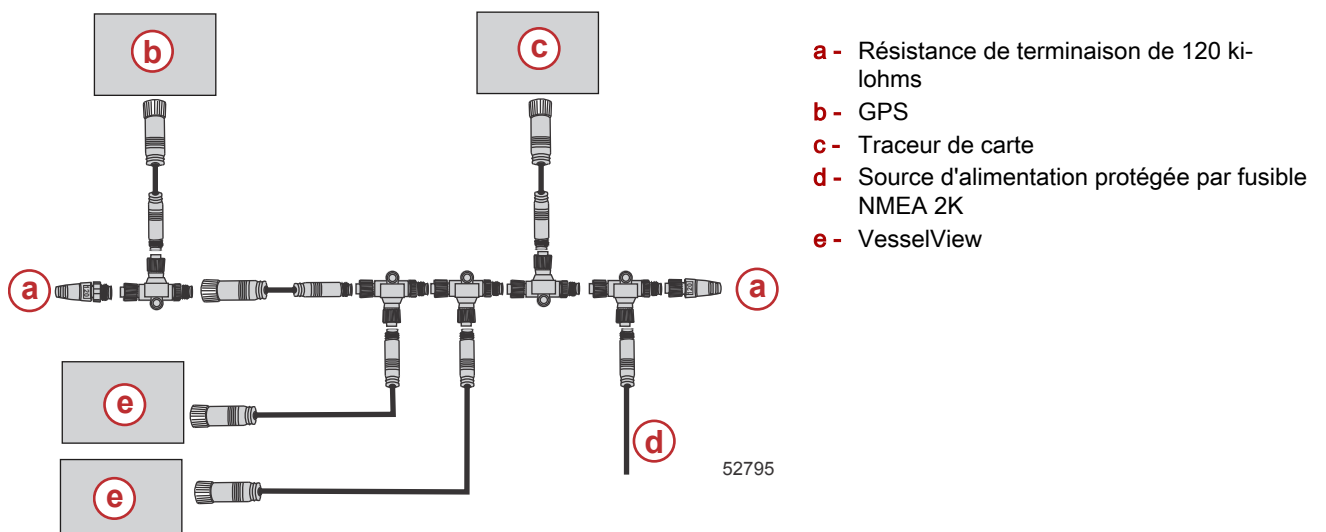
Faisceau de fils de VesselView 7



- a** - Connexion réseau du SmartCraft
- b** - Connexion d'alimentation
- c** - Entrée vidéo
- d** - SIMNET/ NMEA 2000
- e** - Réseau Ethernet
- f** - Faisceau de l'adaptateur VesselView 7
- g** - System Link bâbord
- h** - Sonde de température de l'air
- i** - System Link tribord
- j** - Avertisseur sonore
- k** - System Link tribord centre
- l** - System Link bâbord centre
- m** - Boîte de jonction

Connexions NMEA 2K du VesselView

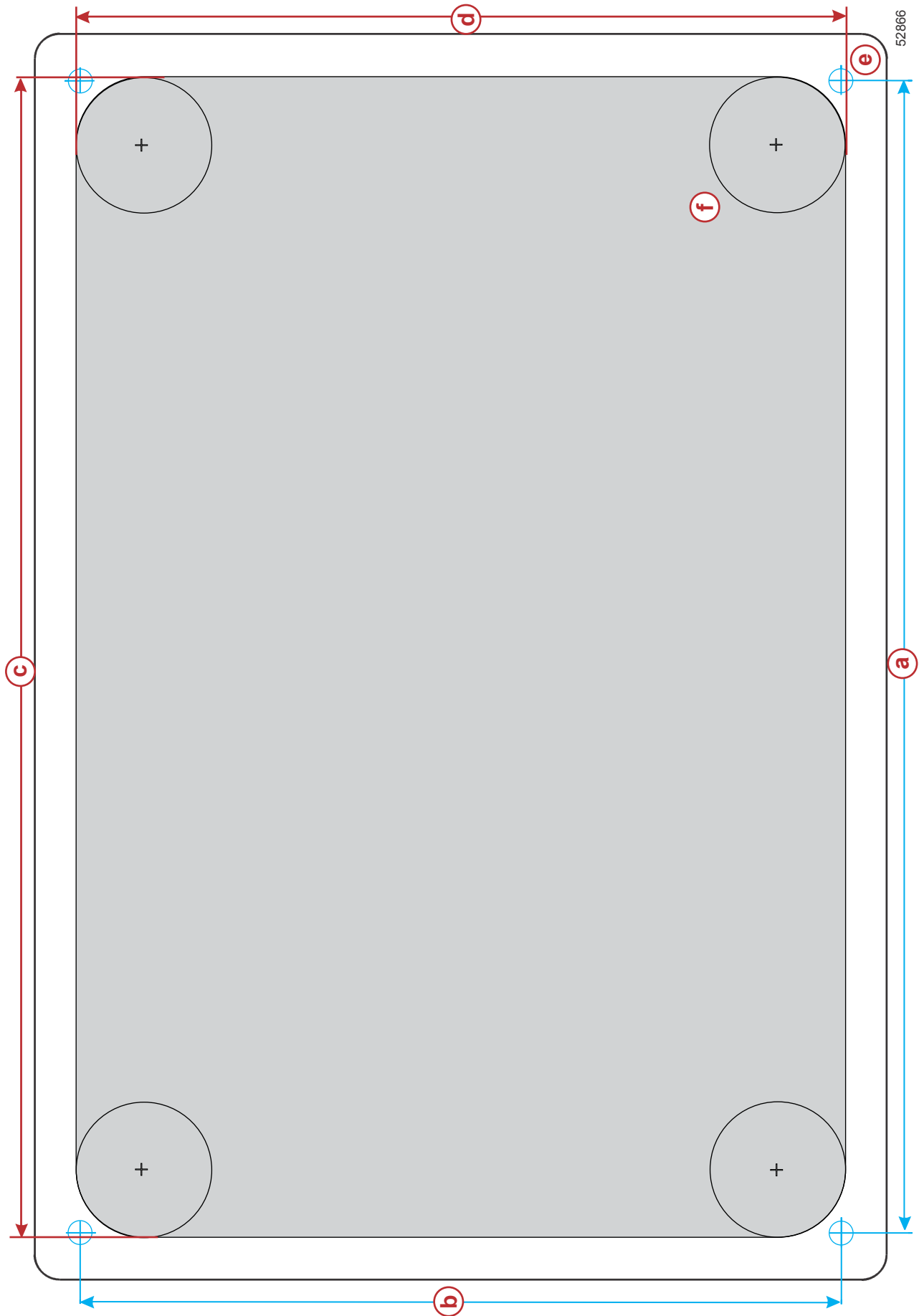
Le NMEA 2K doit être alimenté séparément du réseau SmartCraft. L'alimentation du NMEA 2K doit être correctement protégée par fusible et dotée de résistances de terminaison à chaque extrémité de la dorsale.



- a** - Résistance de terminaison de 120 kilohms
- b** - GPS
- c** - Traceur de carte
- d** - Source d'alimentation protégée par fusible NMEA 2K
- e** - VesselView

Gabarit de découpe du VesselView 7

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** - 212,7 mm
- b** - 140,5 mm
- c** - 214,2 mm

Section 6 - Installation

- d** - 142,1 mm
- e** - 4,3 mm (4x)
- f** - 25 mm